

СОГЛАСИЕ ОФИЦИАЛЬНОГО ОППОНЕНТА

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

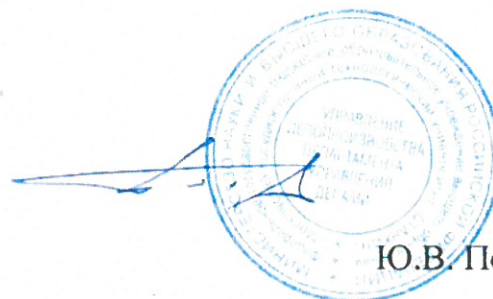
Уважаемый Виктор Аркадьевич!

Я, Подураев Юрий Викторович, доктор технических наук, профессор, подтверждаю свое согласие выступить в качестве официального оппонента по диссертационной работе Рашояна Гагика Володяевича на тему: «Структурный синтез и кинематический анализ новых 1-координатных механизмов и информационно-измерительных систем», представленную на соискание ученой степени доктора технических наук по специальности 05.02.18 – Теория механизмов и машин.

Имею 11 статей по теме оппонируемой диссертации, в рецензируемых научных изданиях за последние 5 лет.

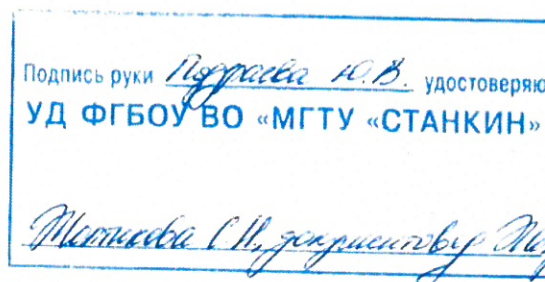
Согласен на обработку моих персональных данных и на размещение моего отзыва на диссертацию на сайте ИМАШ РАН. Ознакомлен с тем, что отзыв на диссертацию должен быть передан в диссертационный совет не позднее, чем за 15 дней до дня защиты диссертации. В приложении 1 сообщаю следующие сведения, направляемые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

«03» августа 2021 г.



В диссертационный совет
Д.002.059.05
на базе ИМАШ РАН

СВЕДЕНИЯ ОБ ОФИЦИАЛЬНОМ ОППОНЕНТЕ

по диссертационной работе Рашояна Гагика Володяевича на тему: «Структурный синтез и кинематический анализ новых 1-координатных механизмов и информационно-измерительных систем»,», представленную на соискание ученой степени доктора 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 |
| Ведомственная 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 |
| <p>Список основных публикаций официального оппонента в соответствующей сфере исследования в рецензируемых научных изданиях за последние 5 лет (не более 15 публикаций):</p> | |
| <p>1. Ю.В. Подураев Мехатроника: основы, методы, применение. Уч. Пособие. Саратов: Ай Пи Ар Медиа, 2019, 256 с.</p> | |
| <p>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.: ил. 71 ISBN 978-5-7028-0638-9</p> | |
| <p>3. Проектирование машин, роботов и мехатронных систем. Сборник материалов Всероссийской научно-методической конференции / под ред. Ю.В. Подураева, Л.А. Савина – Орел: ОГУ им. И.С. Тургенева. 2017. – 76 с.</p> | |
| <p>4. Leonid Prokhorenko, Daniil Klimov , Denis Mishchenkov , Yuri Poduraev Surgeon–robot interface development framework Computers in Biology and Medicine, Volume 120, 2020. https://doi.org/10.1016/j.compbiomed.2020.103717</p> | |
| <p>5. Levin A.A, Klimov D.D., Nechunaev A.A., Vorotnikov A.A., Prokhorenko L.S., Grigorieva E.V., Astakhov D.A., Poduraev Y.V., 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 10, 8612 (2020). https://doi.org/10.1038/s41598-020-64472-9</p> | |
| <p>6. Соловьев М.А., Воротников А.А., Гринь А.А., Климов Д.Д., Подураев Ю.В., Крылов В.В. Концепция многофункционального устройства для измерения сил и моментов при проведении нейрохирургических операций. Медицинская техника, 2020, №3</p> | |
| <p>7. Solovyev, M[ikhail]; Vorotnikov, A[ndrei]; Klimov, D[aniil]; Kovalskii, V[ladislav] & Poduraev, Y[uriy] V[.] (2017). Control System of the Articulated Arm Braking Mechatronic Machine (AABMM), Proceedings of the 28th DAAAM International Symposium, pp.1002-1009, B. Katalinic (Ed.), Published by DAAAM International, ISBN 978-3-902734-11-2, ISSN 1726-9679, Vienna, Austria</p> | |
| <p>8. Роботические технологии в медицине и биопринтинге. Подураев Ю.В. Станкоинструмент. 2017. № 3 (8). С. 70-72.</p> | |
| <p>9. Chunikhin A.A., Bazikyan E.A., Poduraev Yu.V., Vorotnikov A.A., Klimov D.D. Comparative experimental assessment of the accuracy of nanosecond laser surgery of the oral cavity when the instrument is moved by a robotic complex and a surgeon. // Russian Open Medical Journal. - 2019. - V.8 (3): e0307. DOI: 10.15275</p> | |

11. IMPROVING THE PRECISION OF MECHATRONIC ROBOT DRIVES
Plyukhin Y.V., Poduraev Y.V.
Russian Engineering Research. 2016. T. 36. № 4. С. 328-334.

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



Ю.В. Подураев

«03» августа 2021 г.

