

## Рецензия

на статью Родионовой Ю.И., Костылева Д.В., Ганеева В.А. «Робастная инновационная адаптация ЕKF для автономной БИНС на МЭМС-ИМУ»

### **Характеристика и актуальность темы**

Тема исследования является актуальной в условиях развития беспилотных авиационных систем и повышения требований к надёжности автономной навигации. Проблема устойчивости алгоритмов фильтрации при негауссовых выбросах измерений имеет важное значение для обеспечения безопасности и эффективности функционирования современных навигационных систем.

### **Анализ содержания исследования**

В статье представлена методика робастной адаптации расширенного фильтра Калмана для инерциальных навигационных систем. Авторы проводят сравнительный анализ различных конфигураций фильтра, включая базовые, адаптивные и робастно-адаптивные модели. Исследование основано на имитационном моделировании и серии вычислительных экспериментов, что позволяет объективно оценить точность, устойчивость и вероятность сбоев алгоритма. Материал изложен последовательно и отличается высокой степенью научной проработки.

### **Теоретическая и практическая значимость**

Теоретическая значимость работы заключается в развитии подходов к обработке негауссовых возмущений в задачах навигации. Практическая ценность определяется возможностью применения предложенных алгоритмов для повышения надёжности автономных систем и снижения эксплуатационных потерь при их использовании.

### **Заключение**

Статья представляет собой глубокое и научно обоснованное исследование, обладающее высокой практической значимостью. Работа рекомендуется к публикации в научном журнале.

Рецензент - Зотикова Ольга Николаевна, доктор экономических наук, профессор,

Российский государственный университет имени А.Н. Косыгина  
г. Москва, Россия

Reviewer - Zotikova Olga Nikolaevna, Doctor of Economics, Professor,  
Kosygin Russian State University, Moscow, Russia