

СВЕДЕНИЯ ОБ ОФИЦИАЛЬНОМ ОППОНЕНТЕ

по диссертации Ждановой Юлии Ильдаровны
на тему «Методы анализа, синтеза и алгоритмы управления антропоморфным захватным модулем сервисного робота с групповым приводом выходных звеньев», представленной на соискание ученой степени кандидата технических наук по специальности 2.5.4 Роботы, мехатроника и робототехнические системы

Фамилия Имя Отчество	Меркурьев Игорь Владимирович
Шифр и наименование специальностей, по которым защищена диссертация	01.02.06 - Динамика, прочность машин, приборов и аппаратуры»
Ученая степень и отрасль науки	доктор технических наук
Ученое звание	профессор
Полное наименование организации, являющейся основным местом работы оппонента	федеральное государственное бюджетное образовательное учреждение высшего образования «Национальный исследовательский университет «МЭИ»
Должность	заведующий кафедрой
Наименование структурного подразделения	кафедра робототехники, мехатроники, динамики и прочности машин
Почтовый индекс, адрес	111250, Россия, г. Москва, вн.тер.г. муниципальный округ Лефортово, ул Красноказарменная, д.14, стр.1
Телефон	+74953627700
Адрес электронной почты	MerkuryevIV@mpei.ru
Список основных публикаций по теме диссертации в рецензируемых научных изданиях за последние 5 лет	1. Меркурьев И.В., Дуйшеналиев Т.Б., Гуйцзюнь У., Журавлев О.В. Управление реабилитационным роботом для нижних конечностей на основе скользящего режима сверхспирального типа и адмитансного контроллера. Мехатроника, автоматика и робототехника. 2025. № 15. С. 33-44. 2. Диб Д., Меркурьев И.В. Метод оптимального управления экзоскелетом нижних конечностей с упругими элементами. Advanced Engineering Research (Rostov-on-Don). 2025. Т. 25. № 3. С. 186-196. 3. Чунг Ч.Т., Меркурьев И.В., Сайпулаев Г.Р. Разработка комплексной математической модели для оценки

уровня погрешностей в определении координат многосуставной кисти руки. Транспортное, горное и строительное машиностроение: наука и производство. 2024. № 26. С. 9-16.

4. Меркурьев И.В., Чунг Ч.Т., Сайпулаев Г.Р., Сайпулаев М.Р., Диб Д. Разработка модели кинематики пальцев человеческой руки, применяемых в роботизированных перчатках. Механика машин, механизмов и материалов. 2023. № 4 (65). С. 106-113.

5. Гарсия Р.Б., Меркурьев И.В., Сайпулаев Г.Р., Сайпулаев М.Р. Разработка алгоритмов управления активным экзоскелетом человека. Транспортное, горное и строительное машиностроение: наука и производство. 2023. № 19. С. 23-29.

6. Применение блока инерциальных датчиков для оценивания положения и управления движением экзоскелета нижних конечностей. Advanced Engineering Research (Rostov-on-Don). 2022. Т. 22. № 3. С. 204-213.

Меркурьев Игорь Владимирович

23.04.2026

Подпись _____
Достоверяю
начальник управления по
работе с персоналом

Н.Г. Савин

