



Федеральное государственное  
унитарное предприятие

**НАУЧНО-ПРОИЗВОДСТВЕННЫЙ ЦЕНТР  
АВТОМАТИКИ И ПРИБОРОСТРОЕНИЯ  
имени академика Н.А. ПИЛЮГИНА  
(ФГУП «НЦАП»)**

ОГРН 1027739552642, ИНН 7728171283  
117342, Москва, ул. Введенского, 1.  
Телефон (495) 535-39-16, факс (495) 334-83-80  
Телетайп Москва, 112635, 417814, ЗАПАД  
E-mail: info@nrcap.ru

24.09.2020 № 395/524  
На № \_\_\_\_\_ от \_\_\_\_\_

Председателю диссертационного совета  
Д 212.298.14 в Южно-Уральском  
государственном университете (НИУ)  
Шестакову А.Л.

Уважаемый Александр Леонидович!

Выражаем свое согласие выступить ведущей организацией и дать заключение по диссертации на соискание учёной 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.

Первый заместитель генерального  
конструктора

*С уважением*

А.И. Сапожников/

«24» сентября 2020 г.



Исп. В.М. Никифоров  
Тел. 8(495) 535-35-46

**Федеральное государственное унитарное предприятие «Научно-производственный центр автоматике и приборостроения имени академика Н. А. Пилюгина»**

Адрес: 117342, г. Москва, ул. Введенского, д. 1

Телефон: +7 (495) 330-65-70

Факс: +7 (495) 334-83-80

e-mail: info@npcar.ru

сайт: <http://www.npcar.ru>

**Список основных публикаций работников ведущей организации по теме  
диссертации в рецензируемых научных изданиях  
за 2016-2020 гг.**

1. Межирицкий, Е.Л. Автоматический гироскоп ГКР-2 / Е.Л. Межирицкий // Вопросы оборонной техники. Серия 16: технические средства противодействия терроризму. – 2019. – №1-2 (127-128). – С.111-114.
2. Kalikhman, D.M. Dynamic Output Regulator of the Angular Rate Sensor Built on the Invariant Ellipsoid Methods / D.M. Kalikhman, E.A. Deputatova, D.S. Gnusarev, V.M. Nikiforov, I.Y. Bykanov // 26th Saint Petersburg International Conference on Integrated Navigation Systems (ICINS), Saint Petersburg, Russia, 2019. –doi: 10.23919/ICINS.2019.8769383.
3. Сагайдин, С.И. Программный комплекс поиска допустимых областей параметров в системе управления / С.И. Сагайдин, Д.С. Чуприенко // ТРУДЫ ФГУП "НПЦАП". Системы и приборы управления. – 2019. – №1. – С.28-35.
4. Кудрицкий, М.Л. Полиномиальный алгоритм поиска минимакса произвольного количества векторов любой размерности / М.Л. Кудрицкий, С.В. Журавлев // ТРУДЫ ФГУП "НПЦАП". Системы и приборы управления. – 2019. – №1. – С.36-46.

5. Dishel, V.D. The technology of interval-dynamic estimation and identification as a method of increasing accuracy and fault-tolerance of space launch vehicle control systems of today and next generations / V.D. Dishel, E.L. Mezhiritskiy, O.S. Poyatsyka, N.V. Sokolova // 25th Saint Petersburg International Conference on Integrated Navigation Systems (ICINS), St. Petersburg, 2018 . – doi: 10.23919/ICINS.2018.8405855.
6. Чайковский, М.М. Анизотропийное субоптимальное управление для систем с дробно-линейной неопределенностью / М.М. Чайковский, А.П. Курдюков // Автоматика и телемеханика. – 2018. – № 6. – С.172–190.
7. Tchaikovsky, M.M. On upper estimate of anisotropic norm of uncertain system with application to stochastic robust control / M.M. Tchaikovsky, A.P. Kurdyukov // International Journal of Control. – 2018. – Volume 91. – №11. – PP. 2411-2421. – DOI: 10.1080/00207179.2017.1311025.
8. Дишель, В.Д. Технология интервально-динамического оценивания и её развитие применительно к задачам навигации и идентификации бесплатформенных инерциальных систем со структурно-измерительной избыточностью / В.Д. Дишель, Е.Л. Межирицкий, О.С. Овчинникова, А.К. Быков, Н.В. Соколова // ТРУДЫ ФГУП "НПЦАП". Системы и приборы управления. – 2018. – №1. – С.7-29.
9. Дишель, В.Д. Интервально-динамический метод гарантированно-достоверного оценивания и идентификации для задач корректируемой инерциальной навигации (ч. 1) / В.Д. Дишель// Труды ФГУП "НПЦАП". – 2017. – № 3. – С. 12-31.
10. Nikiforov, V.M. Identification of pendulous accelerometer mathematical model taking into account parametric uncertainty / V.M. Nikiforov, A.A. Gusev, S.S. Zolotukhin, T.A. Zhukova, A.A. Nizhegorodov// 24th Saint Petersburg International Conference on Integrated Navigation Systems (ICINS), St. Petersburg, 2017. –doi: 10.23919/ICINS.2017.7995660.
11. Никифоров В.М. Стабилизация нелинейной системы по первому приближению методом инвариантных эллипсоидов и с помощью

оптимального линейно-квадратичного управления / В.М. Никифоров,  
А.А. Нижегородов, М.М. Чайковский // ТРУДЫ ФГУП "НПЦАП".  
Системы и приборы управления. – 2017. - №1. – С.5-22.

Первый заместитель генерального  
конструктора



А.И. Сапожников