

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.: *Болотник Николай Николаевич*

Ученая степень: *Доктор физико-математических наук*

Ученое звание: *член-корреспондент РАН*

Научная специальность: *01.02.01 теоретическая механика*

Должность: *Заведующий лабораторией*

Место работы: *Федеральное государственное бюджетное учреждение науки Институт проблем механики им. А.Ю. Ишлинского Российской академии наук*

Адрес места работы: *119526, Москва, пр. Вернадского, д.101, корп.1*

Тел.: *8-495-434-35-01*

E-mail: *bolotnik @ipmnet.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. Behn C., Schale F., Zeidis I., Zimmermann K., Bolotnik N. Dynamics and Motion Control of a Chain of Particles on a Rough Surface // Mechanical Systems and Signal Processing. 2017, V. 89, p. 3-13.
2. Козлов Д.В., Смирнов И.П., Жуков А.А., Болотник Н.Н. Микромеханические компоненты микроробототехнических устройств космического назначения // Нано- и микросистемная техника. 2017, Т. 19, № 3, с. 173-180.
3. Болотник Н.Н., Нунупаров А.М., Чашухин В.Г. Капсульный вибрационный робот с электромагнитным приводом и возвратной пружиной: динамика и управление движением // Известия РАН. Теория и системы управления. 2016. № 6. С. 146-160.

4. Болотник Н.Н., Жуков А.А., Козлов Д.В., Корпухин А.С., Смирнов И.П. Перспективы использования полиимида в исполнительных устройствах мехатронных микросистем // Мехатроника, автоматизация, управление. 2016, Т. 17, № 4, с. 233-239.
5. Bolotnik N., Pivovarov M., Zeidis I., Zimmermann K. The Motion of a Two-body Limbless Locomotor along a Straight Line in a Resistive Medium // ZAMM. 2016. V. 96. No 4. P. 429-452.
6. Bolotnik N., Pivovarov M., Zeidis I., Zimmermann K. On the Motion of Lumped-mass and Distributed-mass Self-propelling Systems in a Linear Resistive Environment // ZAMM. 2016. Vol. 96. No. 6. P 747-756.
7. Болотник Н.Н., Градецкий В.Г., Козлов Д.В., Смирнов И.П., Чашухин В.Г. Физические характеристики чувствительных элементов датчиков обратной связи, совмещенных с термомеханическими актюаторами, для систем управления микроперемещением объектов // Известия РАН. Теория и системы управления. 2015. № 1. С. 144-150.
8. Акуленко Л.Д., Болотник Н.Н., Борисов А.Е., Гавриков А.А., Емельянов Г.А. Квазиоптимальное управление поворотом твердого тела вокруг неподвижной оси с учетом трения // Известия РАН. Теория и системы управления. 2015. № 3. С. 3-20.
9. Болотник Н.Н., Корнеев В.А. Анализ предельных возможностей противоударной изоляции при кратковременных внешних воздействиях // Нелинейная динамика. 2015. Т. 11. № 1. С. 147-168.

Ученый секретарь диссертационного

совета МГУ.01.10,

кандидат физико-математических наук

А.А.Зобова