

Сведения об официальном оппоненте

по диссертации Абу Махфуз Ахмад Аталлах Салем на тему «Модели и алгоритмы управления технологическим роботом автоматизированного комплекса гидроабразивной резки нефтепроводов», представленной на соискание ученой степени кандидата технических наук по специальности 05.02.05 – «Роботы, мехатроника и робототехнические системы»

Фамилия, Имя, Отчество официального оппонента	Меркурьев Игорь Владимирович
Ученая степень, наименование научной специальности и отрасли науки, по которым защищена диссертация; ученое звание (при наличии)	Доктор технических наук, 01.02.06 – Динамика и прочность машин, приборов и аппаратуры, Математика и механика
Полное и сокращенное наименование организации в соответствии с Уставом, являющейся основным местом работы	Федеральное государственное бюджетное образовательное учреждение высшего образования "Национальный исследовательский университет "МЭИ". ФГБОУ ВО «НИУ «МЭИ»
Структурное подразделение, должность	кафедра «Робототехника, мехатроника, динамика и прочность машин», заведующий кафедрой
Почтовый индекс, адрес организации	111250, г. Москва, Красноказарменная ул., дом 14
Веб-сайт	http://www.mpei.ru
Телефон	+7-910-461-27-98
Адрес электронной почты	MerkuryevIV@yandex.ru
Список основных публикаций по теме диссертации в рецензируемых научных изданиях за последние 5 лет (не более 15 публикаций)	Маслов Д.А., Меркурьев И.В. Компенсация погрешностей и учет нелинейности колебаний вибрационного кольцевого микрогироскопа в режиме датчика угловой скорости // Нелинейная динамика. 2017. Т. 13. № 2. С. 227-241. Маслов Д.А., Меркурьев И.В. Линеаризация колебаний резонатора волнового твердотельного гироскопа и сил электростатических датчиков управления//Нелинейная динамика. 2017. Т. 13. № 3. С. 413-421. Гавриленко А.Б., Лабахуа Л.Р., Меркурьев И.В., Ву Тхе Чунг Зыап. Разработка аппаратно-программного комплекса для управления движением мобильного робота с роликонесущими колесами//Информатизация инженерного образования.//Труды Межд. научно-практ. конф - ИНФОРИНО-2016. 2016. С. 88-91. Антонов Е.А., Меркурьев И.В., Подалков В.В., Сбытова Е.С. Влияние нелинейных деформаций на динамику микромеханического гироскопа L-L типа в режиме вынужденных колебаний// Проблемы машиностроения и автоматизации. 2016. № 3. С. 70-77. Денисов Р.А., Маслов А.А., Маслов Д.А., Меркурьев И.В., Подалков В.В. Влияние опорного напряжения электромагнитных датчиков управления на дрейф волнового твердотельного гироскопа // Гироскопия и навигация. 2016. Т. 24. № 1 (92). С. 60-71.



Подпись *Игоря Владимировича Меркурьева*

ЗАМЕСТИТЕЛЬ НАЧАЛЬНИКА
УПРАВЛЕНИЯ ПО РАБОТЕ С ПЕРСОНАЛОМ
Л.И. ПОЛЕВАЯ

Игорь Владимирович Меркурьев
И.В. Меркурьев
10,10,2017