

### Сведения об официальном оппоненте

по диссертации Гарина Олега Анатольевича «Разработка и исследование механизмов с шестью степенями свободы, имеющих ортогонально расположенные пары двигателей с попарно параллельными осями», представленной на соискание ученой степени доктора технических наук по специальности 2.5.2. Машиноведение

ФИО оппонента	Подураев Юрий Викторович
Ученая степень и отрасль науки	Доктор технических наук
Шифр и наименование специальности, по которой защищена диссертация	05.02.05.– Роботы, мехатроника и робототехнические системы
Ученое звание	Профессор
Полное наименование организации, являющейся основным местом работы оппонента	Федеральное государственное бюджетное образовательное учреждение высшего образования "Московский государственный технологический университет "СТАНКИН"
Занимаемая должность	Профессор кафедры Робототехники и мехатроники
Почтовый индекс, адрес	127055, г. Москва, Вадковский пер., 3-А,
Телефон	8-499-972-94-36
Адрес электронной почты	<a href="mailto:y.poduraev@stankin.ru">y.poduraev@stankin.ru</a>
Список основных публикаций в соответствующей сфере исследования за последние 5 лет	
<ol style="list-style-type: none"> <li>1. Белицкий Е.С., Соловьёв М.А., Ковальский В.М., Воротников А.А., Кордонский А.Ю., Гринь А.А., Подураев Ю.В. КОНЦЕПЦИЯ МЕХАТРОННОГО УСТРОЙСТВА ЛИНЕЙНОГО ПЕРЕМЕЩЕНИЯ ДЛЯ ПОСТРОЕНИЯ ПОВЕРХНОСТЕЙ СЛОЖНОЙ ФОРМЫ С ВОЗМОЖНОСТЬЮ ИЗМЕРЕНИЯ СИЛЫ. /Робототехника и техническая кибернетика. 2023. Т. 11. № 2. С. 85-93.</li> <li>2. Prokhorenko L., Klimov D., Vorotnikov A., Mishchenkov D., Poduraev Y., THE CONCEPT OF SPATIAL MOTION RESTRICTION ZONES IN A ROBOT-ASSISTED SURGICAL SYSTEM. /Journal of Robotic Surgery. 2022. Т. 16. № 2. С. 445-452.</li> <li>3. Соловьёв М.А., Воротников А.А., Гринь А.А., Климов Д.Д., Подураев Ю.В., Крылов В.В. КОНЦЕПЦИЯ ПОСТРОЕНИЯ МНОГОФУНКЦИОНАЛЬНОГО УСТРОЙСТВА ДЛЯ ИЗМЕРЕНИЯ СИЛ И МОМЕНТОВ ПРИ ПРОВЕДЕНИИ НЕЙРОХИРУРГИЧЕСКИХ ОПЕРАЦИЙ /Медицинская техника. 2020. № 3 (321). С. 28-32.</li> <li>4. Meleshnikov A.M., Vorotnikov A.A., Klimov D.D., Poduraev Y.V. PROTOTYPE PROBE DETERMINING WAVEGUIDE-GUM CONTACT</li> </ol>	

FOR A ROBOT SURGICAL SYSTEM. /Russian Engineering Research. 2020. Т. 40. № 1. С. 86-88.

5. Климов Д.Д., Воротников А.А., Соловьев М.А., Подураев Ю.В., Гринь А.А., Крылов В.В. МЕДИЦИНСКАЯ РОБОТОТЕХНИКА ДЛЯ НЕЙРОХИРУРГИИ. /Вестник МГТУ "Станкин". 2019. № 1 (48). С. 32-37
6. Мелешников А.М., Воротников А.А., Климов Д.Д., Подураев Ю.В. КОНЦЕПЦИЯ ПРОТОТИПА РАБОЧЕГО ОРГАНА РОБОТОТЕХНИЧЕСКОЙ СИСТЕМЫ РАЗРЕЗАНИЯ ДЛЯ ОПРЕДЕЛЕНИЯ КОНТАКТА С ДЕСНОЙ В ХИРУРГИЧЕСКОЙ СТОМАТОЛОГИИ. /СТИН. 2019. № 8. С. 31-33.
7. Levin A.A., Klimov D.D., Vorotnikov A.A., Prokhorenko L.S., Poduraev Y.V., Nechunaev A.A., Grigorieva E.V., Astakhov D.A., Panchenkov D.N. THE COMPARISON OF THE PROCESS OF MANUAL AND ROBOTIC POSITIONING OF THE ELECTRODE PERFORMING RADIOFREQUENCY ABLATION UNDER THE CONTROL OF A SURGICAL NAVIGATION SYSTEM. /Scientific Reports. 2020. Т. 10. № 1. С. 8612.
8. Meleshnikov A.M., Vorotnikov A.A., Klimov D.D., Poduraev Y.V. PROTOTYPE PROBE DETERMINING WAVEGUIDE-GUM CONTACT FOR A ROBOT SURGICAL SYSTEM. /Russian Engineering Research. 2020. Т. 40. № 1. С. 86-88.

 /Подураев Ю.В.