



Федеральное государственное бюджетное
образовательное учреждение
высшего образования

«Московский государственный
технический университет имени Н.Э. Баумана
(национальный исследовательский университет)»
(МГТУ им. Н.Э. Баумана)

105005, г. Москва, 2-я Бауманская ул., д. 5, стр. 1
Тел. (499) 263-63-91 Факс (499) 267-48-44
E-mail: bauman@bmstu.ru
ОГРН 1027739051779
ИНН 7701002520 КПП 770101001

01.10.2018 № 01.03-10/795

на № _____ от _____

Председателю

диссертационного Совета Д.212.125.12

на базе Московского авиационного

института (национального

исследовательского университета)

д.т.н., профессору В.В. Малышеву

125933, г. Москва,

Волоколамское шоссе, д.4,

А-80, ГСП-3

Уважаемый Вениамин Васильевич!

Федеральное государственное бюджетное образовательное учреждение высшего образования «Московский государственный технический университет имени Н.Э. Баумана (национальный исследовательский университет)», выражает согласие выступить в качестве ведущей организации по диссертационной работе Конырбаева Н.Б. на тему «Решение задачи синтеза системы управления пространственным движением летающего робота методом вариационного аналитического программирования», представленной на соискание ученой степени кандидата технических наук по специальности 05.07.09 «Динамика, баллистика, управление движением летательных аппаратов».

Приложение – Сведения о ведущей организации, оригинал на 2 листах.

С

Первый проректор –
проректор по научной работе,
д.т.н., профессор



В.Н. Зимин

СВЕДЕНИЯ О ВЕДУЩЕЙ ОРГАНИЗАЦИИ

по диссертационной работе **Конырбаева Нурбека Беркинбайулы** на тему «Решение задачи синтеза системы управления пространственным движением летающего робота методом вариационного аналитического программирования» на соискание ученой степени кандидата технических наук по специальности 05.07.09 «Динамика, баллистика, управление движением летательных аппаратов».

Полное наименование организации в соответствии с уставом	Федеральное государственное бюджетное образовательное учреждение высшего образования «Московский государственный технический университет имени Н.Э. Баумана (национальный исследовательский университет)»
Сокращенное наименование организации в соответствии с уставом	МГТУ им. Н.Э. Баумана
Почтовый индекс, адрес организации	105005, Москва, 2-я Бауманская ул., д. 5, стр. 1
Веб-сайт	http://bmstu.ru/
Телефон	+7 (499) 263-6391
Адрес электронной почты	bauman@bmstu.ru

Список основных публикаций работников структурного подразделения, в котором будет готовиться отзыв, по теме диссертации в рецензируемых научных изданиях за последние 5 лет (не более 15 публикаций)

1.	Тань Лиго, Фомичев А.В. Планирование пространственного маршрута полета беспилотного летательного аппарата с использованием методов частично целочисленного линейного программирования / Вестник МГТУ им. Н.Э. Баумана. Серия «Приборостроение». – 2016. – № 2(107). – С.53–66, http://vestnikprib.ru/cat...g/arise/ball/961.html , DOI: 10.18698/0236-3933-2016-2-53-66
2.	Тань Лиго, Фомичев А.В., Гэн К. Решение задачи планирования полета в реальном режиме времени малогабаритного беспилотного летательного аппарата по пространственной траектории в условиях сложного рельефа местности / Наука и образование: научное издание МГТУ им. Н.Э. Баумана. – 2015. – № 11, http://technomag.bmstu.ru/doc/822109.html , DOI: 10.7463/1115.0822109
3.	Фомичев А.В., Тань Лиго Разработка алгоритма быстрой компенсации погрешностей комплексированной инерциально-спутниковой системы навигации малогабаритных беспилотных летательных аппаратов в условиях сложной среды / Наука и образование: научное издание МГТУ им. Н.Э. Баумана. – 2015. – № 10, http://technomag.bmstu.ru/doc/821641.html , DOI: 10.7463/1015.0821641
4.	Фомичев А.В., Тань Лиго, Лю Ян Решение задачи планирования полета малогабаритного беспилотного летательного аппарата в условиях городской среды / Автоматизация. Современные технологии. – 2015. – № 7. – С. 19–24
5.	Гэн К., Чулин Н.А. Алгоритмы стабилизации для автоматического управления траекторным движением квадрокоптера / Наука и образование: научное издание МГТУ им. Н.Э. Баумана. – 2015. – № 5 http://technomag.bmstu.ru/doc/771076.html , DOI: 10.7463/0515.0771076

6.	Гэн Кэ Кэ, Чулин Н.А. Алгоритм навигации беспилотного летательного аппарата на основе улучшенного алгоритма одновременной локализации и картографирования с адаптивным локальным диапазоном наблюдения / Вестник МГТУ им. Н.Э.Баумана. Серия «Приборостроение». – 2017. – № 3. – С. 76 – 94, http://vestnikprib.ru/cat...iccc/sysan/1034.html , DOI: 10.18698/0236-3933-2017-3-76-94
7.	Гэн Кэ Кэ, Чулин Н.А. Метод реконструкции облачно-точечной карты окружающей среды на основе монокулярного компьютерного зрения в режиме реального времени / Международный журнал экспериментального образования. – 2015. – № 12-3. – С. 437–442, http://www.expeducation.r...article/view?id=9163
8.	Гэн Кэ Кэ, Чулин Н.А. Многорежимный контроллер стабилизации для автоматического управления траекторным движением квадрокоптера / Международный журнал экспериментального образования. – 2016. – № 12-3. – С. 428–435, http://www.expeducation.r...article/view?id=9158
9.	Гэн Кэ Кэ, Тань Лиго, Чулин Н.А., Хэ Юн Планирование маршрута для квадрокоптера в неизвестной среде на основе монокулярного компьютерного зрения / Автоматизация. Современные технологии. 2015. – № 12. – С. 14–19
10.	Жильцов А.И., Жуков К.С., Рылеев Д.А., Черничкин А.А., Чулин Н.А., Юдин А.Е. Технология разработки системы управления полетом для беспилотного летательного аппарата с помощью геометрического метода / Инженерный журнал: наука и инновации. – 2013. – № 2(14), http://engjournal.ru/catalog/it/asu/522.html
11.	Чулин Н.А., Гэн К. Алгоритм локальной ассоциации данных SLAM на основе улучшенного муравьиного алгоритма / Наука и образование: научное издание МГТУ им. Н.Э. Баумана. – 2015. – № 10, http://technomag.bmstu.ru/doc/818707.html , DOI: 10.7463/1015.0818707
12.	Чулин Н.А., Гэн Кэ Кэ Планирование маршрута на основе облачно-точечной карты и улучшенного муравьиного алгоритма / Известия Тульского государственного университета. Технические науки. – 2016. – № 6. – С. 80–88, http://elibrary.ru/item.asp?id=26281163
13.	Бабиченко А.В., Селезнева М.С., Пролетарская В.А., Неусыпин К.А., Пролетарский А.В. Интеллектуальные системы управления беспилотными летательными аппаратами / Инженерная физика. – 2018. – № 5. – С. 94–102, http://infiz.tgizd.ru/ru/arhiv/17495 , DOI: 10.25791/infizik.05.2018.017
14.	Шашурин В.Д., Селезнева М.С., Неусыпин К.А. Разработка динамической экспертной системы для беспилотного летательного аппарата / Автоматизация. Современные технологии. – 2018. – Т. 72, № 8. – С. 366–373
15.	Shakhtarin B.I., Kai Shen, Neusyypin K.A. Modification of the nonlinear Kalman filter in a correction scheme of aircraft navigation systems / Journal of Communications Technology and Electronics. – 2016. – Vol. 61, Issue 11. – С. 1252 – 1258, DOI: 10.1134/S1064226916110115

Первый проректор –
проректор по научной работе,
д.т.н., профессор



В.Н. Зимин