

Сведения о ведущей организации

по диссертационной работе Тормагова Тимофея Алексеевича

на тему: «Задачи полуопределенного программирования в спутниковой навигации и планировании путей колесных роботов», представленной на соискание ученой степени кандидата физико-математических наук по специальности 2.3.1. – «Системный анализ, управление и обработка информации, статистика»

Полное наименование организации	Федеральное государственное бюджетное образовательное учреждение высшего образования «Московский государственный университет имени М.В.Ломоносова»
Сокращенное наименование организации	МГУ имени М.В. Ломоносова
Почтовый индекс, адрес	119991, ГСП-1, Москва, Ленинские горы, д.1
Телефон	+7 (495) 939-10-00
Адрес электронной почты	info@rector.msu.ru
Веб-сайт	https://msu.ru/
Список основных публикаций работников ведущей организации по теме диссертации в рецензируемых научных изданиях за последние 5 лет (не более 15 публикаций)	
1.	Н. Б. Вавилова, А. А. Голован, Д. А. Сафин, В. Г. Назаров Информационная интеграция бесплатформенной инерциальной навигационной системы и одометра с учетом угловых и линейных смещений приборов // Гироскопия и навигация. – 2025. – Т. 33, № 4(131). – С. 47-63.
2.	A. A. Golovan, I. M. Markov, I. V. Solov'ev, M. A. Shatskii Decomposed spacecraft motion estimation algorithm using GNSS Data // Gyroscopy and Navigation. – 2025. – Vol. 16, No. 2. – P. 135-143.
3.	A. A. Golovan, K. A. Kuznetsova Velocity estimation using carrier phase measurements of a Global Navigation Satellite System in autonomous mode // Gyroscopy and Navigation. – 2025. – Vol. 16, No. 3. – P. 209-219.
4.	I. Chairez, A. Hernandez-Sanchez, C. Mireles, A. Mukhamedov, G. Bugriy, S. Lemak, V. Chertopolokhov Finite-time output robust control for restricted joint flight emulator robotic arm with adaptive tangent barrier gains // IEEE Access. – 2025. – Vol. 13. – P. 23700-23716.
5.	V. Alexandrov, M. Belousova, S. Lemak, V. Chertopolokhov Motion cueing algorithms for aircraft maneuvering under variable g-loads // Acta Astronautica. – 2025. – Vol. 228. – P. 306-320.
6.	Arkhipova A. S., Vyazmin V. S. Kalman Filter in the Strapdown Airborne Gravimetry Problem Based on the Refined Model of GNSS Data Errors // Automation and Remote Control. 2025. Vol. 86, № 6. P. 564–576.
7.	Vyazmin V. S., Bobkova E. S. Calibration of a Strapdown Airborne Gravimeter at Repeated Flight Lines // Moscow University Mechanics Bulletin. 2025. Vol. 80, № 4. P. 161–168.
8.	A. I. Matasov, E. V. Shestakova Guaranteeing estimation method for determining failures in a redundant sensor unit // Moscow University Mechanics Bulletin. – 2024. – Vol. 79, No. 5. – P. 178-182.
9.	P. A. Akimov, A. I. Matasov The guaranteeing estimation method to calibrate a gyro unit // Automation and Remote Control. – 2023. – Vol. 84, No. 7. – P. 699-714.
10.	A. I. Matasov, H. Yin Calibration of a 3D sensor under its orientation constraint // Automation and Remote Control. – 2023. – Vol. 84, No. 6. – P. 655-672.

11.	H. Yin, A. I. Matasov Calibration of an accelerometer unit under restriction on its angular positions in the plane case // Moscow University Mechanics Bulletin. – 2023. – Vol. 78, No. 1. – P. 13-17.
12.	A. A. Golovan, V. S. Vyazmin Methodology of airborne gravimetry surveying and strapdown gravimeter data processing // Gyroscopy and Navigation. – 2023. – Vol. 14, No. 1. – P. 36-47.
13.	V. S. Vyazmin, A. A. Golovan, A. D. Govorov Initial and final alignment of a strapdown airborne gravimeter and accelerometer bias determination // Gyroscopy and Navigation. – 2023. – Vol. 14, No. 1. – P. 48-55.
14.	A. A. Golovan, S. N. Morgunova, I. V. Solov'ev, M. A. Shatskii Decomposed algorithm for spacecraft attitude estimation in stellar correction mode // Gyroscopy and Navigation. – 2022. – Vol. 13, No. 4. – P. 232-240.
15.	A. A. Golovan, A. I. Matasov, I. E. Tarygin Calibration of an accelerometer unit with asymmetric models of readings of sensors // Journal of Computer and Systems Sciences International. – 2022. – Vol. 61, No. 2. – P. 240-252.

МГУ имени М.В. Ломоносова подтверждает согласие выступить ведущей организацией по диссертационной работе Тормагова Т. А. на тему: «Задачи полуопределенного программирования в спутниковой навигации и планировании путей колесных роботов», а также тот факт, что соискатель не является ее сотрудником и не имеет научных работ по теме диссертации, подготовленных в соавторстве с сотрудниками.

Проректор

МГУ имени М.В. Ломоносова,

А.А. Федянин



«13» 05 2026 г.

М.П.

Председателю
диссертационного совета 24.1.107.02
ФГБУН «Институт проблем
управления
им. В.А. Трапезникова
Российской академии наук»
М.В. Хлебникову

Уважаемый Михаил Владимирович!

Федеральное государственное бюджетное образовательное учреждение высшего образования «Московский государственный университет имени М.В.Ломоносова» дает согласие выступить в качестве ведущей организации и предоставить отзыв на диссертационную работу Тормагова Тимофея Алексеевича «Задачи полуопределенного программирования в спутниковой навигации и планировании путей колесных роботов», представленной на соискание ученой степени кандидата физико-математических наук по специальности 2.3.1. Системный анализ, управление и обработка информации, статистика.

Проректор
МГУ имени М.В. Ломоносова,
доктор физико-математических наук,
профессор, член-корреспондент РАН



А.А. Федянин