

Сведения об оппоненте

по диссертационной работе Филиппова Глеба Сергеевича
на тему «Научное обоснование и разработка механизмов параллельно-
последовательной структуры для многокоординатных манипуляционных
систем»,

представленной на соискание ученой степени кандидата технических наук по
специальности 05.02.18 «Теория механизмов и машин»

ФИО оппонента	Ермолов Иван Леонидович
Шифр и наименование специальности, по которой защищена диссертация	05.02.05 - Роботы, мехатроника и робототехнические системы
Ученая степень и отрасль науки	Доктор технических наук
Ученое звание	Профессор
Полное наименование организации, являющейся основным местом работы оппонента	Федеральное государственное бюджетное образовательное учреждение науки Института проблем механики им. А.Ю. Ишлинского Российской академии наук
Занимаемая должность	Заместитель директора по научной работе
Почтовый индекс, адрес	119526, Россия, г. Москва, пр-т Вернадского, д. 101, корп. 1
Телефон	+7 (495) 434-35-47
Адрес электронной почты	ermolov@ipmnet.ru
Список основных публикаций официального оппонента по теме диссертации за последние 5 лет	1. IMPLEMENTATION OF A JOINT TRANSPORT TASK BY A GROUP OF ROBOTS / Gradetsky V.G., Ermolov I.L., Knyazkov M.M., Semenov E.A., Sukhanov A.N., Sobolnikov S.A. // Studies in Systems, Decision and Control. 2019. Т. 174. С. 203-214. 2. EMERGING ISSUES OF ROBOTS TO BE USED IN GROUPS / Ermolov I.L. // Studies in Systems, Decision and Control. 2019. Т. 174. С. 3-7. 3. THE DYNAMIC MODEL OF OPERATOR-EXOSKELETON INTERACTION / Gradetsky V., Ermolov I., Knyazkov M., Semenov E., Sukhanov A. // Lecture Notes in Computer Science. 2018. Т. 11097 LNAI. С. 52-59. 4. THE INFLUENCE OF VARIOUS

FACTORS ON THE CONTROL OF THE EXOSKELETON / Gradetsky V., Ermolov I., Knyazkov M., Semenov E., Sukhanov A. // Lecture Notes in Computer Science. 2018. Т. 11097 LNAI. С. 60-69.

5. ОСНОВНЫЕ НАПРАВЛЕНИЯ РОБОТИЗАЦИИ ЗЕМЛЕДЕЛИЯ / Черноусько Ф.Л., Ермолов И.Л., Афанасьев Р.А. // Плодородие. 2018. № 1 (100). С. 48-53.

6. ПРОГРАММНЫЙ КОМПЛЕКС ROBSIM ДЛЯ МОДЕЛИРОВАНИЯ МОБИЛЬНЫХ РОБОТОВ / Гойдин О.П., Ермолов И.Л., Собольников С.А. // Экстремальная робототехника. 2018. Т. 1. № 1. С. 272-279.

7. ПРОБЛЕМЫ ГРУППОВОГО ПРИМЕНЕНИЯ РОБОТОТЕХНИЧЕСКИХ КОМПЛЕКСОВ И ПУТИ ИХ РЕШЕНИЯ / Ермолов И.Л., Хрипунов С.П. // Экстремальная робототехника. 2018. Т. 1. № 1. С. 279-285.

8. ТИПОВАЯ СТРУКТУРНО-ФУНКЦИОНАЛЬНАЯ СХЕМА РОБОТОТЕХНИЧЕСКИХ КОМПЛЕКСОВ ВОЕННОГО НАЗНАЧЕНИЯ / Ермолов И.Л., Хрипунов С.П., Благодарящев И.В., Хрипунов С.С. // Информационно-измерительные и управляющие системы. 2017. Т. 15. № 6. С. 4-9.

9. СИЛОВОЕ ВЗАИМОДЕЙСТВИЕ МОБИЛЬНОГО НАГРУЖЕННОГО РОБОТА С ГРУНТОМ / Градецкий В.Г., Ермолов И.Л., Князьков М.М., Семенов Е.А., Суханов А.Н. // Мехатроника, автоматизация, управление. 2017. Т. 18. № 12. С. 819-824.