

## СВЕДЕНИЯ ОБ ОФИЦИАЛЬНОМ ОППОНЕНТЕ

по диссертационной работе Носикова Максима Владимировича  
«Системы управления внутрикамерными радиационно-стойкими манипуляторами» на  
соискание ученой степени кандидата технических наук по специальности  
05.13.06 – Автоматизация и управление технологическими процессами и производствами  
(промышленность)

Фамилия, имя отчество оппонента	Маленков Михаил Иванович
Ученая степень и отрасль науки	Доктор технических наук, 05.02.05 – «Роботы, мехатроника и робототехнические системы»
Ученое звание	Профессор Заслуженный конструктор Российской Федерации
Полное наименование организации, являющейся местом работы оппонента	АО Научно-Технический Центр «РОКАД»
Занимаемая должность	Главный научный сотрудник
Почтовый индекс, адрес	196084, Санкт-Петербург, ул. Ломаная, д. 11
Телефон	+7 (812) 365 60 44
Адрес электронной почты	<a href="mailto:info@rocad.ru">info@rocad.ru</a> ; <a href="mailto:m.i.malenkov@gmail.com">m.i.malenkov@gmail.com</a>

Список основных публикаций официального оппонента по теме диссертации в рецензируемых научных изданиях за последние 5 лет (не более 15 публикаций)

Статьи в рецензируемых научных изданиях, включенные в Перечень рецензируемых научных изданий, в которых должны быть опубликованы основные научные результаты диссертаций на соискание ученой степени кандидата наук, на соискание ученой степени доктора наук и в изданиях, в научных изданиях, индексируемых в международных базах данных Web of Science и Scopus:

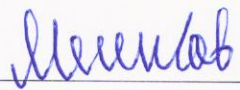
1. **Маленков М.И.** Волов В.А., Гусева Н.К., Лазарев Е.А. Повышение подвижности марсоходов путем совершенствования систем передвижения и алгоритмов их управления // Вестник машиностроения, № 8, 2015, с. 37–44.
2. **Маленков М.И.** Волов В.А., Гусева Н.К., Лазарев Е.А. Анализ подвижности марсоходов для разработки систем передвижения и алгоритмов управления планетоходами нового поколения // Известия ЮФУ, Технические науки, Южный фед. ун-т, Ростов на Дону. №1, 2015, с. 82–95.
3. **Malenkov M.I., Volov V.A.** Comparative Analysis and Synthesis of Schemes of Balanced Suspension of Planetary Rovers with Autonomous Control // Russian Engineering Research, 2019, Vol. 39, No. 3, pp. 211–219.
4. **Маленков М.И.** Волов В.А. Колесно-шагающий движитель планетохода с функцией активной подвески в режиме колесного движения // Вестник машиностроения, № 9, 2017, с. 34–40.
5. Маленков М.И. Страницы истории отечественной робототехники: 1986 год, уроки кровель Чернобыльской АЭС // Избранные труды Всероссийской Научно-практической конференции «Перспективные системы и задачи управления». Том 1. Южный федеральный университет, г. Ростов-на-Дону, 2015.
6. Маленков М.И. Эпизоды создания и эксплуатации робототехнического комплекса СТР-1 на кровлях ЧАЭС в 1986 году // Чернобыль. Хроника и судьбы. Тридцать лет подвигу ветеранов-чернобыльцев. Издательство ДЕАН, 2016, с. 140–150.
7. Маленков М.И. Сравнительный анализ и синтез схем балансирных подвесок планетоходов с автономным управлением // Вестник машиностроения, № 12, 2018, с. 27–36.
8. **Маленков М.И.** Волов В.А. Методы и результаты анализа качества ходовой части


- планетоходов // Вестник машиностроения, № 7, 2016, с. 6–13.
9. **Malenkov M.I.**, Lazarev E.A., Volov V.A. Quality of the Locomotion System in Planetary Rovers // Russian Engineering Research, vol. 36, №10, 2016, pp. 800–808.
  10. **Malenkov M.I.**, Volov V.A. Wheel-Walking Propulsion Unit of a Planetary Rover with Active Suspension // Russian Engineering Research, 2017, Vol. 37, №12, pp. 1033–1040. DOI: 10.3103/S1068798X17129127.
  11. **Маленков М.И.**, Богачев А.Н., Волов В.А. Новые проектно-компоновочн. решения самоходных шасси планетоходов для повышения подвижности и функциональных возможностей планетоходов // Известия ЮФУ, Технические науки, Южный федеральный ун-т, Ростов на Дону. №1–2, 2017, с. 42–54.
  12. Basilevsky A.T., Krasilnikov S.S., Ivanov M.A., Michael G.G., **Malenkov M.I.**, Liu T., Head J.W., Scott D.R., Lark L. Potential Lunar base on Mons Malapert: Topographic, Geologic and Trafficability Considerations // Solar System Research, 2019, Vol. 53, No. 5, pp. 383–398.


Прочие публикации и свидетельства о регистрации программ для ЭВМ:

13. **Маленков М.И.**, Гусева Н.К. Начало и развитие технологий проектирования систем передвижения планетоходов // Сборник тезисов 29-ой конференции «Экстремальная робототехника и конверсионные тенденции» 7-8 июня 2018. ИПЦ ООО «Политехника Сервис» Санкт-Петербург, 2018, с. 72–77.
14. **Malenkov M.I.**, Creel R.A., Dovgan V.G., Scott D.R. They are ahead of time: The Influence of the Soviet and American Lunar Rovers on modern Planetary Research // Proceedings of The Tenth Moscow Solar System Symposium 7-11 October 2019, Space Research Institute RAS, Vol. 2, pp. 90 – 93.
15. Волов В.А., Гусева Н.К., Конколович А.Г., **Malenkov M.I.** Колёсно-шагающий движитель с функцией активной подвески. Патент Р.Ф. на изобретение №2671661, рег. 06.11.2018.

Доктор технических наук, профессор,  
главный научный сотрудник АО Научно-  
Технический Центр «РОКАД»

 / М.И. Маленков /  
21.09.2020

  
Годится М.И. Маленкова  
завершено  
генеральным директором

 / Н.К. Гусева /

