

Председателю совета по защите диссертаций
на соискание ученой степени кандидата наук,
на соискание ученой степени доктора наук

24.2.435.07, созданного на базе

(шифр диссертационного совета)

Юго-Западного государственного
университета.

(название организации, на базе которой создан
диссертационный совет)

Бобьрь Максиму Владимировичу

(фамилия, имя, отчество председателя)

Я, Казанцев Виктор Борисович, сообщаю о своём согласии выступить в качестве официального оппонента по диссертации Храповой Наталии Игоревны на тему «Онтологическая модель нейро-нечёткого управления пешеходным переходом в системе глаз-мозг-компьютер», представленной на соискание ученой степени кандидата технических наук по специальности 5.12.4. Когнитивное моделирование (технические науки), а также на дальнейшую обработку моих персональных данных, необходимую при проведении процедуры защиты диссертации и размещение их в сети «Интернет».

Сведения об официальном оппоненте

Фамилия, имя, отчество	Казанцев Виктор Борисович
Ученая степень	Доктор физико-математических наук
Ученое звание	Профессор
Шифр специальности, по которой защищена диссертация	01.04.03 Радиофизика
Основное место работы: ведомственная принадлежность + полное наименование организации	Минобрнауки РФ Федеральное государственное автономное образовательное учреждение высшего образования "Национальный исследовательский Нижегородский государственный университет им. Н.И. Лобачевского" (ННГУ им. Н.И. Лобачевского)
Полное наименование структурного подразделения	Кафедра нейротехнологий Института биологии и биомедицины
Должность	Заведующий кафедрой
Почтовый адрес	Россия, 603022, Нижний Новгород, пр-кт. Гагарина 23, корп. 1, комн. 417
Адрес электронной почты	vkazan@unn.ru
Рабочий телефон	462-32-27

Список основных публикаций официального оппонента в соответствующей сфере исследования в рецензируемых научных изданиях за последние 5 лет (не более 15 публикаций)

1	Искусственная нейронная сеть с динамической моделью синапса Зимин И.А., Казанцев В.Б., Стасенко С.В. Известия высших учебных заведений. Прикладная нелинейная динамика. 2024. Т. 32. № 4. С. 460-471.
2	Особенности конструкции и управления подводного биоморфного робота тунниформного типа Митин И.В., Лобов С.А., Щур Н.А., Попов А.В., Казанцев В.Б. Робототехника и техническая кибернетика. 2024. Т. 12. № 1. С. 71-80.

3	Control of movement of underwater swimmers: animals, simulated animates and swimming robots Gordleeva S.Yu., Kastalsky I.A., Tsybina Yu.A., Ermolaeva A.V., Hramov A.E., Kazantsev V.B. Physics of Life Reviews. 2023. Т. 47. С. 211-244.
4	Экспериментальное исследование и численное моделирование гидродинамики рыбоподобного подводного робота Щур Н.А., Митин И.В., Коротаев Р.А., Миронов В.И., Казанцев В.Б. Робототехника и техническая кибернетика. 2023. Т. 11. № 1. С. 40-44.
5	Dynamic image representation in a spiking neural network supplied by astrocytes Stasenko S.V., Kazantsev V.B. Mathematics. 2023. Т. 11. № 3. С. 561.

Заведующий кафедрой
Нейротехнологий ИББМ ННГУ,
Д.ф.-м.н., проф.



В.Б. Казанцев