

Сведения об оппоненте

по диссертации Замурагина Юрия Михайловича
на тему «Разработка и анализ механизмов для натяжения и оценки положений
рулонных материалов в упаковочном оборудовании», представленной на
соискание ученой степени кандидата технических наук по специальности 2.5.2
Машиноведение

ФИО оппонента	Малолетов Александр Васильевич
Шифр и наименование специальности, по которой защищена диссертация	01.02.01 - Теоретическая механика
Ученая степень и отрасль науки	доктор физико-математических наук
Ученое звание	доцент
Полное наименование организации, являющейся основным местом работы оппонента	Автономная некоммерческая организация высшего образования «Университет Иннополис»
Занимаемая должность	профессор, директор института робототехники и компьютерного зрения
Почтовый индекс, адрес	420500, г. Иннополис ул. Университетская, д. 1.
Телефон	+7 999 162 02 74
Адрес электронной почты	maloletov@gmail.com
Список основных публикаций официального оппонента по теме диссертации за последние 5 лет	1. Малолетов, А.В. Моделирование двухсторонней роботизированной инкрементальной формовки / Малолетов А.В., Сатдаров Т.Р. // Известия Волгоградского государственного технического университета. - 2024. - № 9 (292). - С. 46-51. 2. Сатдаров, Т.Р. Опыт роботизированного лазерного упрочнения изделий из штамповой стали / Сатдаров Т.Р., Сидорова А.В., Козелков О.В., Малолетов А.В. // Проблемы машиностроения и автоматизации. - 2023. - № 2. - С. 70-77. 3. Ветлицын, М.Ю. Разработка комплекса испытательных средств для исследования адаптивных реконфигурируемых структур / Ветлицын М.Ю., Шаронов Н.Г., Малолетов А.В., Николаева В.В. // Проблемы машиностроения и автоматизации. - 2023. - № 4. - С. 99-106. 4. Марчук, Е.А. Управление силами натяжения в системе тросового параллельного робота / Марчук Е.А., Михайлов А.С., Калинин Я.В., Малолетов А.В. // Мехатроника, автоматизация, управление. - 2023. - Т. 24. № 12. - С. 643-651. 5. Satdarov, T.R. Robotic laser hardening of die steel products / Satdarov T.R., Sidorova A.V., Kozelkov O.V., Maloletov A.V. // Journal of Machinery Manufacture and Reliability. - 2023. - T. 52. № 8. - С. 877-883.

	6. Даминдаров, Р.Р. Принципы управления тросовым роботом с помощью экзоскелета / Даминдаров Р.Р., Малолетов А.В. // Известия Волгоградского государственного технического университета. - 2023. - № 4 (275). - С. 34-39. 7. Marchuk, E.A. Cable-driven parallel robot: distribution of tension forces, the problem of game theory / Marchuk E.A., Al Badr A., Kalinin Ya.V., Maloletov A.V. // Russian Journal of Nonlinear Dynamics. - 2023. - Т. 19. № 4. - С. 613-631. 8. Ishiaku, A. Building trust in telesurgery through blockchain-based patient consent and surgeon authentication / Ishiaku A., Maloletov A. // Journal of Telecommunications and the Digital Economy. - 2023. - Т. 11. № 4. - С. 48-65. 9. Идрисова, С.М. Исследование деформаций металлических башен - опор параллельного тросового робота / Идрисова С.М., Марчук Е.А., Малолетов А.В. // Проблемы машиностроения и автоматизации. - 2022. - № 2. - С. 113-123. 10. Марчук, Е.А. Компенсация отклонений мобильной платформы параллельного тросового робота по силам натяжения тросов / Марчук Е.А., Калинин Я.В., Малолетов А.В. // Мехатроника, автоматизация, управление. - 2022. - Т. 23. № 10. - С. 515-522. 11. Idrisova, S.M. Strain analysis of metal support towers of a cable-driven parallel robot / Idrisova S.M., Marchuk E.A., Maloletov A.V. // Journal of Machinery Manufacture and Reliability. - 2022. - Т. 51. № 8. - С. 780-788. 12. Ветлицын, М.Ю. Оценка стабильности работы мехатронного узла нервюры бпла с цифровой системой управления / Ветлицын М.Ю., Ветлицын Ю.А., Малолетов А.В. // Известия Волгоградского государственного технического университета. - 2022. - № 1 (260). - С. 53-56. 13. Марчук, Е.А. О выборе математических моделей висячих элементов при проектировании крупногабаритного параллельного тросового робота / Марчук Е.А., Калинин Я.В., Иванов М.А., Малолетов А.В. // Известия Волгоградского государственного технического университета. - 2022. - № 9 (268). - С. 56-62. 14. Akhmetzyanov, A. Model free error compensation for cable-driven robot based on deep learning with sim2real transfer learning / Akhmetzyanov A., Rassabin M., Maloletov A., Fadeev M., Klimchik A. // Lecture Notes in Electrical Engineering. - 2022. - Т. 793. - С. 479-496. 15. Marchuk, E.A. On smooth planar curvilinear motion of cable-driven parallel robot end-effector* / Marchuk E.A., Kalinin Ya.V., Maloletov A.V. // IFAC-PapersOnLine. - 2022. - Т. 55. № 10. - С. 2475-- 2480. - 16. Marchuk, E.A. On the problem of position and orientation errors of a large-sized cable-driven parallel robot / Marchuk E.A., Kalinin Ya.V., Sidorova A.V.,
--	--

	Maloletov A.V. // Russian Journal of Nonlinear Dynamics. - 2022. - Т. 18. № 5. - С. 755-770. 17. Bobby, R.A. Measurement of end-effector pose errors and the cable profile of cable-driven robot using monocular camera / Bobby R.A., Maloletov A., Klimchik A. // Journal of Intelligent and Robotic Systems. - 2021. - Т. 103. № 2. 18. Брискин, Е.С. Об управлении формой дождевальной машины кругового действия и устойчивости ее программного движения / Брискин Е.С., Калинин Я.В., Лепетухин К.Ю., Малолетов А.В., Шаронов Н.Г. // Известия Российской академии наук. Теория и системы управления. - 2021. - Т. 5. № 5. - С. 152-161. 19. Бордюгов, Д.В. Лабораторная модель мобильного робота с секционным движителем / Бордюгов Д.В., Фоменко С.С., Малолетов А.В., Брискин Е.С. // Известия Волгоградского государственного технического университета. - 2021. - № 8 (255). - С. 52-54. 20. Марчук, Е.А. Разработка и моделирование anfis-регулятора для компенсации отклонений мобильной платформы параллельного тросового робота / Марчук Е.А., Малолетов А.В. // Известия Волгоградского государственного технического университета. - 2021. - № 9 (256). - С. 42-48. 21. Savin, S. Linearization-based forward kinematic algorithm for tensegrity structures with compressible struts / Savin S., Balakhnov O., Maloletov A. // Smart Innovation, Systems and Technologies. - 2021. - Т. 187. - С. 293-303. 22. Брискин, Е.С. Об устойчивости плоского движения мобильных роботов / Брискин Е.С., Артемьев К.С., Вершинина И.П., Малолетов А.В. // Известия Волгоградского государственного технического университета. - 2020. - № 9 (244). - С. 11-16. 23. Шаронов, Н.Г. Исследование показателей профильной проходимости шагающей машины с цикловыми движителями / Шаронов Н.Г., Кириллов А.П., Малолетов А.В. // Известия Волгоградского государственного технического университета. - 2020. - № 9 (244). - С. 89-93. 24. Briskin, E. About controlling the shape of the sprinkler / Briskin E., Kalinin Y., Lepetukhin K., Maloletov A. // Studies in Systems, Decision and Control. - 2020. - Т. 272. - С. 147-157.
--	---

_____ Александр Васильевич Малолетов
01.07.25

Подпись Малолетова Александра Васильевича заверяю:
Директор по развитию и кадровой политике
АНО ВО «Университет Иннополис»

