

## Сведения об официальном оппоненте

по диссертационной работе **Кругловой Татьяны Николаевны** на тему: «Методология оценки технического состояния систем приводов машин и механизмов параллельной кинематической структуры», представленной на соискание ученой степени доктора 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	<a href="mailto:ivan_nesmiyanov@mail.ru">ivan_nesmiyanov@mail.ru</a>
Список основных публикаций официального оппонента по теме диссертации за последние 5 лет	<ol style="list-style-type: none"><li>1. 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.</li><li>2. 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.</li><li>3. 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.</li></ol>

4. 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.
5. 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.
6. 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.
7. 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.
8. 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.
9. 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.
10. Несмиянов, И.А. Обоснование конструктивного исполнения роботизированного устройства для побелки стволов деревьев / И.А. Несмиянов, Н.С. Воробьева, А.В. Дяш-

кин, В.В. Дяшкин-Титов // Известия Волгоградского государственного технического университета. - 2023. - № 4 (275). - С. 77-82.

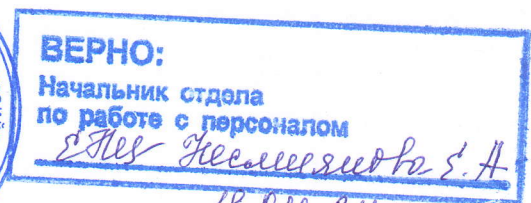
11. Nesmiyanov I. Robot for strip spraying of vegetable crops / Nesmiyanov I., Borisenko I., Vorob'eva N., Ivanov A., Dyashkin-Titov V. // International Conference on Ensuring Sustainable Development: Ecology, Energy, Earth Science and Agriculture (AEES2023). - Les Ulis, France, - 2024. - С. 4033.

12. 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.

Верно.

Начальник управления кадровой политики и делопроизводства ФГБОУ ВО «Волгоградский государственный аграрный университет»

«18» апрель 2024



В. Д. 242