

**Сведения об официальном оппоненте по диссертации
на соискание ученой степени кандидата технических наук
Ватаевой Елизаветы Юрьевны
«Параметрический синтез нелинейных САУ при полиномиальной
аппроксимации»**

Фамилия Имя Отчество: *Колюбин Сергей Алексеевич*

Гражданство: *РФ*

Место основной работы:

организация: *федеральное государственное автономное образовательное учреждение высшего образования «Национальный исследовательский университет ИТМО»*

ведомственная принадлежность: *Министерство науки и высшего образования РФ*

почтовый адрес: *197101, город Санкт - Петербург, Кронверский пр., дом 49*

телефон: *(911) 9152954*

подразделение: *Факультет систем управления и робототехники*

должность: *профессор*

Учёная степень: *доктор технических наук*

по специальности *2.3.1. Системный анализ, управление и обработка информации, статистика*

Учёное звание: *доцент*

по специальности *05.13.01. Системный анализ, управление и обработка информации.*

Академическое звание: -

Основные публикации по профилю оппонируемой диссертации в рецензируемых научных изданиях, рекомендованных ВАК при Минобрнауки России, за последние 5 лет (не более 15 публикаций):

1. Программно - аппаратная архитектура системы управления антропоморфной кистью робота / Иволга Д.В., Хомутов Е.Э., Борисов И.И., Молчанов Н.А., Максимов И.А., Колюбин С.А. // Известия высших учебных заведений. Приборостроение. 2022. Т. 65. № 3. С. 164-173.

2. Метрико - семантическое картирование на основе глубоких нейронных сетей для систем автономной навигации в помещениях / Беркаев А.Р., Мохрат М., Бурков А.М., Колюбин С.А. // Известия высших учебных заведений. Приборостроение. 2022. Т. 65. № 3. С. 204-217.

3. Разработка энергоэффективных галопирующих роботов со звеньями переменной длины / Борисов И.И., Защин Р.А., Колюбин С.А., Страмиджиоли С. // Известия высших учебных заведений. Приборостроение. 2020. Т. 63. № 4. С. 345-352.

4. Алгоритм структурно - параметрического синтеза механизмов адаптивных захватных устройств со звеньями переменной длины / Колюбин С.А., Борисов

И.И., Защин Р.А., Борисова О.В. // Известия высших учебных заведений. Приборостроение. 2020. Т.63. № 5. С. 467 - 475.

5.Разработка метода геометрического синтеза и параметрической оптимизации механизма ноги галопирующего робота / Колюбин С.А, Борисов И.И., Мониц Д.С. // Научно - технический вестник информационных технологий, механики и оптики. 2019. Т.19. №5. с. 832 - 839.

6.Структурный и геометрический синтез механизма пальца универсального захватывающего устройства, осуществляющего точный щипковый и силовой обхватывающий захваты / Колюбин С.А., Борисов И.И. // Вестник машиностроения. 2019. №11. С. 14 - 19.

« 22 » 04 20 24 г.


(подпись)

Подпись заверяется

Подпись
удостоверяю
Менеджер ОПС
Виноградова А.Д.

