

Сведения об официальном оппоненте

по диссертации Хрестиной Арины Артуровны на тему: «Синтез и анализ сферических механизмов параллельной структуры с линейными приводами», представленной на соискание ученой степени кандидата технических наук по специальности 2.5.2. Машиноведение

ФИО оппонента	Несмиянов Иван Алексеевич
Ученая степень и отрасль науки	Доктор технических наук
Шифр и наименование специальности, по которой защищена диссертация	05.02.18 Теория механизмов и машин
Ученое звание	Профессор
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
Список основных публикаций в соответствующей сфере исследования за последние 5 лет	
1. Захаров, Е. Н. Принцип реализации интеллектуального управления манипулятором-триподом / Е. Н. Захаров, И. А. Несмиянов, Н. С. Воробьева [и др.] // Известия Волгоградского государственного технического университета. – 2025. – № 9(304). – С. 22-26.	
2. Нелюбова, А. В. Кинематика гибридного манипулятора с дополнительным звеном / А. В. Нелюбова, В. В. Жога, И. А. Несмиянов // Известия Нижневолжского агроуниверситетского комплекса: Наука и высшее профессиональное образование. – 2025. – № 4(82). – С. 568-580.	
3. Воробьева, Н. С. Модульные схемы манипуляционных роботов для технологических процессов в сельском хозяйстве и перерабатывающем производстве / Н. С. Воробьева, И. А. Несмиянов, В. В. Дяшкин-Титов [и др.] // Системы. Методы. Технологии. – 2025. – № 3(67). – С. 50-58.	
4. Воробьева, Н. С. Робототехнический комплекс для возделывания овощных культур / Н. С. Воробьева, И. А. Несмиянов, А. В. Дяшкин [и др.] // Известия Волгоградского государственного технического университета. – 2024. – № 4(287). – С. 41-44.	

5. Несмиянов, И. А. Роботизированный модуль для укладки мульчирующей пленки и системы капельного орошения / И. А. Несмиянов, Н. С. Воробьева, В. С. Бочарников [и др.] // Известия Нижневолжского агроуниверситетского комплекса: Наука и высшее профессиональное образование. – 2024. – № 5(77). – С. 352-360.
6. Воробьева, Н. С. Робототехнический комплекс для возделывания овощных культур / Н. С. Воробьева, И. А. Несмиянов, А. В. Дяшкин, В.В. Дяшкин-Титов, Е. Н. Захаров // Известия Волгоградского государственного технического университета. - 2024. - № 4 (287). - С. 41-44.
7. Nesmiyanov I. Robot for strip spraying of vegetable crops / Nesmiyanov I., Borisenko I., Vorob'eva N., Ivanov A., Dyashkin-Titov V. // Inter-national Conference on Ensuring Sustainable Development: Ecology, Energy, Earth Science and Agriculture (AEES2023). - Les Ulis, France, - 2024. - С. 4033.
8. Несмиянов, И.А. Обоснование конструктивного исполнения роботизированного устройства для побелки стволов деревьев / И.А. Несмиянов, Н.С. Воробьева, А.В. Дяшкин, В.В. Дяшкин-Титов // Известия Волгоградского государственного технического университета. - 2023. - № 4 (275). - С. 77-82.
9. 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.
10. 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.

Проректор по учебной работе, д.т.н., профессор



И.А.Несмиянов

15.05.2026г.

Подпись(и)

Несмиянов Иван Александрович

Завещаю начальник Управления кадровой политики и деопроизводства

Коротич Е.Ю.

Е.Ю. Коротич

