

Сведения об официальном оппоненте по диссертации

Колпащикова Дмитрия Юрьевича

на тему «Метод и алгоритмы обратной кинематики и планирования движения для многосекционных непрерывных роботов»

на соискание ученой степени кандидата технических наук

по специальности 2.5.4 – «Роботы, мехатроника и робототехнические системы».

1	Фамилия, имя, отчество	Малолетов Александр Васильевич
2	Ученая степень	Доктор физико-математических наук
3	Отрасль науки	Физико-математических науки
4	Научная специальность, по которой защищена диссертация	Специальность 01.02.01 – «Теоретическая механика»
5	Ученое звание	Доцент
6	Полное наименование (в соответствии с Уставом, в т.ч. ведомственная принадлежность) организации, являющейся основным местом работы на момент предоставления отзыва в диссертационный совет, структурное подразделение, должность	Автономная некоммерческая организация высшего образования «Университет Иннополис», профессор, научный руководитель центра технологий компонентов робототехники и мехатроники
7	Почтовый адрес, телефон, адрес электронной почты, адрес сайта организации	420500, г. Иннополис, ул. Университетская, д.1 Тел.: +7 (843) 203-92-53 E-mail: university@innopolis.ru Адрес сайта организации: https://innopolis.university
8	Список основных публикаций по теме диссертации в рецензируемых научных изданиях за последние пять лет (не более 15 публикаций), перечень согласно ГОСТ	1. Marchuk E., Kalinin Y., Maloletov A. Mathematical Modeling of Eight-Cable-Driven Parallel Robot //2021 International Conference" Nonlinearity, Information and Robotics"(NIR). – IEEE, 2021. – С. 1-5. 2. Briskin E. S. et al. On controlling the shape of a circular sprinkling machine and the stability of its programmed motion //Journal of Computer and Systems Sciences International. – 2021. – Т. 60. – С. 817-826. 3. Marchuk E. A., Kalinin Y. V., Maloletov A. V. On Smooth Planar Curvilinear Motion of Cable-Driven Parallel Robot End-effector //IFAC-PapersOnLine. – 2022. – Т. 55. – №. 10. – С. 2475-2480. 4. Marchuk E. A., Kalinin Y. V., Maloletova V. Error compensation in position and orientation of mobile platform of cable-driven robots via tensile forces measurement //Mekh., Avtom., Upr. – 2022. 5. Idrisova S. M., Marchuk E. A., Maloletov A. V. Strain Analysis of Metal Support Towers of a Cable-Driven Parallel Robot //Journal of Machinery Manufacture and Reliability. – 2022. – Т. 51. – №. 8. – С. 780-788. 6. Marchuk E. A. et al. On the Problem of Position and Orientation Errors of a Large-Sized Cable-Driven Parallel Robot //Russian Journal of Nonlinear Dynamics. – 2022. – Т. 18. – №. 5. – С. 755-770.

	7. Овсянников А. Ю., Малолетов А. В. ОСОБЕННОСТИ МОДЕЛИРОВАНИЯ ТРОСОВЫХ РОБОТОВ В РОБОТОТЕХНИЧЕСКОМ СИМУЛЯТОРЕ //Перспективы развития технологий обработки и оборудования в машиностроении. – 2023. – С. 267-270. 8. Фадеев М. Ю., Малолетов А. В. Управление параллельным четырехтросовым роботом с помощью обратной кинематической модели //XXX Международная инновационная конференция молодых ученых и студентов (МИКМУС-2018). – 2019. – С. 696-699. 9. Брискин Е. С. и др. Об устойчивости плоского движения мобильных роботов //Известия Волгоградского государственного технического университета. – 2020. – №. 9. – С. 11-16. 10. Марчук Е. А., Малолетов А. В. Fuzzy-управление гибридным реконфигурируемым тросовым роботом //Современные проблемы физико-математических наук. – 2020. – С. 362-366. 11. Briskin E., Kalinin Y., Maloletov A. On energetically effective modes of walking robots movement //ROMANSY 22–Robot Design, Dynamics and Control: Proceedings of the 22nd CISM IFToMM Symposium, June 25-28, 2018, Rennes, France. – Cham : Springer International Publishing, 2018. – С. 425-432. 12. Малолетов А. В., Климчик А. С., Костенко К. В. Учет конструкций направляющих роликов и механизмов намотки при управлении движением тросового робота //Известия Волгоградского государственного технического университета. – 2018. – №. 13. – С. 113-119.
--	---

Официальный оппонент:

профессор, научный руководитель
центра технологий компонентов робототехники и мехатроники
АНО ВО «Университет Иннополис»
доктор физико-математических, доцент



Александр Васильевич Малолетов
« 14 » 07 2023 г.

Согласен на обработку персональных данных.

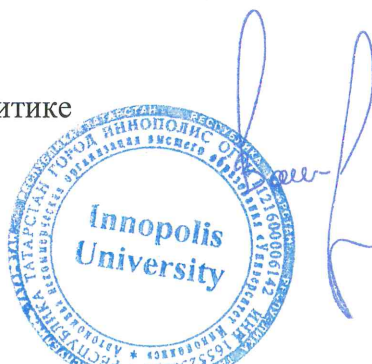
Доктор физико-математических наук



Александр Васильевич Малолетов

Подпись А. В. Малолетова заверяю:

Директор по развитию и кадровой политике
АНО ВО «Университет Иннополис»



Валиев Р.Ф.
« 14 » июля 2023 г.