

СОГЛАСИЕ ОФИЦИАЛЬНОГО ОППОНЕНТА

Председателю диссертационного совета
Д.002.059.05, созданного на базе ИМАШ
РАН доктору технических наук, профессору
Глазунову В. А.

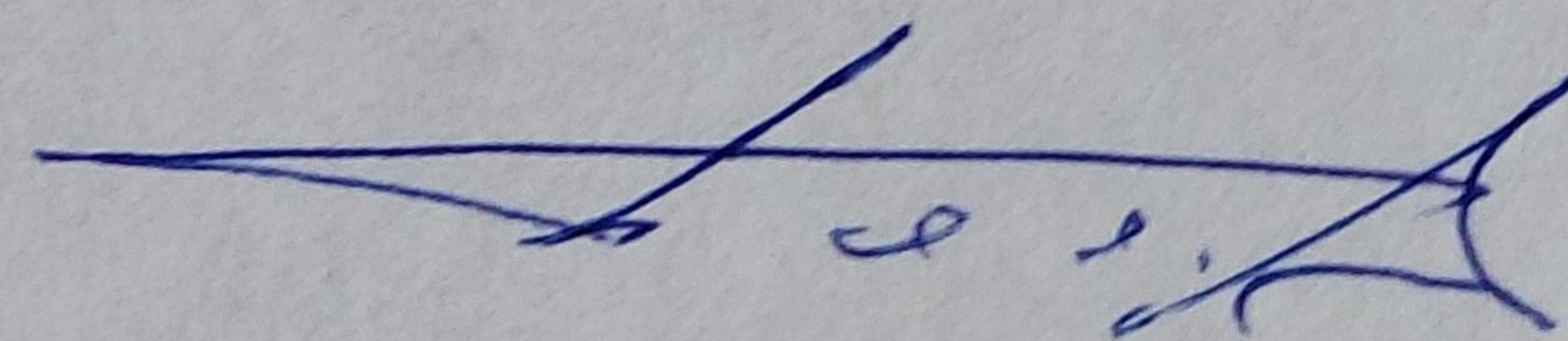
Уважаемый Виктор Аркадьевич!

Я, Подураев Юрий Викторович, доктор технических наук, профессор, подтверждаю свое согласие выступить в качестве официального оппонента по диссертационной работе Малышева Дмитрия Ивановича на тему: «Развитие методов оптимизации в решении задач анализа рабочего пространства и геометрических параметров механизмов параллельной структуры», представленную на соискание ученой степени кандидата технических наук по специальности 05.02.18 — Теория механизмов и машин.

Имею 12 статей по теме оппонируемой диссертации, в рецензируемых научных изданиях за последние 5 лет.

Согласен на обработку моих персональных данных и на размещение моего отзыва на диссертацию на сайте ИМАШ РАН. Ознакомлен с тем, что отзыв на диссертацию должен быть передан в диссертационный совет не позднее, чем за 15 дней до дня защиты диссертации. В приложении 1 сообщаю следующие сведения, направляемые в Министерство науки и высшего образования Российской Федерации:

Заведующий кафедрой
«Робототехника и мехатроника»
ФГБОУ ВО «Московский
государственный технологический
университет «СТАНКИН»,
доктор техн. наук, профессор



Ю.В. Подураев

« ___ » _____ 20__ г.

В диссертационный совет
Д.002.059.05 на
базе ИМАШ РАН

СВЕДЕНИЯ ОБ ОФИЦИАЛЬНОМ ОППОНЕНТЕ

по диссертационной работе Малышева Дмитрия Ивановича на тему:
«Развитие методов оптимизации в решении задач анализа рабочего пространства и геометрических параметров механизмов параллельной структуры», представленной на соискание ученой степени кандидата технических наук по специальности
05.02.18 — Теория механизмов и машин:

Фамилия Имя Отчество	Подураев Юрий Викторович
Гражданство	Российская Федерация
Ученая степень, наименование отрасли науки, научных специальностей, по которым защищена диссертация	доктор технических наук (05.02.05 — Роботы, мехатроника и робототехнические системы)
Учёное звание, специальность	профессор
Академическое звание	нет
<i>Место работы:</i>	
Полное наименование организации (согласно уставу)	федеральное государственное бюджетное образовательное учреждение высшего образования Московский государственный технологический университет «СТАНКИН»
Сокращенное наименование организации (согласно уставу)	МГТУ СТАНКИН

Бюджетная принадлежность организации	Министерство науки и высшего образования Российской Федерации
Тип организации	Образовательное учреждение
Наименование структурного подразделения	Кафедра «Робототехника и мехатроника»
Должность	Заведующий кафедрой
Почтовый адрес организации	127 055, г. Москва, Вадковский пер., д. 1
Веб-сайт организации	https://stankin.ru/
Адрес электронной почты	poduraev@mail.ru
Номер рабочего телефона	+7 (495) 972-9436

Список основных публикаций официального оппонента в соответствующей сфере исследования в рецензируемых научных изданиях за последние 5 лет (не более 15 публикаций):

1. Подураев Ю.В. Мехатроника: основы, методы, применение. Уч. пособие. - Саратов: Ай Пи Ар Медиа. 2019. - 256 с.

2. Прохоренко Л. С., Фролов И. А., Соловьев М.А, Климов Д.Д., Воротников А.А., Подураев Ю.В. Промышленные роботы, состав и системы управления - М.: ФГБОУ ВО «МГТУ «СТАНКИН». 2020. - 71 с.

3. Подураев Ю.В., Савин Л.А., Корнаев А.В. [и др] Проектирование машин, роботов и мехатронных систем. Сборник материалов Всероссийской научно-методической конференции - Орел: ОГУ им. И.С. Тургенева. 2017. - 76 с.

4. Prokhorenko L., Klimov D., Mishchenkov D., Poduraev Y. Surgeon-robot interface development framework. // Computers in Biology and Medicine. 2020. V. 120.

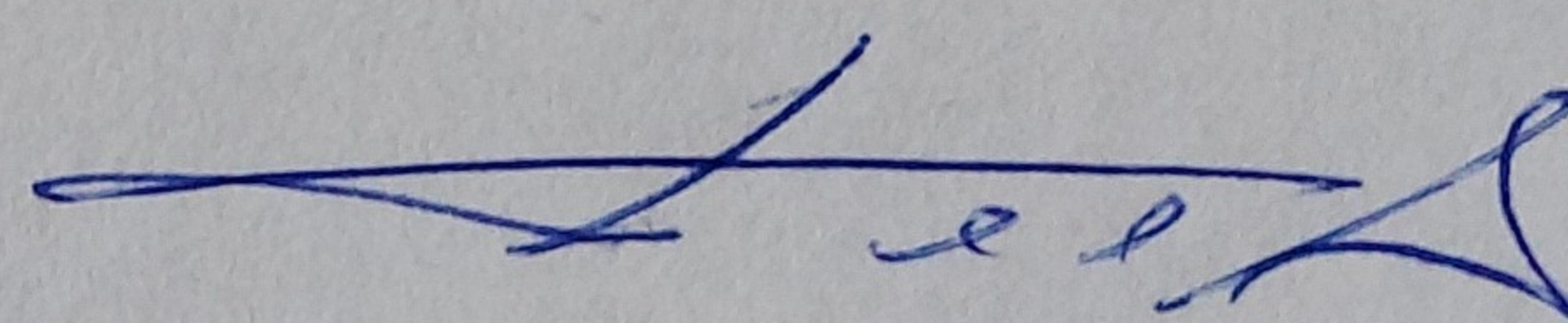
5. Semenyaka A., Poduraev Y. Development of the modular platform for educational robotics // 21st International Symposium on Measurement and Control in Robotics, ISMCR 2018. 21. 2019. P. 77-85.

6. 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). P. 32-37.

7. Solovyev M., Vorotnikov A., Klimov D., Kovalskii V., Poduraev Y. Control System of the Articulated Arm Braking Mechatronic Machine (AABMM) // Proceedings of the 28th DAAAM International Symposium. 2017. C.1002-1009.

8. Подураев Ю.В. Роботические технологии в медицине и биопринтинге. // Станкоинструмент. 2017. №3 (8). С. 70-72.
9. Kosterev D., Vorotnikov A., Nedelchev S., Romash E., Poduraev Y. Development of 2-DOF adaptive mechatronic device with corrective adjustment of laser tracker reflector for industrial robot calibration. // Proceedings of the 28th International DAAAM Symposium "Intelligent Manufacturing and Automation", DAAAM 2017. 2017. P. 1010-1014.
10. Подураев Ю.В. Подход и опыт проектирования медицинской коллоборативной робототехники для лазерной хирургии и биопринтинга. // Экстремальная робототехника. 2017. Т. 1. № 1. С. 369-372.
11. 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. 2021.
12. Levin A., Vorotnikov A., Parfenov V., Hesvani U., Mironov V., Poduraev Y. A robotic system for hydrogel 3D printing on complex surfaces. // 31st DAAAM International Symposium on Intelligent Manufacturing and Automation. 2020. P. 793-799.

Заведующий кафедрой
«Робототехника и мехатроника»
ФГБОУ ВО «Московский
государственный технологический
университет «СТАНКИН»,
доктор техн. наук, профессор



Ю.В. Подураев

« ____ » _____ 20 ____ г.