

Сведения об официальных оппонентах
по диссертации Чертополохова Виктора Александровича
«Визуальная и динамическая составляющие имитации управляемого движения на стендах-тренажерах»

1. Ф.И.О.: Овчинников Михаил Юрьевич

Ученая степень: доктор физико-математических наук

Ученое звание: профессор

Научная специальность: 01.02.01 Теоретическая механика

Должность : главный научный сотрудник, и.о. заведующего отделом "Динамика космических систем"

Место работы: Федеральное государственное учреждение "Федеральный исследовательский центр Институт прикладной математики им. М.В. Келдыша Российской академии наук"

Адрес места работы: 125047, Москва, Миусская пл., 4

Тел.: +7(499)220-78-13

E-mail: ovchinni@keldysh.ru

Список основных научных публикаций по специальности и/или проблематике оппонируемой диссертации за последние 5 лет:

1. Roldugin D., Ovchinnikov M., Terminal One Axis Stabilization Properties of a Spinning Satellite Employing Simple Magnetic Attitude Control. Mathematics 2023, 11, 1530. <https://doi.org/10.3390/math11061530>
2. М. Ю. Овчинников. Межпланетные перелеты малогабаритных космических аппаратов: проблемы баллистики и пути их решения // Гироскопия и навигация. Том 29. №4 (115), 2021. С. 3-21. DOI 10.17285/0869-7035.0077
3. Иванов Д.С., Иванова Т.А., Ивлев Н.А., Овчинников М.Ю., Ролдугин Д.С. Оценка тензора инерции и автоматическая балансировка макета микроспутника на аэродинамическом подвесе // Известия Российской академии наук. Теория и системы управления, 2021. – № 2. – С. 138-155.
4. Roldugin D.S., Ovchinnikov M.Y. Wobble of a spin stabilized satellite with cross products of inertia and magnetic attitude control // Adv. Sp. Res. Pergamon, 2022. 10.1016/j.asr.2022.08.073
5. Roldugin D., Tkachev S., Ovchinnikov M. Asymptotic Motion of a Satellite under the Action of Sdot Magnetic Attitude Control // Aerospace. Multidisciplinary Digital Publishing Institute, 2022. Vol. 9, № 11. P. 639. 10.3390/aerospace9110639

2. Ф.И.О.: Кобрин Александр Исаакович

Ученая степень: доктор физико-математических наук

Ученое звание: профессор

Научная специальность: 01.02.01 Теоретическая механика

Должность : профессор кафедры робототехники, мехатроники, динамики и прочности машин

Место работы: Федеральное государственное бюджетное образовательное учреждение высшего образования "Национальный исследовательский университет "МЭИ"

Адрес места работы: 111250, Россия, г. Москва, ВН.Тер.г. муниципальный округ Лефортово, ул. Красноказарменная, д.14, стр.1

Тел.: +7 (495) 362 77 19

E-mail: kobrinai@mpei.ru

Список основных научных публикаций по специальности и/или проблематике оппонируемой диссертации за последние 5 лет:

1. Ganin P., Kobrin A. Алгоритмы кинематического управления многосвязными манипуляционными роботами на основе нечёткой нейронной сети // Вестник Белгородского государственного технологического университета им. В.Г. Шухова, 2021. — № 6. — С. 87–97.

2. Кобрин А.И., Ганин П.Е. Масштабируемая система управления для многозвенных промышленных манипуляторов на основе ПЛК siemens и шаговых сервоприводов festo // Вестник МГТУ Станкин, 2021. — Т. 1, № 56. — С. 89–94.
3. Ganin P.E., Kobrin A.I. Hierarchical adaptive control system of a manipulator based on the synthesis of a neural network of fuzzy inference and an iterative refinement algorithm // Herald of the Bauman Moscow State Technical University, Series Instrument Engineering, 2019. — № 4. — P. 18–31.
4. Адамов Б. И., Кобрин А. И. Идентификация параметров математической модели мобильной роботизированной платформы всенаправленного движения kuka youbot // Мехатроника, автоматизация, управление, 2018. — Т. 19, № 4. — С. 251–258.
5. Ганин П. Е., Кобрин А. И. Методика построения гибридной нейросистемы реального времени для решения обратной задачи кинематики избыточного манипулятора // Вестник Московского энергетического института, 2018. — № 4. — С. 128–137.

3. Ф.И.О.: Панкратов Владимир Александрович

Ученая степень: кандидат физико-математических наук

Ученое звание:

Научная специальность: 01.02.01 Теоретическая механика

Должность : доцент кафедры "Математическое моделирование"

Место работы: Федеральное государственное бюджетное образовательное учреждение высшего образования «Московский государственный технический университет имени Н.Э.Баумана (национальный исследовательский университет)»

Адрес места работы: 105005, г. Москва, улица 2-я Бауманская, д. 5, к. 1

Тел.: +7 (499) 263 67 50

E-mail: v.a.pankratov@bmstu.ru

Список основных научных публикаций по специальности и/или проблематике оппонируемой диссертации за последние 5 лет:

1. Панкратов В.А., Тверская Е.С. Байесовская теория принятия решений как основа статистической теории распознавания образов // Modern European Researches, 2021. – № 2-1. – С. 102-107.
2. Панкратов В.А., Тверская Е.С. Детерминистский подход в теории распознавания образов и его внедрение в учебный процесс // Modern European Researches, 2021. – № 2-1. – С. 122-131.
3. Ivanov Pankratov V.A., Barkin Yu.M. Determination of the satellite attitude motion according to the onboard measurements data // IOP Conference Series: Materials Science and Engineering, Moscow, 24–27 октября 2017 года. – Moscow, 2018. – P. 012026.

Ученый секретарь
диссертационного совета МГУ.011.7

М.А. Муницына