

Отзыв

на автореферат диссертации Неугодниковой Любови Михайловны
«Методы построения систем автоматического управления полетом беспилотных
летательных аппаратов с ограничением траекторий и предельных параметров движения»,
представленной на соискание ученой степени кандидата технических наук
по специальности 05.13.01 «Системный анализ, управление и обработка
информации» (технические науки, механика, машиностроение)

Диссертационная работа Неугодниковой Л. М. посвящена решению **актуальной проблемы** повышения эффективности управления беспилотными летательными аппаратами (БЛА) самолетного типа. Автором разработан комплекс новых методов и алгоритмов, предназначенных для создания систем автоматического управления (САУ) БЛА с учетом ограничением их траекторий и параметров движения. Проведенные автором исследования имеют теоретическую и практическую значимость. **Теоретическая значимость** заключается в разработке:

- метода синтеза САУ движением летательных аппаратов с ограничением предельных параметров;
- метода управления полетом БЛА на основе ограничений на координаты его местоположения по отношению к целевым объектам;
- метода управления беспилотным авиационным комплексом с распределенной структурой с учетом ограничений и согласования действий компонентов комплекса.

Практическая значимость определяется практической направленностью работы и подтверждается результатами внедрения разработанных методов создания САУ движением летательных аппаратов. **Достоверность** полученных в работе результатов обеспечивается корректным использованием методов системного анализа и теории автоматического управления, а также корректным применением математического аппарата. Работа прошла достаточную апробацию, основные результаты диссертации опубликованы.

К автореферату есть замечания.

1. В автореферате не везде вовремя вводятся обозначения, встречаются описки. Например, на стр.9 (второй абзац снизу) говорится: «...вычисляются r_K и v_K согласно (1) и L . Согласно (2) формируются поправки Δx_c к текущим параметрам движения...». На самом деле выражение (1) описывает только ограничения, налагаемые на вектора r_K и v_K , а не содержат формулы для их



