

## Сведения об официальных оппонентах

по диссертации на соискание степени кандидата физико-математических наук по специальности 01.02.01 – «Теоретическая механика»

*Голицыной Марии Вадимовны*

*«Анализ, управление и оптимизация движения вибрационного робота»*

**Ф.И.О.:** *Павловский Владимир Евгеньевич*

**Ученая степень:** *Доктор физико-математических наук*

**Ученое звание:** *профессор*

**Научная специальность:** *01.02.01 теоретическая механика, 05.13.11 Математическое и программное обеспечение*

**Должность:** *главный научный сотрудник*

**Место работы:** *ФИЦ Институт прикладной математики им. М.В. Келдыша РАН*

**Адрес места работы:** *125047, Москва, Миусская пл., д.4.*

**Тел.:** *8-499-978-13-14*

**E-mail:** *vlpavl@keldysh.ru*

Список основных научных публикаций по специальности 01.02.01 - Теоретическая механика за последние 5 лет:

Список основных публикаций по теме рецензируемой диссертации

в рецензируемых научных изданиях за последние 5 лет:

1. Aliseychik A., Orlov I., Pavlovsky V., Podoprosvetov A., Smolin V., Shishova M. Pneumatic Manipulator With Neural Network Control // Lecture Notes in Computer Science, 2016, V. 9719, p. 292-301.
2. Aliseychik A., Kolesnichenko E., Glazunov V., Orlov I., Pavlovsky V., Petrovskaya N. Singularity Analysis of a Wall-Mounted Parallel Robot with SCARA Motions Lower Limb Exoskeleton with Hybrid Pneumatically Assisted Electric Drive for Neurorehabilitation // Springer International Publishing Switzerland. New Trends in Mechanism and Machine Science, Mechanisms and Machine Science, 2016, № 43, p. 441-449.

3. Павловский В.Е., Савицкий А.В. Нейросетевой алгоритм управления квадрокоптером на типовых траекториях // Нелинейный мир, 2016, том 13, № 6, с. 47-54.
4. Колесниченко Е.Ю., Павловский В.Е. Особенности управления движением механум-робота по криволинейным траекториям // Робототехника и техническая кибернетика, 2016, № 2, с. 62-69.
5. Павловский В.Е., Савицкий А.В. Решение обратной задачи для вычисления управляющих воздействий квадрокоптером // Нелинейный мир, 2016, том 14, № 7, с. 19-30
6. Павловский В.Е., Павловский В.В. Технологии SLAM для подвижных роботов: состояние и перспективы // Мехатроника, автоматизация, управление, 2016, том 17, № 6, с. 384-394.
7. Aliseychik A., Orlov I., Pavlovsky V., Smolin V., Gribkov D., Podoprosvetov A., Stepanova E., Elagina E., Efimova E., Shishova M. Intelligent Technologies For Manipulation Tasks // Communications in Computer and Information Science, 2015, V. 535, p. 23-40.
8. Aliseichik A.P., Pavlovsky V.E. The model and dynamic estimates for the controllability and comfortability of a multiwheel mobile robot motion // Automation and Remote Control, 2015, V. 76, № 4, p. 675-688.
9. Павловский В.Е., Павловский В.В. Математическая модель двумерной гомогенной стаи роботов // Искусственный интеллект и принятие решений, 2015, № 4, с. 62-71.
10. Павловский В.Е., Толкачев А.М. Мобильный робот на двух шаровых колёсах // Экстремальная робототехника, 2015, № 1 (1), с. 227-236
11. Головин В.Ф., Архипов М.В., Павловский В.Е. Особенности проектирования робототехнических систем для восстановительной медицины // Мехатроника, автоматизация, управление, 2015, № 10, с. 664-671.
12. Орлов И.А., Алисейчик А.П., Павловский В.Е., Платонов А.К., Замковой В.С., Подопрсветов А.В. Экзоскелет нижних конечностей с гибридным электро-пневматическим приводом. Модели и управление // Робототехника и техническая кибернетика, 2015, № 3, с. 16-21
13. Кирков А.Ю., Павловский В.Е. Акустический мультичастотный язык коммуникации роботов // Научно-техническая информация. Серия 2: Информационные процессы и системы, 2014, № 2, с. 21-27.
14. Павловский В.Е., Огольцов В.Н., Огольцов Н.С. Микрокомпьютерная система управления нижнего уровня для автомобиля с механической трансмиссией // Мехатроника, автоматизация, управление, 2014, № 6, с. 29-36.
15. Головин В.Ф., Павловский В.Е. Новые направления в медицинской и сервисной робототехнике: по материалам международной конференции

MESROB 2013 // Мехатроника, автоматизация, управление, 2014, № 10, с. 15-21

Ученый секретарь диссертационного  
совета МГУ.01.10,  
кандидат физико-математических наук

А.А.Зобова