

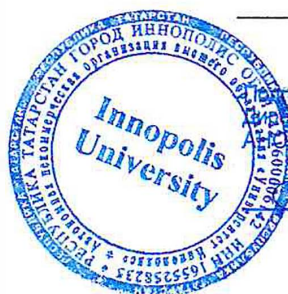
СВЕДЕНИЯ ОБ ОФИЦИАЛЬНОМ ОППОНЕНТЕ

по диссертационной работе Бордюгова Дениса Владимировича
на тему «Управление движением опорных элементов мобильных роботов
с изменяемой внутренней конфигурацией», представленной
на соискание ученой степени кандидата технических наук по специальности
2.5.4. Роботы, мехатроника и робототехнические системы (технические науки).

Фамилия Имя Отчество	Марчук Евгений Александрович
Шифр и наименование специальностей, по которым защищена диссертация	2.5.4. Роботы, мехатроника и робототехнические системы
Ученая степень и отрасль науки	Кандидат технических наук
Ученое звание	
Полное наименование организации, являющейся основным местом работы оппонента	Автономная некоммерческая организация высшего образования «Университет Иннополис»
Должность	Старший преподаватель
Наименование структурного подразделения	Факультет компьютерных и инженерных наук, Институт анализа данных и искусственного интеллекта, Центр образовательных программ топ-уровня в сфере искусственного интеллекта
Почтовый индекс, адрес	420500, г. Иннополис, ул. Университетская, д. 1.
Телефон	8-917-835-99-09
Адрес электронной почты	e.marchuk@innopolis.ru
Список основных публикаций по теме диссертации в рецензируемых научных изданиях за последние 5 лет	1. Исследование аварийных режимов работы тросового робота / Е. А. Марчук, С. М. Идрисова // Проблемы машиностроения и автоматизации. – 2023. – № 4. – С. 142-149. 2. Управление силами натяжения в системе тросового параллельного робота / Е. А. Марчук, А. С. Михайлов, Я. В. Калинин, А. В. Малолетов // Мехатроника, автоматизация, управление. – 2023. – Т. 24, № 12. – С. 643-651. 3. Cable-Driven Parallel Robot: Distribution of Tension Forces, the Problem of Game Theory / Е. А. Marchuk, A. Al Badr, Ya. V. Kalinin, A. V. Maloletov // Russian Journal of Nonlinear Dynamics. – 2023. – Vol. 19, No. 4. – P. 613-631. 4. Исследование деформаций металлических башен - опор параллельного тросового робота / С. М. Идрисова,

- Е. А. Марчук, А. В. Малолетов** // Проблемы машиностроения и автоматизации. – 2022. – № 2. – С. 113-123.
5. Компенсация отклонений мобильной платформы параллельного тросового робота по силам натяжения тросов / **Е. А. Марчук, Я. В. Калинин, А. В. Малолетов** // Мехатроника, автоматизация, управление. – 2022. – Т. 23, № 10. – С. 515-522.
6. Strain Analysis of Metal Support Towers of a Cable-Driven Parallel Robot / **S. M. Idrisova, E. A. Marchuk, A. V. Maloletov** // Journal of Machinery Manufacture and Reliability. – 2022. – Vol. 51, No. 8. – P. 780-788.
7. On Smooth Planar Curvilinear Motion of Cable-Driven Parallel Robot End-effector* / **E. A. Marchuk, Ya. V. Kalinin, A. V. Maloletov** // IFAC-PapersOnLine. – 2022. – Vol. 55, No. 10. – P. 2475-2480.
8. On the Problem of Position and Orientation Errors of a Large-Sized Cable-Driven Parallel Robot / **E. A. Marchuk, Ya. V. Kalinin, A. V. Sidorova, A. V. Maloletov** // Russian Journal of Nonlinear Dynamics. – 2022. – Vol. 18, No. 5. – P. 755-770.
9. Особенности учета конструктивной нелинейности в модели динамики тросового робота / **Я. В. Калинин, Е. А. Марчук** // Мехатроника, автоматизация, управление. – 2021. – Т. 22, № 10. – С. 547-552

Марчук Е.А. Марчук Е.А.



Подпись Мартука Е.А. заверяю.
Директор по развитию и кадровой политике
АОУ ВО «Университет Иннополис»

Р.Ф. Валцеев

22.10.2025,