

Сведения об официальном оппоненте

по диссертационной работе Федотова Александра Васильевича
«Гашение колебаний в распределенных упругих системах
с использованием пьезоэлектрических сенсоров и актуаторов»
представленной на соискание ученой степени
кандидата технических наук по специальности

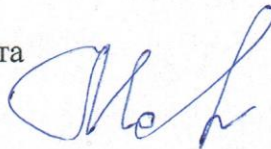
05.11.16 – Информационно-измерительные и управляющие системы (в машиностроении)

ФИО	Мусалимов Виктор Михайлович
Гражданство	Российская Федерация
Шифр и наименование научной специальности, по которой защищена диссертация	01.02.04 – Механика деформируемого твердого тела
Учёная степень и отрасль науки	Доктор технических наук
Учёное звание	Профессор
Индекс Хирша (Scopus/РИНЦ)	4/10
Основное место работы	
Полное название организации	Федеральное государственное автономное образовательное учреждение высшего образования «Санкт-Петербургский национальный исследовательский университет информационных технологий, механики и оптики»
Адрес организации (индекс, адрес, телефон, эл. почта, сайт)	Адрес: 197101, Россия, Санкт-Петербург, Кронверкский пр., д.49 Тел.: +7 (812) 232-97-04 email: od@mail.ifmo.ru, org@mail.ifmo.ru Веб-сайт: http://www.ifmo.ru
Наименование подразделения	Факультет СУиР
Должность	Профессор
Места работы по совместительству (указать все)	
1. Полное название организации, адрес, подразделение, должность 2. ... и т.д.	-
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)	
<p>1. Кутьин А.Ю., Мусалимов В.М., Поляков А.С. Проектирование композитной намотки и управление процессом ее формирования // Известия высших учебных заведений. Приборостроение. – 2018. – Т. 61. – № 2. – С. 160-166.</p> <p>2. Musalimov V., Aryassov G., Zhigailov S., Robak D., Penkov I. Motion imitation of the human pelvic and hip joints // AIP Conference Proceedings, 2018, Vol. 2029, pp. 020046.</p> <p>3. Minh V., Tamre M., Musalimov V., Kovalenko P., Monakhov I. Development of a wireless communication network for monitoring and controlling of autonomous robots // International Journal of Robotics and Automation, 2018, Vol. 33, No. 3, pp. 226-232.</p> <p>4. Musalimov V., Monahov Y., Tamre M., Robak D., Sivitski A., Aryssov G., Penkov I. Modelling of the human knee joint supported by active orthosis // International Journal of Applied Mechanics and Engineering, 2018, Vol. 23, No. 1, pp. 107-120.</p> <p>5. Мусалимов В.М., Паасуке М., Гапеева Е., Ерелине Я., Ерофеев М.А. Моделирование динамики опорно-двигательной системы // Научно-технический вестник информационных технологий, механики и оптики. – 2017. – Т. 17. – № 6(112). – С. 1159-1166.</p> <p>6. Musalimov V.M., Monahov Y.S., Tamre M., Robak D., Sivitski A., Aryassov G., Penkov I.</p>	

- Modeling of the human lower-limb motion, design and control of knee joint orthosis // International Review on Modelling and Simulations, 2017, Vol. 10, No. 5, pp. 371-376.
7. Жигайлов С., Мусалимов В.М., Арясов Г., Пеньков И. Математическое моделирование движений нижних конечностей человека // Известия высших учебных заведений. Приборостроение. – 2016. – Т. 59. – № 8. – С. 683-689.
8. Zhigailov S., Musalimov V.M., Aryassov G., Penkov I. Modelling and simulation of human lower-limb motion // International Review on Modelling and Simulations, 2016, Vol. 9, No. 2, pp. 114-123.
9. Zhigailov S., Kuznetsov A.O., Musalimov V.M., Aryassov G. Measurement and analysis of human lower limbs movement parameters during walking // Solid State Phenomena, 2015, Vol. 220-221, pp. 538-543.
10. Minh V., Tamre M., Musalimov V.M., Altunin V.I. Development of a wireless sensor network combining MATLAB and embedded microcontrollers // Sensor Letters, 2015, Vol. 13, No. 12, pp. 1091-1096.

Список верен.

Ученый секретарь Ученого совета
мегафакультета КТиУ
университета ИТМО



к.т.н., доцент М.В.Никитина

20.03.2020г.



Никитина М.В.

Менделеев В.М.

20.03.2020