

СВЕДЕНИЯ ОБ ОФИЦИАЛЬНОМ ОППОНЕНТЕ

по диссертационной работе Нелюбовой Анны Васильевны на тему «Управление движением манипулятора параллельно-последовательной структуры на основе трипода с дополнительной геометрической связью», представленной на соискание ученой степени кандидата технических наук по специальности 2.5.4. Роботы, мехатроника и робототехнические системы (технические науки).

Фамилия Имя Отчество	Воробьева Наталья Сергеевна
Шифр и наименование специальностей, по которым защищена диссертация	2.5.4. Роботы, мехатроника и робототехнические системы
Ученая степень и отрасль науки	Доктор технических наук
Ученое звание	Доцент
Полное наименование организации, являющейся основным местом работы оппонента	Федеральное государственное бюджетное образовательное учреждение высшего образования «Волгоградский государственный аграрный университет»
Должность	Заведующий кафедрой
Наименование структурного подразделения	Кафедра «Механика»
Почтовый индекс, адрес	400002, г. Волгоград, пр. Университетский, д. 26.
Телефон	8-927-523-28-37
Адрес электронной почты	vgsxa@mail.ru
Список основных публикаций по теме диссертации в рецензируемых научных изданиях за последние 5 лет	<ol style="list-style-type: none"> 1. Синтез алгоритма управления манипулятором параллельной структуры / В. В. Жога, В. В. Дяшкин-Титов, Н. С. Воробьева // Мехатроника, автоматизация, управление. – 2025. – Т. 26, № 8. – С. 412-421. – DOI 10.17587/mau.26.412-421. – EDN PZLHUK. 2. Принцип реализации интеллектуального управления манипулятором-триподом / Е. Н. Захаров, И. А. Несмиянов, Н. С. Воробьева [и др.] // Известия Волгоградского государственного технического университета. – 2025. – № 9(304). – С. 22-26. – DOI 10.35211/1990-5297-2025-9-304-22-26. 3. Модульные схемы манипуляционных роботов для технологических процессов в сельском хозяйстве и перерабатывающем производстве / Н. С. Воробьева, И. А. Несмиянов, В. В. Дяшкин-Титов [и др.] // Системы. Методы. Технологии. – 2025. – № 3(67). – С.

50-58. – DOI 10.18324/2077-5415-2025-3-50-58.

4. Методы управления манипуляторами на базе трипода при выполнении технологических операций / Н. С. Воробьева // Известия высших учебных заведений. Машиностроение. – 2022. – № 3(744). – С. 3-14. – DOI 10.18698/0536-1044-2022-3-3-14.
5. Динамика и синтез управляющих сигналов манипулятора параллельно-последовательной структуры / В. В. Жога, В. В. Дяшкин-Титов, Н. С. Воробьева, А. В. Дяшкин // Известия высших учебных заведений. Машиностроение. – 2022. – № 8(749). – С. 3-12. – DOI 10.18698/0536-1044-2022-8-3-12.
6. Многопроцессорная система управления манипулятором параллельно-последовательной структуры / Н. С. Воробьева, В. В. Жога, И. А. Несмиянов [и др.] // Известия Волгоградского государственного технического университета. – 2022. – № 4(263). – С. 12-19. – DOI 10.35211/1990-5297-2022-4-263-12-19.

Н.С.

Воробьева Н.С.



Подпись(и) *Воробьева Н.С.*

Заверяю научный руководитель
политики и делопроизводства
Е.Ю. Коротич Е.Ю. Коротич
22.04.2026г.