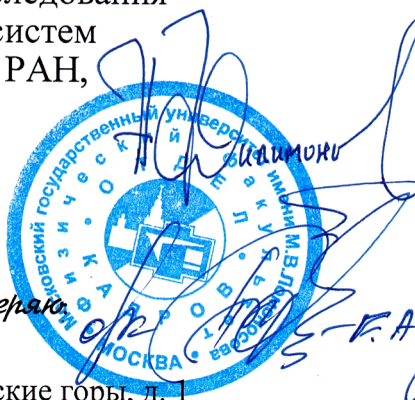


Председателю диссертационного совета  
Д 212.298.14 в Южно-Уральском  
государственном университете (НИУ)  
д.т.н., проф. **Шестакову А.Л.**

*Уважаемый Александр Леонидович!*

Выражаю свое согласие выступить официальным оппонентом по диссертации на соискание ученой степени кандидата технических наук Подвиловой Елены Олеговны на тему «Моделирование состояния подвижных объектов в условиях неопределённости с разработкой численного метода полиэдральной аппроксимации» по специальности 05.13.18 – математическое моделирование, численные методы и комплексы программ.

***Зам. заведующего кафедрой***  
физико-математических методов  
управления МГУ им. М.В. Ломоносова,  
***Гл. научный сотрудник лаборатории***  
математических методов исследования  
оптимальных управляемых систем  
ИПУ им. В.А. Трапезникова РАН,  
***доктор технических наук,***  
***профессор***



**Филимонов  
Николай  
Борисович**

*Подпись Н.Б. Филимонова заверяю*

Почт. адрес: 119991, Москва, Ленинские горы, д. 1  
Тел.: 8 (916) 514-71-02; E-mail: nbfilimonov@mail.ru

**Филимонов Николай Борисович,**

доктор технических наук, 05.13.01, старший научный сотрудник.

МГУ им. М.В. Ломоносова, кафедра физико-математических методов управления, зам. зав. кафедрой, профессор; адрес: 119991, Москва, Ленинские горы, д. 1.

Институт проблем управления им. В.А. Трапезникова РАН, лаборатория № 45, главный научный сотрудник; адрес: 117997, Москва, ул. Профсоюзная, д. 65.

Тел.: +7 (916) 514-71-02, Email: nbfilimonov@mail.ru.

**СПИСОК ОСНОВНЫХ ЖУРНАЛЬНЫХ ПУБЛИКАЦИЙ  
за 2016-2020 гг.**

1. Филимонов А.Б., Филимонов Н.Б. Синтез следящих систем на основе аппарата линейно-квадратичной оптимизации // Мехатроника, автоматизация, управление. 2016. Т. 17, № 12. С. 795-801.
2. Филимонов А.Б., Филимонов Н.Б., Тихонов В.Ю. Задача прохождения лабиринта интеллектуальными агентами // Мехатроника, автоматизация, управление». 2016. Т. 17, № 11. С. 750-760.
3. Filimonov A.B., Filimonov N.B. Autonomization of Control Channels For Multidimensional Objects Based on the Formalism of Linear Quadratic Optimization // Optoelectronics, Instrumentation and Data Processing. 2017, vol. 53, no. 4, p. 337-344.
4. Филимонов А.Б., Филимонов Н.Б., Тихонов В.Ю. Оптимизация распределения ресурсов в задачах пространственного поиска объектов // Информационные технологии». 2017. Т. 23, № 12. С. 707-713.
5. Филимонов А.Б., Филимонов Н.Б. Ситуационный подход в задачах автоматизации управления техническими объектами // Мехатроника, автоматизация, управление. 2018. Т. 19, № 9. С. 563-578.
6. Филимонов А.Б., Филимонов Н.Б. Некоторые проблемные аспекты нечеткого ПИД регулирования // Мехатроника, автоматизация, управление». 2018. Т. 19, № 12. С. 762-769.
7. Филимонов А.Б., Филимонов Н.Б. Вопросы управления движением мобильных роботов методом потенциального наведения // Мехатроника, автоматизация, управление. 2019. Т. 20, № 11. С. 677-685.
8. Filimonov A.B., Filimonov N.B., Varashkov A.A. Construction of Potential Fields for the Local Navigation of Mobile Robots // Optoelectronics, Instrumentation and Data Processing. 2019, vol. 55, no. 4, p. 1-6.
9. Филимонов А.Б., Филимонов Н.Б. Управление нулями и полюсами в задачах синтеза систем регулирования. Ч. I. Компенсационный подход // Мехатроника, автоматизация, управление. 2020. Т. 21, № 8. С. 443-452.
10. Филимонов А.Б., Филимонов Н.Б. Управление нулями и полюсами в задачах синтеза систем регулирования. Ч. II. Компенсационно-модальный подход // Мехатроника, автоматизация, управление. 2020. Т. 21, № 11. С. 643-653.
11. Сергеев А.А., Филимонов Н.Б. Управление посадочным маневром беспилотного летательного аппарата на подвижную платформу методом «гибких» кинематических траекторий // Известия вузов. Приборостроение. 2020. Т. 63, № 9. С.767-773.

*Профессор* кафедры физико-математических методов управления МГУ им. М.В. Ломоносова,  
*Главный научный сотрудник* лаборатории оптимизации управляемых систем ИПУ им. В.А. Трапезникова РАН,  
*доктор технических наук*

**Н.Б. Филимонов**

*Подпись профессора Н.Б. Филимонова* *Заверю:*



*Г.А. Буцалова*