**Сведения об официальном оппоненте**

по диссертации Гарина Олега Анатольевича «Разработка и исследование механизмов с шестью степенями свободы, имеющих ортогонально расположенные пары двигателей с попарно параллельными осями», представленной на соискание ученой степени кандидата технических наук по специальности 2.5.2. Машиноведение

|  |  |
| --- | --- |
| ФИО оппонента | Несмиянов Иван Алексеевич |
| Шифр и наименование специальности, по которой защищена диссертация | 05.02.18 - Теория механизмов и машин |
| Ученая степень и отрасль науки | Доктор технических наук |
| Ученое звание | Доцент |
| Полное наименование организации, являющейся основным местом работы оппонента | Федеральное государственное бюджетное образовательное учреждение высшего образования «Волгоградский государственный аграрный университет» |
| Занимаемая должность | Проректор по учебной работе ФГБОУ ВО «Волгоградский государственный аграрный университет» |
| Почтовый индекс, адрес | 400002, г. Волгоград, Университетский пр., д. 26 |
| Телефон | +7 (8442) 41-10-94 |
| Адрес электронной почты | [ivan\_nesmiyanov@mail.ru](mailto:ivan_nesmiyanov@mail.ru) |
| Список основных публикаций официального оппонента по теме диссертации за последние 5 лет | |
| 1. Захаров, Е.Н. Синтез закона движения поворотного основания погрузочного манипулятора-трипода / Е.Н. Захаров, И.А. Несмиянов // Известия Волгоградского государственного технического университета. - 2019. - № 3 (226). - С. 18-21. 2. Воробьева, Н.С. Отслеживание приводами манипулятора параллельно-последовательной структуры программных перемещений рабочего органа / Н.С. Воробьева, В.В. Жога, И.А. Несмиянов // Известия Российской академии наук. Теория и системы управления. - 2019. - № 2. - С. 154-165. 3. Vorob'eva N.S. Kinematic synthesis of programmed motions of drivers of a manipulator-tripod with a three-degree gripper / N.S. Vorob'eva, I.A. Nesmiyanov, A.V. Dyashkin, V.V. Zhoga // Advances in Mechanical Engineering. Part of the Lecture Notes in Mechanical Engineering book series. Cham. - 2019. - С. 73-82. 4. Zakharov E.N. Manipulator-tripod on mounted parallelogram mechanism / E.N. Zakharov, I.A. Nesmiyanov, M.E. Nikolaev // IOP Conference Series: Materials Science and Engineering. – 2019. - 489(1). – C. 012062. 5. Несмиянов, И.А., Обоснование параметров манипулятора погрузочно-транспортного робота / И.А. Несмиянов, М.Е. Николаев, Н.С. Воробьева // Известия волгоградского государственного технического университета. – 2020. - №9 (224). - С. 65-68. 6. Zhoga V. Algorithm to synthesize control force for tripod manipulator drives / V. Zhoga, V. Dyashkin-Titov, I. Nesmiyanov, A. Dyashkin // Smart Innovation, Systems and Technologies. - 2020. - Т. 154. - С. 223-235. 7. Nikolaev M.E., Definition of service area of agricultural loading robot with manipulator of parallel-serial structure / Nikolaev M.E., Nesmianov I.A., Zaharov E.N. // IOP Conference Series: Materials Science and Engineering. – 2020. - 747(1). – С. 012125. 8. Zhoga V. Modeling dynamic of tripod manipulator considering mass of actuating links / V. Zhoga, V. Dyashkin-Titov, I. Nesmiyanov, N. Vorob'eva, A. Dyashkin // 2020 International Conference Nonlinearity, Information and Robotics, NIR 2020. -  2020. - С. 9290240. 9. Несмиянов И.А. Планирование траекторий захвата погрузочного манипулятора по критериям энергоэффективности и оценка затрат работы приводов / И.А. Несмиянов, М.Е. Николаев // Известия Нижневолжского агроуниверситетского комплекса: Наука и высшее профессиональное образование. - 2021. - № 4 (64). - С. 356-367. 10. Nesmianov I.A., Justification of parameters of the executive drive of a robotic manipulator of a loading and transport unit/ Nesmianov I.A., Nikolaev M.E., Sharipov R.V. // IOP Conference Series: Earth and Environmental Science. – 2021. - 659(1). – С. 012032. 11. Nikolaev M. Justification parameters and planning capture trajectories for robotic loading and transport / M. Nikolaev, I. Nesmianov, V. Zhoga, A. Ivanov // Smart Innovation, Systems and Technologies. - 2022. - Т. 245. - С. 235-246. 12. Несмиянов И.А. Фронтальный погрузчик с расширенными функциональными возможностями / И.А. Несмиянов, М.Е. Николаев, А.Г. Иванов // Известия Нижневолжского агроуниверситетского комплекса: Наука и высшее профессиональное образование. - 2022. - № 2 (66). - С. 372-378. 13. Воробьева Н.С. Многопроцессорная система управления манипулятором параллельно-последовательной структуры / Н.С. Воробьева, В.В. Жога, И.А. Несмиянов, В.В. Дяшкин-Титов, В.Н. Скакунов // Известия Волгоградского государственного технического университета. - 2022. - № 4 (263). - С. 12-19. | |