

## СВЕДЕНИЯ О ВЕДУЩЕЙ ОРГАНИЗАЦИИ

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)

Название организации (полное)	Федеральное государственное бюджетное образовательное учреждение высшего образования «Московский государственный технический университет имени Н.Э. Баумана (национальный исследовательский университет)»
Название организации (сокращенное)	ФГБОУ ВО «МГТУ им. Н.Э. Баумана»
Руководитель организации	Александров Анатолий Александрович, ректор, доктор технических наук, профессор
Адрес организации	105005, город Москва, улица Бауманская 2-я, дом 5, строение 1
Телефон	+7 (499) 261-17-43 (приемная ректора)
Электронная почта	bauman@bmstu.ru
Веб-сайт	<a href="https://www.bmstu.ru/">https://www.bmstu.ru/</a>

### **Публикации сотрудников ведущей организации, связанные с темой диссертации:**

1. Ермишин К. В., Ющенко А. С. Коллаборативные мобильные роботы - новый этап развития сервисной робототехники // Робототехника и техническая кибернетика, 2016 .- № 3(12), С. 3–9.
2. Зенкевич С.Л., Назарова А.В., Ющенко А.С. Управление двухзвенным манипулятором с использованием нечеткого управления скользящего типа // Вестник МГТУ им.Н.Э.Баумана. Серия "Приборостроение", 2015, № 6, с. 30–45.
3. Шуай И., Ющенко А.С. Диалоговая система управления роботом на базе теории конечных автоматов // Мехатроника, автоматизация, управление, 2019, т. 20, № 11, с. 686–695.
4. Михайлов Б.Б., Назарова А.В., Ющенко А.С. Автономные мобильные роботы – навигация и управление // Известия ЮФУ. Технические науки, 2016, № 2 (175), с. 48–67.
5. Ющенко А.С. Коллаборативная робототехника: состояние и новые задачи // Мехатроника, автоматизация, управление, 2017, т. 18, № 12, с. 812–819.
6. Ющенко А.С. Забихафар С.Х. Нечеткое управление скользящего типа манипуляторами // Робототехника и техническая кибернетика, 2015, № 2(7), с. 66–70.
7. Ющенко А.С. Эргономические проблемы коллаборативной робототехники // Робототехника и техническая кибернетика, 2019, т. 7, № 2, с. 85–93.
8. Schwandt A, Yuschenko A. Robot manipulator programming interface based on augmented reality // International Journal of Recent Technology and Engineering, 2019, Vol. 8, Issue 2, Special Issue 11, pp. 819–823, DOI: 10.35940/ijrte.B1133.0982S1119.
9. Vorotnikov S., Ermishin K., Nazarova A., Yuschenko A. Multi-agent robotic systems in collaborative robotics // Lecture Notes in Computer Science, 2018, Vol. 11097 LNAI, pp. 270–279, DOI: 10.1007/978-3-319-99582-3\_28.
10. Zabihifar S., Yuschenko A. Hybrid force/position control of a collaborative parallel robot using adaptive neural network // Lecture Notes in Computer Science, 2018, Vol. 11097, LNAI, pp. 280–290, DOI: 10.1007/978-3-319-99582-3\_29.

11. Баланев Н.В., Янов Р.А. Программно-аппаратные компоненты интеллектуальных сервисных мобильных роботов // Информационно-измерительные и управляющие системы, 2018, т. 16, № 12, с. 33–39.
12. Боровин Г.К., Лапшин В.В. О планировании движения космического робота // Инженерный журнал: наука и инновации, 2018, № 12(84), DOI: 10.18698/2308-6033-2018-12-1830.
13. Боровин Г.К., Лапшин В.В. Тенденции и перспективы проектирования систем управления роботами с манипуляторами параллельной кинематики // Приборы и системы. Управление, контроль, диагностика, 2016, № 9, с. 1–8.
14. Вазаев А.В., Носков В.П., Рубцов И.В. Комплексированная система технического зрения в системе управления робота с навесным оборудованием // Известия Тульского государственного университета. Технические науки, 2018, № 3, с. 110–121.
15. Зенкевич С.Л., Назарова А.В., Чжу Х. Моделирование и анализ движения группы мобильных роботов в среде ROS // Мехатроника, автоматизация, управление, 2017, т. 18, № 5, с. 317–320, DOI: 10.17587/mau.18.317-320.
16. Власов А.И., Милешин С.А., Цивинская Т.А., Шахнов В.А. Радиационная стойкость МЭМС-сенсоров и методика ее оценки // Проблемы разработки перспективных микро- и нанoeлектронных систем (МЭС), 2018, № 4, с. 190–196, DOI: 10.31114/2078-7707-2018-4-190-196.
17. Глушко А.А., Чистяков М.Г., Кудинов И.В., Морозов С.А. Методика сопряжения моделирования радиационного транспорта и приборно-технологического моделирования для исследования одиночных сбоев // Наноиндустрия, 2019, № S89, с. 337–341, DOI: 10.22184/NanoRus.2019.12.89.337.341.

Составитель отзыва:  
профессор кафедры СМ-7  
«Робототехнические системы и  
мехатроника» ФГБОУ ВО  
«Московский государственный  
технический университет  
(национальный исследовательский  
университет)»,  
доктор технических наук, профессор  
e-mail: arkadyus@mail.ru



А.С. Ющенко

Заведующий кафедрой СМ-7  
«Робототехнические системы и  
мехатроника» ФГБОУ ВО  
«Московский государственный  
технический университет  
(национальный исследовательский  
университет)»,  
кандидат технических наук, доцент  
e-mail: kafsm7@bmstu.ru



В.В. Серебряный

07.10.2020г.



ПОДПИСЬ ЗАВЕРЯЮ  
ЗАМЕЧАТЕЛЬНИКА УПРАВЛЕНИЯ КАДРОВ  
НАЗАРОВА О.В.  
Т. 8-499-263-60-48