

Председателю диссертационного совета
 99.0.033.02 при ФГБУН "Институт
 машиноведения им. А.А. Благонравова
 Российской академии наук" и ФГБОУ ВО
 "Брянский государственный технический
 университет"
 д.т.н, профессору Федонину О.Н.

Я, Крахмалев Олег Николаевич, кандидат технических наук, доцент, доцент Департамента анализа данных и машинного обучения Факультета информационных технологий и анализа больших данных ФГБОУ ВО "Финансовый университет при Правительстве Российской Федерации" (г. Москва), даю своё согласие выступить в качестве официального оппонента по диссертации **Кувшинникова Владимира Сергеевича** на тему **"Интеллектуализация автоматизированных систем управления специализированными мехатронными устройствами в цифровом производстве"**, представленной на соискание ученой степени кандидата технических наук по научной специальности 2.3.3 – "Автоматизация и управление технологическими процессами и производствами", а также даю свое согласие на обработку персональных данных и размещение их в сети Интернет.

Сведения об официальном оппоненте

Фамилия, имя, отчество	Крахмалев Олег Николаевич
Гражданство	Российская Федерация
Ученая степень (с указанием шифра и наименования научной специальности, по которой защищена диссертация)	Кандидат технических наук 01.02.06 – Динамика, прочность машин, приборов и аппаратуры
Ученое звание	Доцент
Место работы	
Почтовый индекс, адрес, телефон, веб-сайт, e-mail организации	125167, г. Москва, Ленинградский пр-т, д. 49/2. тел. +7 (495) 249-5-249; www.fa.ru; academy@fa.ru
Полное наименование организации в соответствии с уставом	федеральное государственное образовательное бюджетное учреждение высшего образования "Финансовый университет при Правительстве Российской Федерации"
Должность	Доцент Департамент анализа данных и машинного обучения Факультет информационных технологий и анализа больших данных
Телефон	+7 (499) 503-4700
e-mail	onkrakhmalev@fa.ru

Список основных публикаций по тематике диссертационной работы за последние 5 лет

1. Designing Object Diagrams and the Method of Structural Mutations in Models of Robots' Manipulation Systems / Krakhmalev O. Smart Innovation, Systems and Technologies. 2020. Т. 154. С. 209-221.

2. Использование структурных мутаций в объектно-ориентированных математических моделях манипуляционных систем роботов / Крахмалев О.Н. Математическое моделирование. 2019. Т. 31. № 6. С. 129-144.

3. Объектно-ориентированное моделирование манипуляционных систем роботов / Крахмалев О.Н. Робототехника и техническая кибернетика. 2018. № 4 (21). С. 41-47.

4. Математические модели систем управления для калибровки ориентации инструмента промышленных роботов / Крахмалев О.Н., Петрешин Д.И., Крахмалев Г.Н. Мехатроника, автоматизация, управление. 2017. Т. 18. № 10. С. 664-669.

5. Mathematical models for base calibration in industrial robots / Krakhmalev O.N., Petreshin D.I., Fedonin O.N. Russian Engineering Research. 2017. Т. 37. № 11. С. 995-1000.

6. Объектно-ориентированное моделирование динамики манипуляционных систем на основе матриц преобразования однородных координат / Крахмалев О.Н. Робототехника и техническая кибернетика. 2017. № 2 (15). С. 32-36.

Официальный оппонент:

доцент Департамента анализа данных и машинного обучения Факультета информационных технологий и анализа больших данных федерального государственного образовательного бюджетного учреждения высшего образования "Финансовый университет при Правительстве Российской Федерации", кандидат технических наук, доцент

_____ Крахмалев Олег Николаевич

