



**МОСКОВСКИЙ
ГОСУДАРСТВЕННЫЙ
УНИВЕРСИТЕТ
имени М.В. ЛОМОНОСОВА
(МГУ)**

Ленинские горы, Москва,
ГСП-1, 119991
Тел.: 939-10-00
Факс: 939-01-26

В диссертационный совет
24.1.107.01
при ФГБУН Институт проблем
управления РАН
им. В.А. Трапезникова

23.01.2023 № 481-23/013-03
На № _____

Сведения о ведущей организации
по диссертационной работе

Унания Нарека Новлетовича

на тему «**Методы и алгоритмы обработки электромиографического сигнала для управления механическими системами**», представленной на соискание ученой степени кандидата технических наук по специальности 2.3.1 – системный анализ, управление и обработка информации, статистика (технические науки).

Полное наименование организации в соответствии с уставом	Федеральное государственное бюджетное образовательное учреждение высшего образования «Московский государственный университет им. М.В. Ломоносова»
Сокращенное наименование организации в соответствии с уставом	Московский государственный университет имени М.В.Ломоносова, МГУ имени М.В.Ломоносова, Московский университет или МГУ
Ведомственная принадлежность	Правительство Российской Федерации
Почтовый индекс, адрес организации	Ленинские горы, 1, Москва, 119991
Адрес официального сайта в сети «Интернет»	http://www.msu.ru/
Телефон	+7(495)9391000
Адрес электронной почты	info@rector.msu.ru
Список основных публикаций работников ведущей организации по теме диссертации в рецензируемых научных изданиях за последние 5 лет (не более 15)	<ol style="list-style-type: none">1. Лемак С.С., Белоусова М.Д., Альчиков В.В. Задача динамической имитации полета летательного аппарата на робототехническом стенде. Мехатроника, автоматизация, управление. 2022; 23 (10), с. 546-554.2. Alexandrov V.V., Lemak S.S. Algorithms of Dynamic Piloted Flight Simulator Stand Based on a Centrifuge with a Controlled Cardan Suspension. J Math Sci 253, 2021; pp .

публикаций)	<p>768–777.</p> <ol style="list-style-type: none"> 3. Lemak S.S., Chertopolokhov V.A., Makarov M.A. Set of dynamic restrictions imposed on robotic arm-based motion simulator phase coordinates J. Phys.: Conf. Ser. 2021: 1864 012133 4. Lemak S, Chertopolokhov V, Uvarov I, Kruchinina A, Belousova M, Borodkin L, Mironenko M. Inertial Sensor Based Solution for Finger Motion Tracking. Computers. 2020; 9(2): 40. 5. Lemak S.S Software of a centrifuge-based simulator for manned aerospace flight Mathematics in Engineering, Science and Aerospace, 2019, 10(4), pp. 605–615 6. Alexandrov V.V., Lemak S.S. Algorithms of dynamic piloted flight simulator stand based on a centrifuge with a controlled cardan suspension. Fundamental and Applied Mathematics, 2018, 22(2), pp. 19–32.
-------------	--

Ведущая организация подтверждает, что соискатель не является ее сотрудником и не имеет научных работ по теме диссертации, подготовленных в соавторстве с ее сотрудниками.

Проректор
ФГБОУ ВО
МГУ имени М.В. Ломоносова

 А.А. Федянин



