**Сведения об оппоненте**

по диссертационной работе **Рашояна Гагика Володяевича** на тему: «Структурный синтез и кинематический анализ новых *l*-координатных механизмов и информационно-измерительных систем», представленной на соискание ученой степени доктора технических наук по специальности 05.02.18 ­— Теория механизмов и машин

|  |  |
| --- | --- |
| 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  |
| Список основных публикаций официального оппонента по теме диссертации за последние 5 лет | 1. Динамика манипулятора параллельно-последовательной структуры на основе трипода / Воробьева Н.С., Дяшкин-Титов В.В., Жога В.В., Несмиянов И.А. // Машиностроение и инженерноеобразование. – 2017. – № 3 (52). – С. 46-55.2. О неустойчивых режимах работыэлектропривода манипулятора / Несмиянов И.А., Жога В.В., Скакунов В.Н., Воробьева Н.С., Дяшкин-Титов В.В., Бочарников В.С. // Проблемы машиностроения и надежности машин. – 2017. – № 3. – С. 18-25.3. Dynamics of the manipulator parallel-serialstructure / Dyashkin-Titov V.V., Nesmiyanov I.A., Vorob'eva N.S., Zhoga V.V. // Lecture Notes in Mechanical Engineering. – 2018. – С. 33-43.4. Моделирование динамики манипулятора трипода с учетом массы исполнительных звеньев /Дяшкин-Титов В.В., Жога В.В., Несмиянов И.А., Дяшкин А.В. // Современное машиностроение. Наука и образование. – 2018. – № 7. – С. 399-409.4. Николаев, М.Е. Обоснование структуры манипулятора мобильного погрузчика сеток с овощами / М.Е. Николаев, И.А. Несмиянов, С.Д. Фомин // Известия Нижневолжского агроуниверситетского комплекса: наука и высшее профессиональное образование. – 2019. - №2(54). – с.: 389-397.5. Несмиянов, И.А., Обоснование параметров манипулятора погрузочно-транспортного робота / И.А. Несмиянов, М.Е. Николаев, Н.С. Воробьева // Известия волгоградского государственного технического университета, №9 (224), 2020 г. С.: 65-68.1. 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). – doi:012062.
2. 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). – doi:012125.
3. 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). – doi:012032.
 |
|  |