

Сведения об оппоненте

по диссертационной работе Приходько Александра Александровича на тему «Синтез и анализ планетарного исполнительного механизма возвратно-вращательного перемешивающего устройства», представленной на соискание ученой степени кандидата технических наук по специальности 05.02.18 «Теория механизмов и машин»

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	Декан инженерно-технологического факультета
Почтовый адрес, индекс	400002, г. Волгоград, Университетский пр., д. 26
Телефон	+7 (8442) 41-18-49
Адрес электронной почты	ivan_nesmiyanov@mail.ru
Список основных публикаций официального оппонента по теме диссертации за последние 5 лет	<ol style="list-style-type: none">1. Динамический синтез оптимальных программных движений манипулятора-трипода / Жога В.В., Герасун В.М., Несмиянов И.А., Воробьева Н.С., Дяшкин-Титов В.В. // Проблемы машиностроения и надежности машин. – 2015. – № 2. – С. 85-92.2. Динамический синтез программных движений манипулятора погрузочного робота / Несмиянов И.А., Воробьева Н.С., Дяшкин-Титов В.В., Жога В.В. // Стратегическое развитие апк и сельских территорий РФ в современных международных условиях: материалы Международной научно-практической конференции, посвящённой 70-летию Победы в Великой Отечественной войне. – 2015. – С. 11-16.3. Особенности структурного исследования манипуляторов параллельно-последовательной структуры / Несмиянов И.А. // Современное машиностроение. Наука и образование. – 2016. –

№ 5. – С. 715-722.

4. Динамика манипулятора-трипода с упругой самотормозящейся передачей / Несмиянов И.А. // Известия Нижневолжского агроуниверситетского комплекса: Наука и высшее профессиональное образование. – 2016. – № 3 (43). – С. 245-252.

5. Кинематическое исследование захватного устройства манипулятора параллельно-последовательной структуры / Дяшкин-Титов В.В., Воробьева Н.С., Несмиянов И.А., Дяшкин А.В. // Стратегические ориентиры инновационного развития АПК в современных экономических условиях: материалы международной научно-практической конференции. – 2016. – С. 203-209.

6. Dynamics of tripod drive with elastic self-sustaining transmission / Nesmiyanov I.A., Vorobieva N.S., Dyashkin-Titov V.V., Zhoga V.V. // Vibroengineering PROCEDIA. – 2016. – Т. 8. – С. 512-516.

7. Динамика манипулятора параллельно-последовательной структуры на основе трипода / Воробьева Н.С., Дяшкин-Титов В.В., Жога В.В., Несмиянов И.А. // Машиностроение и инженерное образование. – 2017. – № 3 (52). – С. 46-55.

8. О неустойчивых режимах работы электропривода манипулятора / Несмиянов И.А., Жога В.В., Скакунов В.Н., Воробьева Н.С., Дяшкин-Титов В.В., Бочарников В.С. // Проблемы машиностроения и надежности машин. – 2017. – № 3. – С. 18-25.

9. Dynamics of the manipulator parallel-serial structure / Dyashkin-Titov V.V., Nesmiyanov I.A., Vorob'eva N.S., Zhoga V.V. // Lecture Notes in Mechanical Engineering. – 2018. – С. 33-43.

10. Моделирование динамики манипулятора-трипода с учетом массы исполнительных звеньев / Дяшкин-титов В.В., Жога В.В., Несмиянов И.А., Дяшкин А.В. // Современное машиностроение. Наука и образование. – 2018. – № 7. – С. 399-409.