

СВЕДЕНИЯ

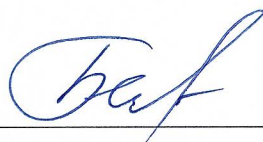
об официальном оппоненте по диссертационной работе
Слободзяна Никиты Сергеевича
«Прецизионное управление линейным приводом
механизма с параллельной структурой космического применения»,
представленной на соискание учёной степени кандидата технических наук
по специальности 05.11.16 — Информационно-измерительные
и управляющие системы (в машиностроении)

ФИО	Белоножко Павел Петрович
Гражданство	Российская Федерация
Шифр и наименование научной специальности, по которой защищена диссертация	05.13.03 — Системы и процессы управления
Учёная степень и отрасль науки	Кандидат технических наук
Учёное звание	Старший научный сотрудник
Индекс Хирша (Scopus/РИНЦ)	4 / 8
Основное место работы	
Полное название организации	Федеральное государственное бюджетное образовательное учреждение высшего образования «Московский государственный технический университет имени Н.Э.Баумана (национальный исследовательский университет)»
Адрес организации с индексом, телефон, эл. почта, сайт	105005, г. Москва, 2-я Бауманская ул., д. 5, стр. 1, тел.: 8 (499) 263-69-71, e-mail: byelonozhko@bmstu.ru, сайт: https://bmstu.ru
Наименование подразделения	Факультет «Робототехника и комплексная автоматизация», кафедра «Системы автоматизированного проектирования», кафедра «Теория механизмов и машин»
Должность	Заместитель декана, доцент
Места работы по совместительству (указать все)	
Полное название организации, адрес, подразделение, должность	—
Список основных публикаций по теме диссертации в рецензируемых научных изданиях (список ВАК РФ и Scopus) за последние 5 лет (не более 15 публикаций, но не менее 3 за три последних года)	
1. Belonozhko, P.P. Moving-Base Space Robots—Applying Eigen-Dynamics of a Reduced System to Synthesize Controls // Studies in Systems, Decision and Control, 2020, 272, стр. 171–180 2. Belonozhko, P.P. Modern Space Robotics: History, Trends, Prospects // Studies in Systems, Decision and Control, 2020, 272, стр. 161–170 3. Belonozhko, P.P. Assembly and Service Robotic Space Module. Mathematical Model of the Reduced System // Studies in Systems, Decision and Control, 2020, 259, стр. 337–347 4. Belonozhko, P.P. A Situation Control of Robotized Space Module as Multimode Dynamic Object // Studies in Systems, Decision and Control, 2020, 261, стр. 275–290	

5. Belonozhko, P.P. Robotic assembly and servicing space module peculiarities of dynamic study of given system // Studies in Systems, Decision and Control, 2019, 174, стр. 287–296
6. Artemenko, Y.N., Karpenko, A.P., Belonozhko, P.P. Synthesis of the Program Motion of a Robotic Space Module Acting as the Element of an Assembly and Servicing System for Emerging Orbital Facilities // Studies in Systems, Decision and Control, 2019, 174, стр. 217–227
7. Белоножко П.П. Космическая робототехника для монтажа и сервиса. Потенциальные задачи, концепции перспективных систем // Воздушно-космическая сфера. 2019. № 2 (99). С. 84-97.
8. Belonozhko, P.P. Proper inertial motion of robotic space module. reduced system dynamics // Proceedings - 2018 International Conference on Industrial Engineering, Applications and Manufacturing, ICIEAM 2018, 2018, 8728701
9. Белоножко П.П. Космическая робототехника: опыт и перспективы развития // Воздушно-космическая сфера. 2018. № 1 (94). С. 84-93.
10. Belonozhko, P.P. Methodical features of acquisition of independent dynamic equation of relative movement of one-degree of freedom manipulator on movable foundation as control object // Studies in Systems, Decision and Control, 2017, 95, стр. 261–270
11. Artemenko, Y.N., Karpenko, A.P., Belonozhko, P.P. Synthesis of control of hinged bodies relative motion ensuring move of orientable body to necessary absolute position // Studies in Systems, Decision and Control, 2017, 95, стр. 231–239
12. Белоножко П.П. Анализ приведенной нелинейной колебательной системы, соответствующей одностепенным манипуляторам на подвижном и шарнирно закрепленном основании // Робототехника и техническая кибернетика. 2017. № 3 (16). С. 44-52.

Даю согласие на включение моих персональных данных, приведённых в таблице, в материалы защиты диссертационной работы Слободзяна Н.С., а также их размещение на сайте ИПМаш РАН и дальнейшую обработку.

Официальный оппонент _____



Белоножко П.П.

30.08

2021 г.

