

Председателю диссертационного совета

24.2.326.08 при РТУ МИРЭА

д.т.н., профессору Романову М. П.

пр-т Вернадского, 78

119454 г. Москва

Согласие официального оппонента

Уважаемый Михаил Петрович!

Я, Мунасыпов Рустэм Анварович, доктор технических наук, профессор, заведующий кафедрой автоматизации технологических процессов Федерального государственного бюджетного образовательного учреждения высшего образования «Уфимский университет науки и технологий», СОГЛАСЕН быть официальным оппонентом по диссертации Нгуен Тхань Конг на тему «Алгоритмизация маршрутизации и видеомониторинга при групповом патрулировании протяженных территорий беспилотными летательными аппаратами», представленной на соискание учёной степени кандидата технических наук по научной специальности 2.3.1. Системный анализ, управление и обработка информации, статистика.

Сведения об официальном оппоненте по форме ВАК прилагаю.

д.т.н., зав. каф

«18» 09 2025 г.



Мунасыпов Р.А.

Подпись официального оппонента Р.А. Мунасыпова, д.т.н., профессор, заведующий кафедрой автоматизации технологических процессов Федерального государственного бюджетного образовательного учреждения высшего образования «Уфимский университет науки и технологий», ЗАВЕРЯЮ.



Подпись *Мунасыпова Р.А.*
Достоверяю «18» 09 2025 г.
Заведующий общим отделом УУНИТ *Рахметова Р.А.*

Сведения об официальном оппоненте

по диссертации Нгуен Тхань Конг на тему «Алгоритмизация маршрутизации и видеомониторинга при групповом патрулировании протяженных территорий беспилотными летательными аппаратами», представленной на соискание учёной степени кандидата технических наук по научной специальности 2.3.1. Системный анализ, управление и обработка информации, статистика.

Фамилия Имя Отчество	Мунасыпов Рустэм Анварович
Шифр и наименование специальностей, по которым защищена диссертация	05.13.01 – Системный анализ, управление и обработка информации
Учёная степень и отрасль науки	доктор технических наук
Учёное звание	профессор
Полное название организации, являющейся основным местом работы оппонента	Федеральное государственное бюджетное образовательное учреждение высшего образования «Уфимский университет науки и технологий»,
Занимаемая должность	заведующий кафедрой
Адрес электронной почты	rust40@mail.ru

Список основных публикаций официального оппонента по теме диссертации в рецензируемых научных изданиях за последние 5 лет (не более 15 публикаций)

1. Masalimov K., Muslimov T., Kozlov E., Munasypov R. CRAZYPAD: A dataset for assessing the impact of structural defects on nano-quadcopter performance// Data. 2024. Т. 9. № 6. С. 79.
2. Muslimov T., Kozlov E., Munasypov R. Drone swarm movement without collisions with fixed obstacles using a hybrid algorithm based on potential functions. В сборнике: 2023 International Russian Automation Conference (RusAutoCon). 2023. С. 781-786.
3. Masalimov K., Muslimov T., Munasypov R. Real-Time Monitoring of Parameters and Diagnostics of the Technical Condition of Small Unmanned Aerial Vehicle's

(UAV) Units Based on Deep BiGRU-CNN Models// Drones. 2022. Т. 6. № 11. С. 368.

4. Muslimov T., Munasypov R. Fuzzy model reference adaptive control of consensus-based helical UAV formations. В сборнике: 2022 8th International Conference on Automation, Robotics and Applications, ICARA 2022. 8. 2022. С. 196-201.
5. Masalimov K.A., Munasypov R.A. Application of LSTM neural networks for diagnostics of the state of nodes of metal-cutting machines// Systems Engineering and Information Technologies. 2021. Т. 3. № 2 (6). С. 26-34.
6. Muslimov T.Z., Munasypov R.A. Multi-UAV cooperative target tracking via consensus-based guidance vector fields and fuzzy MRAC// Aircraft Engineering and Aerospace Technology. – 2021. – DOI 10.1108/AEAT-02-2021-0058.
7. Muslimov T., Munasypov R. Three-dimensional consensus-based control of autonomous uav swarm formations. Smart Innovation, Systems and Technologies. 2021. Т. 187. С. 69-80.
8. Муслимов Т.З., Мунасыпов Р.А. Децентрализованное групповое нелинейное управление строем беспилотных летательных аппаратов самолетного типа // Мехатроника, автоматизация, управление. - 2020. - Т. 21, № 1. - С. 43-50.
9. Muslimov T. Z., Munasypov R. A. Adaptive decentralized flocking control of multi-UAV circular formations based on vector fields and backstepping // ISA Transactions. 2020. Vol. 107. P. 143-159.

д.т.н., зав. каф

«18» 09 2025 г.



Мунасыпов Р.А.

Подпись официального оппонента Р.А. Мунасыпова, д.т.н., профессор, заведующий кафедрой автоматизации технологических процессов Федерального государственного бюджетного образовательного учреждения высшего образования «Уфимский университет науки и технологий», ЗАВЕРЯЮ.



Подпись Мунасыпова Р.А.
Достоверяю «18» 09 2025 г.
Начальник общего отдела УУНИТ Рахмеева Д.Ф.