

СВЕДЕНИЯ ОБ ОФИЦИАЛЬНОМ ОППОНЕНТЕ

по диссертационной работе на соискание ученой степени кандидата физико-математических наук Лысенко Павла Владимировича на тему:
«Траекторная оптимизация риска обнаружения подвижных объектов в задаче уклонения»

Фамилия, Имя, Отчество	Дата рождения (дд.мм.гггг), гражданство	Ученая степень (с указанием шифра специальности, по которой защищена диссертация), ученое звание	Место работы, должность, структурное подразделение	Контактная информация (адрес, телефон, e-mail)	Публикации оппонента по тематике, соответствующей защищаемой диссертации
Мунасыпов Рустэм Анварович	06.06.1960 РФ	Доктор технических наук, специальность: 05.13.01 — Системный анализ, управление и обработка информации (по отраслям), профессор	Федеральное государственное бюджетное образовательное учреждение высшего образования «Уфимский государственный авиационный технический университет», Заведующий кафедрой автоматизации технологических процессов	450008, Республика Башкортостан, г. Уфа, ул. К. Маркса, д. 12, ФГБОУ ВО "УГАТУ" Телефон: 7-908-350-21-76 e-mail: katp07@mail.ru	См. список ниже

Список основных публикаций оппонента по теме диссертации в рецензируемых научных изданиях за последние 5 лет.

- 1) **R. A. Munasypov**, T. Z. Muslimov Multi-UAV cooperative target tracking via consensus-based guidance vector fields and fuzzy MRAC // Aircraft Engineering and Aerospace Technology. – 2021. – DOI 10.1108/AEAT-02-2021-0058.
- 2) **R. A. Munasypov**, T. Z. Muslimov Consensus-based cooperative control of parallel fixed-wing UAV formations via adaptive backstepping // Aerospace Science and Technology. – 2021. – Vol. 109. – P. 106416. – DOI 10.1016/j.ast.2020.106416.
- 3) **R. A. Munasypov**, T. Z. Muslimov Three-dimensional consensus-based control of autonomous uav swarm // Smart Innovation, Systems and Technologies. – 2021. – Vol. 187. – P. 69-80. – DOI 10.1007/978-981-15-5580-0_5.
- 4) **R. A. Munasypov**, T. Z. Muslimov Coordinated UAV Standoff Tracking of Moving Target Based on Lyapunov Vector Fields // 2020 International Conference Nonlinearity, Information and Robotics, NIR 2020, Innopolis, 03–06 декабря 2020 года. – Innopolis, 2020. – P. 9290189. – DOI 10.1109/NIR50484.2020.9290189.

- 5) **R. A. Munasypov**, T. Z. Muslimov Adaptive decentralized flocking control of multi-UAV circular formations based on vector fields and backstepping // ISA Transactions. – 2020. – Vol. 107. – P. 143-159. – DOI 10.1016/j.isatra.2020.08.011.
- 6) **Р. А. Мунасыпов**, Т. З. Муслимов Децентрализованное групповое нелинейное управление строем беспилотных летательных аппаратов самолетного типа // Мехатроника, автоматизация, управление. – 2020. – Т. 21. – № 1. – С. 43-50. – DOI 10.17587/mau.21.43-50.
- 7) **R. A. Munasypov**, T. Z. Muslimov Cooperative Guidance for Waypoint Following of Distributed Multi-UAV System // Lecture Notes in Computer Science. – 2020. – Vol. 12336 LNAI. – P. 234-242. – DOI 10.1007/978-3-030-60337-3_23.
- 8) **Р. А. Мунасыпов**, Т. З. Муслимов Децентрализованное управление круговыми формациями беспилотных летательных аппаратов на основе метода векторного поля // Вестник Уфимского государственного авиационного технического университета. – 2019. – Т. 23. – № 3(85). – С. 112-121.
- 9) **Р. А. Мунасыпов**, Т. З. Муслимов Полет строем автономных беспилотных летательных аппаратов самолетного типа на основе методов консенсуса и нелинейного управления // Материалы XII мультиконференции по проблемам управления (МКПУ-2019): Материалы XII мультиконференции. В четырех томах, Дивноморское, Геленджик, 23–28 сентября 2019 года. – Дивноморское, Геленджик: Издательство Южного федерального университета, 2019. – С. 92-94.
- 10) **R. A. Munasypov**, T. Z. Muslimov UAV formation flight using non-uniform vector field and fuzzy self-tuning PD-control // 2018 International Russian Automation Conference, RusAutoCon 2018, Sochi, 09–16 сентября 2018 года. – Sochi, 2018. – P. 8501769. – DOI 10.1109/RUSAUTOCON.2018.8501769.
- 11) **Р. А. Мунасыпов**, Т. З. Муслимов Групповое управление беспилотными летательными аппаратами на основе метода пространства относительных состояний // Мехатроника, автоматизация, управление. – 2018. – Т. 19. – № 2. – С. 120-125. – DOI 10.17587/mau.19.120-125.
- 12) **R. A. Munasypov**, T. Z. Muslimov Uav 3D formation flight using the relative state space method // ARPN Journal of Engineering and Applied Sciences. – 2017. – Vol. 12. – No 21. – P. 6238-6242.

Д.т.н.



Р.А. Мунасыпов

25 марта 2022 года

