

## СВЕДЕНИЯ ОБ ОФИЦИАЛЬНЫХ ОППОНЕНТАХ

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)

№ п/п	Фамилия, имя, отчество	Полное наименование организации, являющейся основным местом работы (с указанием города), должность	Ученая степень (с указанием шифра и наименования специальности, по которой защищена диссертация)	Список основных публикаций по теме диссертации в рецензируемых научных изданиях за последние 5 лет (не более 15 публикаций)
1.	Асанов Асхат Замилович	г. Москва, ФГБОУ ВО «МИРЭА - Российский технологический университет», Институт кибернетики, кафедра автоматических систем, заведующий кафедрой	Доктор технических наук, 05.13.01 – Системный анализ, управление и обработка информации	<p>1. Asanov A.Z., Dem'yanov D.N. Analytical synthesis of the state observer of a bilinear dynamical system with a vector input // Optoelectronics, Instrumentation and Data Processing. 2019. v.55, №4. Allerton Press, NY. С. 331-338. DOI: 10.3103/S8756699019040022</p> <p>2. Asanov A.Z., Dem'yanov D.N. Analytical synthesis of a functional observer of the state of a bilinear dynamical system // Optoelectronics, Instrumentation and Data Processing. 2017. v.53, №4. Allerton Press, NY. С. 329-336. DOI: 10.3103/S8756699017040033</p> <p>3. Асанов А.З., Демьянов Д.Н. Аналитический синтез функциональных наблюдателей пониженного порядка // Известия Российской академии наук. Теория и системы управления. 2015. № 4. С. 3-12.</p> <p>4. Асанов А.З., Демьянов Д.Н. Оценивание непосредственно неизмеряемых внешних возмущений с использованием функциональных наблюдателей // Автометрия. 2015. Т. 51. № 5. С. 27-34.</p> <p>5. Asanov A.Z., Karimov V.S. Synthesis of quasiadaptive automatic control system for multivariable plant with state and input time-delay // 2015 International Conference "Stability and Control Processes" in Memory of V.I. Zubov (SCP). – IEEE, 2015. – С. 277-280.</p>

2.	Серебранный Владимир Валерьевич	г. Москва ФГБОУ ВО «Московский государственный технический университет имени Н. Э. Баумана (национальный исследовательский университет)», Кафедра СМ7, заведующий кафедрой	Кандидат технических наук, 05.02.05 – Роботы, мехатроника и робототехнические системы	<p>1. Serebrenny V., Shereuzhev M. Dependence of Dynamics of Multi-robot System on Control Architecture. // Robotics: Industry 4.0 issues &amp; new intelligent control paradigms. – Springer, Cham, 2020. – С. 125-132. DOI: 10.1007/978-3-030-37841-7_10</p> <p>2. Serebrenny V. V., Svertilov N. V. Comparative analysis of swarm intelligence algorithms for multi-agent systems coordination // AIP Conference Proceedings. – AIP Publishing LLC, 2019. – Т. 2171. – №. 1. – С. 190005.</p> <p>3. Elmkaiel G., Serebrenny V. V. Collision avoidance algorithm for a quadcopters swarm // AIP Conference Proceedings. – AIP Publishing LLC, 2019. – Т. 2171. – №. 1. – С. 190006.</p> <p>4. Серебранный В.В. Коллаборативные мультиагентные системы - альтернатива полной автоматизации производства // Мехатроника, автоматизация, управление. 2020. Т. 21. №. 7. С. 404-411.</p> <p>5. Serebrenny V. V., Svertilov N. V. The development of a concept for automatic control of a heterogeneous group of agricultural robots // AIP Conference Proceedings. – AIP Publishing LLC, 2019. – Т. 2195. – №. 1. – С. 020043.</p>
----	---------------------------------	---	--	--

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

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



Н.И. Юсупова

О.Н. Сметанина