

## СВЕДЕНИЯ О ВЕДУЩЕЙ ОРГАНИЗАЦИИ

по кандидатской диссертации Муслимова Тагира Забировича на тему  
«Методы и алгоритмы группового управления беспилотными летательными  
аппаратами самолетного типа»

по специальности 05.13.01 – Системный анализ, управление и обработка  
информации (информационные и технические системы)

1.	Полное наименование организации	Федеральное государственное бюджетное учреждение науки Институт проблем управления им. В.А. Трапезникова Российской академии наук
2.	Сокращенное наименование организации	ИПУ РАН
3.	Место нахождения	г. Москва, ул. Профсоюзная, д. 65
4.	Почтовый адрес организации с указанием индекса	117997, г. Москва, ул. Профсоюзная, д. 65
5.	Телефон с указанием кода города	+7 495 334-89-10
6.	Адрес электронной почты	dan@ipu.ru
7.	Адрес официального сайта в сети «Интернет»	<a href="https://www.ipu.ru/">https://www.ipu.ru/</a>
8.	Список основных публикаций работников ведущей организации по теме диссертации в рецензируемых научных изданиях за последние 5 лет (не более 15 публикаций)	<ol style="list-style-type: none"><li>1. Ефремов А.Ю., Легович Ю.С. Стайное управление малыми беспилотными летательными аппаратами в среде с препятствиями // Проблемы управления. 2019. № 3. С. 72–80.</li><li>2. Максимов Д.Ю., Легович Ю.С., Гончаренко В.И. Управление в смешанной группе пилотируемых и беспилотных летательных аппаратов // Системы управления и информационные технологии. 2019. № 1 (75). С. 77-83.</li><li>3. Гончаренко В.И., Лебедев Г.Н., Михайлин Д.А. Задача оперативной двумерной маршрутизации группового полета беспилотных летательных аппаратов // Известия РАН. Теория и системы управления. 2019. № 1. С. 153-165.</li><li>4. Рубинович Е.Я., Андреев К.В. Управление БПЛА с учетом карты рельефа местности при угловых наблюдениях за подвижной целью // Известия Южного Федерального Университета. Технические науки. 2015. № 1. С. 185-195.</li><li>5. Андреев К.В., Рубинович Е.Я. Траекторное управление наблюдателем за мобильной целью по угломерной информации // Автоматика и телемеханика. 2016. № 1. С. 134-162.</li><li>6. Рубинович Е.Я. О программности траекторного управления наблюдениями за подвижной целью // Автоматика и телемеханика. 2020. № 3. С. 157-173.</li><li>7. Пестерев А.В., Рапопорт Л.Б., Ткачев С.Б. Каноническое представление нестационарной задачи</li></ol>

	<p>путевой стабилизации // Известия РАН. Теория и системы управления. 2015. Т. 54, № 4. С. 160-176.</p> <p>8. Галяев А.А., Лысенко П.В. Синхронизация и коллективное движение группы слабо связанных идентичных осцилляторов // Автоматика и телемеханика. 2020. № 6. С. 62-87.</p> <p>9. Галяев А.А., Лысенко П.В., Яхно В.П. Уклонение подвижного объекта от одиночного обнаружителя на заданной скорости // Проблемы управления. 2020. № 1. С. 83-91.</p> <p>10. Галяев А.А., Маслов Е.П., Абрамянц Т.Г., Яхно В.П. Уклонение подвижного объекта от обнаружения системой наблюдателей: сенсор - маневренное средство // Автоматика и телемеханика. 2017. №8. С. 113-126.</p>
--	---

Председатель диссертационного совета,  
д.т.н., профессор

Ученый секретарь диссертационного совета,  
д.т.н., доцент



*Handwritten signature of N.I. Yusupova*

Н.И. Юсупова

О.Н. Сметанина