


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	Гапонов Игорь Юрьевич
Ученая степень и отрасль науки	Кандидат технических наук, 05.02.05 – «Роботы, мехатроника и робототехнические системы»
Ученое звание	Профессор
Полное наименование организации, являющейся основным местом работы оппонента	Автономная некоммерческая организация высшего образования «Университет Иннополис»
Занимаемая должность	Профессор института робототехники и компьютерного зрения
Почтовый индекс, адрес	420500, Российская Федерация, Республика Татарстан, г. Иннополис, ул. Университетская, д. 1
Телефон	+7 (843) 203 92 53
Адрес электронной почты	i.gaponov@innopolis.ru
Список основных публикаций официального оппонента по теме диссертации в рецензируемых научных изданиях за последние 5 лет (не более 15 публикаций)	
<p>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:</p> <ol style="list-style-type: none"> 1. S Nedelchev, I Gaponov, JH Ryu Design of Robotic Gripper with Constant Transmission Ratio Based on Twisted String Actuator: Concept and Evaluation // Proceedings of 2018 IEEE/RSJ International Conference on Intelligent Robots and Systems (IROS), pp. 967-972. 2. Gaponov, I., Ryu, J.H., Choi, S.J., Cho, H.C. and Poduraev, Y.. Telerobotic system for cell manipulation. In 2008 IEEE/ASME International Conference on Advanced Intelligent Mechatronics (pp. 165-169). 3. D Popov, I Gaponov, JH Ryu Portable exoskeleton glove with soft structure for hand assistance in activities of daily living // IEEE/ASME Transactions on Mechatronics, 2016, vol. 22, issue 2, pp. 865–875. 4. I Gaponov, D Popov, SJ Lee, JH Ryu Auxilio: A portable cable-driven exosuit for upper extremity assistance // International Journal of Control, Automation and Systems, 2017, Vol. 15, Issue 1, pp. 73–84. 5. S Nedelchev, I Gaponov, JH Ryu High-Bandwidth Control of Twisted String Actuators // Proceedings of 2019 International Conference on Robotics and Automation (ICRA), pp. 5359-5364. 6. MA Khan, B Suthar, I Gaponov, JH Ryu Single-motor-based bidirectional twisted string actuation with variable radius pulleys // IEEE Robotics and Automation Letters 4 (4), 2019, pp. 3735-3741. 7. S Nedelchev, I Gaponov, JH Ryu Accurate Dynamic Modeling of Twisted String Actuators Accounting for String Compliance and Friction // IEEE Robotics and Automation Letters 5 (2), 2020, 3438-3443. 8. D Lee, I Gaponov, JH Ryu Effect of Vibration on Twisted String Actuation Through Conduit at High Bending Angles// 2019 IEEE/RSJ International Conference on Intelligent Robots and Systems. 9. D Lee, I Gaponov, JH Ryu Effect of Vibration on Twisted String Actuation Inside Conduit at 	

- High Curvature Angles // The Journal of Korea Robotics Society 14 (3), 2019, pp. 221-227.
10. B Suthar, M Usman, H Seong, **I Gaponov**, JH Ryu Preliminary study of twisted string actuation through a conduit toward soft and wearable actuation // Proceedings of 2018 IEEE International Conference on Robotics and Automation (ICRA), 2018, pp. 2260-2265.
 11. M Usman, H Seong, B Suthar, **I Gaponov**, JH Ryu A Study on Life Cycle of Twisted String Actuators: Preliminary Results// Proceedings of Intelligent Robots and Systems (IROS), 2017 IEEE/RSJ International Conference, 2017, pp. 4680-4685.
 12. CH Choi, HJ Jang, SG Lim, HC Lim, SH Cho, **I Gaponov** Automatic wireless drone charging station creating essential environment for continuous drone operation// Proceedings of 2016 International Conference on Control, Automation and Information Sciences (ICCAIS), pp. 132-136.
 13. H Singh, D Popov, **I Gaponov**, JH Ryu Twisted string-based passively variable transmission: Concept, model, and evaluation // Mechanism and Machine Theory, Issue 100, pp. 205-221.

Кандидат технических наук, профессор
института робототехники и
компьютерного зрения АНО ВО
«Университет Иннополис»

 / И.Ю. Гапонов /
30.09.20г

Подпись И.Ю. Гапонова
заверено
Директор по развитию
и кадровой политике

 / Р.Ф.Валиев /

