

Сведения об официальном оппоненте Павлюка Никиты Андреевича
на тему: Модели, алгоритмы, программные средства информационного и
физического взаимодействия устройств модульной робототехнической
системы

Фамилия, имя, отчество: Колюбин Сергей Алексеевич

Ученая степень, ученое звание: доктор технических наук, доцент

Место работы: Федеральное государственное автономное образовательное
учреждение высшего образования «Национальный исследовательский
университет ИТМО»

Адрес, телефон по месту работы: 197101, г. Санкт-Петербург, Кронверкский
проспект, д.49, литер А. (Вход со стороны Сытнинской ул.), 8(812)595-41-28

Должность: профессор факультета систем управления и робототехники

Специальность, по которой защищена диссертация: 05.13.01 – Системный
анализ, управление и обработка информации

Публикации по теме диссертации:

1.	Колюбин С.А. Управление коллаборативными роботами в динамическом окружении ³ по данным системы технического зрения / К. Артемов, С.А. Колюбин // 13-я Мультиконференция по проблемам управления. – Санкт-Петербург, 2020. – С. 93–96.
2.	Колюбин С.А. Алгоритм структурно-параметрического синтеза механизмов адаптивных захватных устройств со звеньями переменной длины / И.И. Борисов, Р.А. Защин, О.В. Борисова, С.А. Колюбин // Известия высших учебных заведений. Приборостроение. – 2020. – Т. 63. – №. 5. С. 467–475.
3.	Колюбин С.А. Структурный и геометрическим синтез механизма пальца универсального захватного устройства, осуществляющего точный щипковый и силовой обхватывающий захваты / И.И. Борисов, С.А. Колюбин // Вестник машиностроения. – 2019. – №. 11. – С. 14–19.
4.	Kolyubin S. A. Versatile Gripper as Key Part For Smart Factory / I. I. Borisov, O. I. Borisov, V. S. Gromov, S. M. Vlasov and S. A. Kolyubin // IEEE Industrial Cyber-Physical Systems (ICPS), St. Petersburg, Russia, 2018, pp. 476-481, doi: 10.1109/ICPHYS.2018.8390751.
5.	Колюбин С.А. Управление движением мехатронной системы с гибким вращательным звеном: теория и эксперимент / Скосарев Е.С., Колюбин С.А. // Научно-технический вестник информационных технологий, механики и оптики [Scientific and Technical Journal of Information Technologies, Mechanics and Optics] - 2018. - Т. 18. - № 5(117). - С. 780-786