

**Сведения о ведущей организации**  
по диссертационной работе Илалетдинова Ленера Фаритовича  
на тему **«Разработка модели управления движением тела с  
винтовой симметрией и внутренними роторами в вязкой  
жидкости»**  
представленной на соискание ученой степени кандидата  
технических наук  
по специальности 05.13.01 – Системный анализ, управление и обработка  
информации (в науке и технике)

Полное наименование организации в соответствии с уставом	Федеральное государственное бюджетное образовательное учреждение высшего образования «Московский государственный технический университет имени Н.Э. Баумана (национальный исследовательский университет)» (МГТУ им. Н.Э. Баумана)
Сокращенное наименование организации в соответствии с уставом	МГТУ им. Н. Э. Баумана
Почтовый индекс, адрес организации	105005, г. Москва, ул. 2-ая Бауманская, д.5, стр. 1
Веб-сайт	<a href="http://www.bmstu.ru/">www.bmstu.ru/</a>
Телефон	+7 (499) 263-6391
Адрес электронной почты	<a href="mailto:bauman@bmstu.ru">bauman@bmstu.ru</a>
Список основных публикаций работников структурного подразделения, в котором будет готовиться отзыв, по теме диссертации в рецензируемых научных изданиях за последние 5 лет	<ol style="list-style-type: none"> <li>1. Антонов А.В., Воротников С.А. Решение задач кинематики и динамики для трехопорного колесно-шагающего робота // Известия высших учебных заведений. Машиностроение. 2017. № 3. С. 4-11.</li> <li>2. Бошляков А.А., Ковалев В.В., Рубцов В.И. Автоматизация диагностики дефектов сканеров оптико-локационных станций. Ч.1 // Мехатроника, автоматизация, управление. 2017. Т. 18, № 3. С. 180 - 185</li> <li>3. Вазаев А.В., Носков В.П., Рубцов И.В., Цариченко С.Г. Комплексированная СТЗ в системе управления пожарного робота // Известия ЮФУ. Технические науки. 2017. № 1 (186). С. 121-132.</li> <li>4. Зенкевич С.Л., Чжу Х. Управление движением группы роботов в строю типа "конвой" // Мехатроника, автоматизация, управление. 2017. № 1. С. 30-34.</li> <li>5. Ирешев Д.В. Анализ математических моделей динамики полета квадрокоптера с учетом гироскопических моментов и сил лобового сопротивления // Информационно-измерительные и управляющие системы. 2017. Т.</li> </ol>

6. Лесков А.Г., Селиверстова Е.В. Алгоритм планирования и выбора способа захвата деформируемого объекта многопальным захватным устройством манипуляционного робота // Мехатроника, автоматизация, управление. 2017. Т. 18, № 11. С. 739-744.
7. Ющенко А.С. Коллаборативная робототехника: состояние и новые задачи // Мехатроника, автоматизация, управление. 2017. Т. 18, № 12. С. 812-819.
8. Vukolov A.Y., Antonov A.V., Vorotnikov S.A., Shashurin G.V., Saschenko D.V. Mathematical Model of 3-P wheel-legged mobile robotic platform // International Review of Mechanical Engineering. 2017. Vol. 11, No 5. С. 1-9.
9. Девятериков Е.А., Михайлов Б.Б. Визуальный одомер для мобильного робота. Результаты экспериментальных исследований // Робототехника и техническая кибернетика. 2016.- № 2 (11) .- С. 74 – 79.
10. Ермишин К.В., Ющенко А.С. Коллаборативные мобильные роботы - новый этап развития сервисной робототехники // Робототехника и техническая кибернетика 2016 .- № 3(12) .- С. 3 – 9.
11. Зенкевич С.Л., Галустян Н.К. Децентрализованное управление группой квадрокоптеров // Мехатроника, автоматизация, управление. 2016 .- № 11 .- С. 774 – 782.
12. Коротков В.И., Воротников С.А., Выборнов Н.А. Управление мобильным манипуляционным роботом в задаче адаптивной обработки зеленых насаждений // Прикаспийский журнал: управление и высокие технологии. 2016 .- № 2 (34) .- С. 48 – 58
13. Тачков А.А., Калиниченко С.В., Малыхин А.Ю. Моделирование и оценка эффективности системы удержания малогабаритного автономного робота вертикального перемещения с вакуумными захватами // Мехатроника, автоматизация, управление. 2016 .- Т. 17 , № 3 .- С. 178 – 186.
14. Воротников С.А., Никитин Н.И., Чекарелли М. Робототехническая система контроля и ремонта труб малого диаметра // Наука и образование: научное издание МГТУ им. Н.Э. Баумана. 2015 .- № 2.
15. Воротников С.А., Никитин Н.И., Чекарелли

	<p>М. Система управления миниатюрным внутритрубным роботом // Известия высших учебных заведений. Машиностроение. 2015 .- № 8 .- С. 49 – 57.</p> <p>16. Забихифар С.Х., Маркази А.Х.Д, 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.</p> <p>17. Зенкевич С. Л., Галустян Н.К. Синтез и апробация алгоритма управления движением квадрокоптера по траектории // Мехатроника, автоматизация, управление. 2015 .- Т. 16 , № 8 .- С. 530 – 535.</p> <p>18. Коньшев Д. В., Ющенко А. С. Управление мимикой антропоморфных роботов // Робототехника и техническая кибернетика. 2015 .- № 3(8) .- С. 64 – 70</p> <p>19. Ющенко А. С., Забихафар С.Х. Нечеткое управление скользящего типа манипуляторами // Робототехника и техническая кибернетика. 2015 .- № 2(7) .- С. 66 – 70.</p>
--	--

Верно

Первый проректор – проректор  
по научной работе МГТУ им. Н.Э. Баумана

В.Н. Зимин

« \_\_\_\_ » \_\_\_\_\_ 20\_\_ г.

