

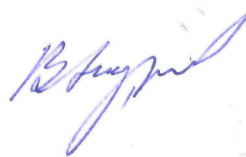
СВЕДЕНИЯ ОБ ОФИЦИАЛЬНОМ ОППОНЕНТЕ

по диссертационной работе **Прохорова Павла Дмитриевича** на тему «Разработка двухканальной системы измерения положения лопастей вертолета» на соискание ученой степени кандидата технических наук по специальностям 05.13.01 «Системный анализ, управление и обработка информации (авиационная и ракетно-космическая техника)», 05.13.18 «Математическое моделирование, численные методы и комплексы программ»

| | |
|---|---|
| Фамилия Имя Отчество | Андреев Виктор Павлович |
| Год рождения, гражданство | 1950 г., гражданин РФ |
| Ученая степень | Доктор технических наук, диплом доктора наук. ДДН №022119 |
| Шифр и наименование специальности, по которым защищена диссертация | 05.11.16 «Информационно-измерительные и управляющие системы (промышленность)» |
| Ученое звание | старший научный сотрудник |
| Место работы, должность | ФГБОУ ВО Московский государственный технологический университет «СТАНКИН», профессор |
| Список публикаций по профилю диссертации в рецензируемых научных изданиях за последние 5 лет. | <p>1. Мобильные технологические роботы и тренажеры: интеграционное программное обеспечение группового взаимодействия / Андреев В.П., Кирсанов К.Б., Костин А.В., Кувшинов С.В., Марзанов Ю.С., Панкратов Д.А., Прысев Е.А., Пряничников В.Е., Рыбак Т.Н., Харин К.В., Шиповалов Е.А. // Информационно-измерительные и управляющие системы (Интеллектуальные адаптивные роботы, т.8, № 1-2, 2013).– М.: Радиотехника, ISSN: 2070-0814. – 2013. – Т.11, №4. – С.74 – 79.</p> <p>2. Андреев В.П. Технология многооператорного управления мобильными роботами через Интернет / Андреев В.П., Кирсанов К.Б. // Известия Южного Федерального университета. Технические науки. ISSN 1999-9429. – Южный федеральный университет, Ростов-на-Дону: 2015. – №10(171). – С.6 – 17.</p> <p>3. Scientific-Educational Distributed Laboratory - Software and Hardware Means / Pryanichnikov V.E., Andreev V.P. (et all.) // Annals of DAAAM for 2012& Proceedings of the 23th international DAAAM Symposium "Intelligent Manufacturing & Automation" 24-27th October 2012 Zadar, Croatia, ISSN 2304-1382, 2012. – V.23, No.1. – P.1175 – 1178.</p> <p>4. Training Situation Center Based on Three-Dimensional Virtual Studio for Distributed Mobile Robotics Laboratory / Andreev V., Karbanov V., Kharin K., Kuvshinov S., Poduraev Y., Pryanichnikov V. // Proceedings of the 26th DAAAM</p> |

| | |
|--|---|
| | <p>International Symposium., B. Katalinic (Ed.), Published by DAAAM International, ISBN: 978-1-5108-1839-2, ISSN 1726-9679, Vienna, Austria. 2015. Curran Associates, Inc., New York, Feb. 2016. – pp. 0483-0487. DOI: 10.2507/26th.daaam.proceedings.064.</p> <p>5. Andreev V. Control system and design of the motion module of a heterogeneous modular mobile robot / Andreev, V. & Kim, V. // 27th International DAAAM Symposium on Intelligent Manufacturing and Automation 2016, Proceedings of a meeting held 26-29 October 2016, Mostar, Bosnia and Herzegovina, B. Katalinic (Ed.), ISBN 978-1-5108-3300-5. Curran Associates, Inc., NY 12571 (Jan 2017). – pp. 0586-0594.</p> <p>6. Pryanichnikov V.E. The Application of Network Technologies to Constructing Group Controlled Systems with Machine Vision for Mobile Robots / Pryanichnikov V.E., Andreev V.P. // Annals of DAAAM for 2012& Proceedings of the 23th international DAAAM Symposium "Intelligent Manufacturing & Automation" 24-27th October 2012 Zadar, Croatia, ISSN 2304-1382, 2012. – V.23, No.1. – P.1167 – 1174.</p> <p>7. Technology Supervisory Control for Mechatronic Devices via the Internet / Andreev V.P., Pletenev P.F., Poduraev Y.V., Pryanichnikov V.E., Kirsanov K.B., Prysev E.A. // 25th DAAAM Int. Symp. on Intelligent Manufacturing and Automation, 2014. Procedia Engineering, Elsevier BV. ISSN 1877-7058, 2015. – V.100. – P.33–40. DOI: 10.1016/j.proeng.2015.01.339.</p> <p>8. Андреев В.П. Сетевые решения в архитектуре гетерогенных модульных мобильных роботов / Андреев В.П., Ким В.Л., Подураев Ю.В. // Робототехника и техническая кибернетика. ISSN 2310-5305.– 2016. – №3(12). – С.23-29.</p> |
|--|---|

д.т.н, с.н.с, профессор кафедры
«Сенсорные и Управляющие Системы»
ФГБОУ ВО МГТУ «СТАНКИН»



Андреев В.А.

Председатель диссертационного совета
Д 212.125.12, д.т.н., проф.



Малышев В.В.

Уч. секретарь диссертационного
совета Д 212.125.12, к.т.н.



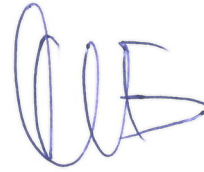
Старков А.В.

СВЕДЕНИЯ ОБ ОФИЦИАЛЬНОМ ОППОНЕНТЕ

по диссертационной работе **Прохорова Павла Дмитриевича** на тему «Разработка двухканальной системы измерения положения лопастей вертолета» на соискание ученой степени кандидата технических наук по специальностям 05.13.01 «Системный анализ, управление и обработка информации (авиационная и ракетно-космическая техника)», 05.13.18 «Математическое моделирование, численные методы и комплексы программ»

| | |
|---|---|
| Фамилия Имя Отчество | Михайлов Борис Борисович |
| Год рождения, гражданство | 1951 г., гражданин РФ |
| Ученая степень | Кандидат технических наук, диплом кандидата наук ТН №084912 |
| Шифр и наименование специальности, по которым защищена диссертация | 05.13.07 «Автоматическое управление и регулирование технологическими процессами (по отраслям: специальное машиностроение и приборостроение)» |
| Ученое звание | доцент |
| Место работы, должность | «Московский государственный технический университет имени Н.Э. Баумана (национальный исследовательский университет)», доцент |
| Список публикаций по профилю диссертации в рецензируемых научных изданиях за последние 5 лет. | <p>1. <i>Герасимов В. Н., Михайлов Б.Б.</i> Решение задачи управления движением мобильного робота при наличии динамических препятствий. Вестник МГТУ им. Н.Э.Баумана. Серия "Приборостроение" 2012 - Спец.выпуск № 6 "Робототехнические системы".- С. 83 – 92</p> <p>2. <i>Девятериков Е. А., Михайлов Б.Б.</i> Визуальный одометр. Вестник МГТУ им.Н.Э.Баумана. Серия "Приборостроение" 2012 – Спец.выпуск № 6 "Робототехнические системы".- С. 68 – 82</p> <p>3. <i>Михайлов Б.Б., Нгуен Ань Ван</i> Использование характеристических точек для распознавания 3D-объектов - Мехатроника, автоматизация, управление 2014, № 11.- С. 27 -32</p> <p>4. <i>Trifonov A.P., Pribytkov Y.N., Chernoyarov O.V., Михайлов Б.Б.</i> Estimating the image area with unknown parameters of the image and background - Journal of Communications Technology and Electronics 2015, Vol. 60, Issue 8.- С. 852 – 859</p> <p>5. . <i>Володин Ю. С., Михайлов Б.Б., Ющенко А.С.</i> Поведение автономного мобильного робота в</p> |

к.т.н, доцент, доцент кафедры
«Роботехнические системы и мехатроника»
МГТУ им. Н.Э. Баумана



Михайлов Б.Б.

Председатель диссертационного совета
Д 212.125.12, д.т.н., проф.



Мальшев В.В.

Уч. секретарь диссертационного
совета Д 212.125.12, к.т.н.



Старков А.В.

Гл. Ауд - 24.11.2017г