

Ведущая организация

Федеральный научно-производственный центр АО «Научно-производственное объединение «Марс». Россия, г. Ульяновск, ул. Солнечная, д. 20, тел: +7(8422) 52-47-22, e-mail: mars@mv.ru, web-сайт: www.promars.com.

По теме диссертации в рецензируемых научных изданиях за последние 5 лет опубликованы следующие материалы:

1. Иванов, А.К. Исследование процессов образования контуров управления / Иванов А.К., Токмаков Г.П., Шумилов С.С. // В сборнике: Информатика, моделирование, автоматизация проектирования (ИМАП-2021). XIII Международная научно-практическая конференция студентов, аспирантов и молодых ученых, посвящённая памяти заведующего кафедрой "Вычислительная техника" Соснина Петра Ивановича: сборник научных трудов. Под редакцией Н.Н. Войта. – г. Ульяновск, 2021. – С. 101-109

2. Шумилов, С.С. Использование имитационной модели для оптимизации вероятностно-временных характеристик системы управления / Шумилов С.С., Ястребов Д.М. // В сборнике: Десятая всероссийская научно-практическая конференция по имитационному моделированию и его применению в науке и промышленности «Имитационное моделирование. Теория и практика» (ИММОД-2021). Труды конференции (электронное издание). Редакторы Плотников А.М., Долматов М.А., Смирнова Е.П. – Санкт-Петербург, 2021. – С. 622 – 627.

3. Шумилов, С.С. Разработка и исследование алгоритма формирования контуров управления // Автоматизация процессов управления. – 2021. – № 4 (66). – С. 46-52.

4. Кукин, А.Е. Применение средств динамического программирования в процессе наведения летательного аппарата / Кукин А.Е., Пифтанкин А.Н., Гуторов А.С. и [др.] // В сборнике: Радиолокация, навигация, связь. Сборник

трудов XXV Международной научно-технической конференции, посвященной 160-летию со дня рождения А.С. Попова. В 6-ти томах. – 2019. – С. 65-80.

5. Егоров, Ю.П. Оценка функциональных возможностей комплексов средств автоматизации автоматизированных систем управления вооруженных сил в условиях потоков отказов компонентов / Егоров Ю.П., Моисеев А.И., Пятаков А.И., Кальников В.В. // Автоматизация процессов управления. – 2019. – № 1 (55). – С. 4-11.

6. Соснин, П.И. Архитектурный подход к прецедентно-ориентированному решению задач в разработке автоматизированных систем / Соснин П.И., Шумилов С.С., Ивасев А.Е. // Автоматизация процессов управления. – 2019. – № 1 (55). – С. 48-56.

7. Дементьев, В.Е. Траекторная обработка на основе комбинации байесовских нейронных сетей и процедур нелинейной фильтрации / Дементьев В.Е., Кондратьев Д.С., Стрельцова А.С. // Автоматизация процессов управления. – 2019. – № 4 (58). – С. 57-63.

8. Давыдова, Т.И. Модель процесса технической эксплуатации радиотехнической аппаратуры, установленной на летательных аппаратах / Давыдова Т.И. // В сборнике: проблемы исследования и проектирования машин. Новые химические технологии, защитные и специальные покрытия: производство и применение. Сборник статей XI Международной научно-технической конференции. Под ред.: Ю.П. Перелыгин, Е.А. Чуфистов. – 2018. – С. 3-8.

9. Маттис, А.В. Интегрированные системы управления для надводных кораблей вmf / Маттис А.В., Масленникова Т.Н., Корсунский А.С. // Морской сборник. – 2018. – № 10 (2059). – С. 53-54.

10. Егоров, Ю.П. Оценка готовности программно-технического комплекса к решению функциональных задач / Егоров Ю.П., Пятаков А.И., Сулейманова Л.И. // Автоматизация процессов управления. – 2018. № 2 (52). – С. 20 – 27.

11. Иванов, А.К. Оптимальное формирование контуров управления / Иванов А.К., Бабошин В.А. // Автоматизация процессов управления. – 2018. – № 4 (54). – С. 4 –11.

12. Саверкин, О.В. Оценивание траекторных параметров в связанных координатах / Саверкин О.В. // Современные проблемы проектирования, производства и эксплуатации радиотехнических систем. – 2018. – № 11. – С. 87 – 91.

Первый оппонент

Иванов Александр Васильевич, доктор технических наук, докторская диссертация защищена по специальности 20.02.25 - «Военная электроника, аппаратура комплексов военного назначения». Профессор кафедры «Радиотехника» ФГБОУ ВО «Тамбовский государственный технический университет». 39200, Россия, г. Тамбов, ул. Советская, 106/5, помещение 2, тел.+7(4752) 63-10-19, e-mail: tstu@admin.tstu.ru.

По теме диссертации в рецензируемых научных изданиях за последние 5 лет опубликованы следующие материалы:

1. Иванов, А.В. Оптимальные алгоритмы обработки информации в навигационных комплексах наземных подвижных объектов с автономным контролем целостности навигационных данных спутниковых радионавигационных систем / А.В. Иванов, Д.В. Комраков // Радиотехника и электроника - 2017. - №4 (62). - С. 332-343.

2. Иванов, А.В. Алгоритм работы автономной системы контроля целостности навигационных данных спутниковых радионавигационных систем / А.В. Иванов, Д.В. Комраков // Техника радиосвязи - 2018. - №4(39). - С. 54-60

3. Иванов, А.В. Алгоритмы адаптивного оценивания и идентификации для навигационных систем подвижных наземных объектов на основе спутниковых радионавигационных систем / А.В. Иванов, В.О Сурков // Успехи современной радиоэлектроники - 2019. - №5. - С. 25-39.

4. Иванов, А.В. Применение гауссовской аппроксимации в алгоритмах идентификации и адаптивного оценивания, используемых в навигационных системах наземных подвижных объектов на основе спутниковых радионавигационных систем / А.В. Иванов, В.О Сурков, И.А. Лежнева // Успехи современной радиоэлектроники. - 2020. - № 3. - С.38-46.

5. Ivanov, A.V. Application of fuzzy Logic for Control of the Integrity of

Navigation Data of Satellite Radio Navigation Systems / A. Ivanov, S. Moskvitin, A. Negulyaeva, D. Boykov // Proceedings - 2020 2nd International Conference on Control Systems, Mathematical Modeling, Automation and Energy Efficiency, SUMMA 2020: 2, Virtual, Lipetsk, 10-13 ноября 2020 года. - Virtual, Lipetsk, 2020. - P. 76-79. - DOI 10.1109/SUMMA50634.2020.9280789.

6. Ivanov, A.V. Quasi-Optimal Algorithms for Detection, Identification, and Adaptive Estimation for Information Processing in Navigation Systems of Mobile Ground Objects Based on Satellite Radio Navigation Systems/ A. V. Ivanov, V. O. Surkov, D. V. Komrakov// Journal of Communications Technology and Electronics - 2020.- № 6(65). - pp. 609-618.

7. Иванов, А.В. Адаптивные алгоритмы обработки информации в навигационных комплексах подвижных наземных объектов / А.В. Иванов, В.Ю. Шишкин, Д.В. Бойков, А.Н. Лежнева, А.А. Иванов// Радиотехника и электроника - 2021. - №8 (66). – С.1-12.

Второй оппонент

Приходько Виктор Владимирович, кандидат ф.-м. наук, кандидатская диссертация защищена по специальности 01.04.05. Старший научный сотрудник Научно-исследовательского технологического института им С. П. Капицы ФГБОУ ВО «Ульяновский государственный университет», 432017, Россия, г. Ульяновск, ул. Л. Толстого, 42, тел. (8422) 41-20-88, e-mail: "Victor V. Prikhodko" <vp@ulsu.tech>.

По теме диссертации в рецензируемых научных изданиях за последние 5 лет опубликованы следующие материалы:

1. Приходько, В.В. Роботы для обработки трубопроводов малого диаметра в условиях агрессивных сред / Вторушин И.О., Левщанов В.В., Косарев С.А. и [др.] // Экстремальная робототехника. 2021. Т. 1. № 1. С. 330-346.

2. Andreev, A. Output feedback control structure of a robot manipulator in a hot cell / Andreev A., Peregudova O., Prikhodko V. // В сборнике: Proceedings - 2020 2nd International Conference on Control Systems, Mathematical Modeling, Automation and Energy Efficiency, SUMMA 2020. 2. 2020. С. 105-110.

3. Приходько, В.В. Программный интерфейс для удалённого управления промышленными роботами kuka / Лавыгин Д.С., Левщанов В.В., Приходько В.В. // Экстремальная робототехника. 2020. Т. 1. № 1. С. 73-77.

4. Приходько, В.В. Технология построения (синтеза) интеллектуальных систем управления роботами на основе математической модели когнитивного цифрового автомата / Кожевников В.В., Леонтьев М.Ю., Приходько В.В. и [др.] // Ученые записки УлГУ. Серия: Математика и информационные технологии. 2020. № 1. С. 58-71.

5. Приходько, В.В. Способ управления исполнительным механизмом робота-манипулятора с силовой обратной связью и устройство для его осуществления / Светухин В.В., Соболев А.А., Рябов Г.К. и [др.] // Патент

на изобретение RU 2699703 C1, 09.09.2019.
Заявка № 2018128819 от 06.08.2018.

6. Prikhodko, V.V A robotic complex for hot cells and a training simulator / Zhukov A.V., Prikhodko V.V., Svetukhin V.V. et al. // Extreme Robotics. 2019. Т. 1. № 1. С. 418-424.

7. Приходько, В.В. Нейросетевые технологии построения интеллектуальных систем управления роботами / Кожевников В.В., Леонтьев М.Ю., Приходько В.В. и [др.] // Ученые записки УлГУ. Серия: Математика и информационные технологии. 2019. № 2. С. 36-53.

8. Prikhodko, V.V Principal directions of developing the design methods for intelligent systems to control robots / Kozhevnikov V.V., Prikhodko V.V., Svetukhin V.V. et al. // Journal of Numerical Analysis, Industrial and Applied Mathematics. 2018. Т. 12. № 1-2. С. 1-21.

9. Prikhodko, V.V. The concept of designing an intellectual robot control system based on the mathematical model of cognitive digital automata / Kozhevnikov V.V., Kostishko B.M., Leontev M.Y. et al. // Journal of Numerical Analysis, Industrial and Applied Mathematics. 2018. Т. 12. № 3-4. С. 63-79.