

Председателю совета по защите докторских и кандидатских диссертаций Д 212.102.01 при Кузбасском государственном техническом университете имени Т.Ф. Горбачёва, д.т.н., профессору Хорешку А.А.

Я, Орлов Юрий Александрович, доцент кафедры «Общая электротехника и автоматика» Федерального государственного бюджетного образовательного учреждения высшего образования «Томский государственный архитектурно-строительный университет», имеющий учёную степень к.т.н и ученое звание доцент, согласен выступить официальным оппонентом по диссертационной работе на тему: «Алгоритмы управления электроприводом подъёма крана в режиме «с подхватом», представляемой на соискание ученой степени кандидата наук по специальности 05.09.03. – «Электротехнические комплексы и системы».

Согласен на включение моих персональных данных в аттестационное дело и их дальнейшую автоматизированную обработку.


Совместных публикаций по теме диссертации с соискателем не имею.

Сведения об официальном оппоненте

| | |
|---|--|
| Фамилия, имя, отчество | Орлов Юрий Александрович |
| Ученая степень | кандидат технических наук, |
| Наименование отрасли науки, научной специальности, по которым им защищена диссертация; | 05.09.03, «Электротехнические комплексы и системы» |
| Основное место работы | |
| Полное наименование организации | Федеральное государственное бюджетное образовательное учреждение высшего образования «Томский государственный архитектурно-строительный университет» |
| Должность | Доцент кафедры «Общая электротехника и автоматика» |
| Список основных публикаций по теме оппонируемой диссертации за последние 5 лет | |
| 1. Способы контроля состояния тормозов механизмов подъёма грузоподъемных машин/ Орлов Ю.А., Орлов Д.Ю., Столяров Д.П., Кахиев Р.Н.// Вестник ТГАСУ, № 5, 2016 г., с. 194–204. | |

2. Регистратор параметров работы крана мостового типа/ Ю.А.Орлов, Д.Ю. Орлов, Д.П. Столяров, Р.Н. Кахиев// Механизация строительства: Всероссийский ежемесячный научно-технический и производственный журнал. – 2015. – №8. – С. 30-31.
3. Энергетический мониторинг электроприводов как средство повышения надёжности и безопасности эксплуатации подъёмных сооружений. Современные тенденции в науке и образовании: Сборник научных трудов по материалам Международной научно-практической конференции 3 марта 2014 г. В 6 частях. Часть III. М.:«АР-Консалт», 2014. – С.103-105.
4. Оценка тормозного момента на основе потребляемой активной мощности приводного электродвигателя грузоподъемной лебедки / Ю.А. Орлов [и др.] // Электромеханические преобразователи энергии: материалы VI Международной научно-технической конференции, 9-11 октября 2013 г., – Томск / Российский фонд фундаментальных исследований(РФФИ); Томская область, администрация; Томский политехнический университет. – Томск: Изд-во ТПУ, 2013. – С. 250 – 252.
5. . Способ контроля состояния тормоза лебедки с электроприводом / Ю.А. Орлов, Д.П. Столяров, Д.Ю. Орлов, Р.Н. Кахиев // Горный информационно-аналитический бюллетень (научно-технический журнал). – 2011. –2,с.357-362.
 Патент на изобретение № 2455223.Российская федерация, МПК (2006.01) Способ контроля тормозного устройства механизма подъёма с электроприводом / Ю.А.Орлов, Д.Ю. Орлов, Д.П. Столяров, Р.Н. Кахиев). – № 2011101046/11; заявл. 12.01.11; опубл. 10.07.12, Бюл. №19. – 10 с.

Доцент кафедры «Общая электротехника и автоматика» ФБГОУВО «Томский государственный архитектурно-строительный университет» (ТГАСУ), к.т.н., доцент
 Тел.:(3822)-66-00-02 – служебный, +7 913 880 8270.
 E-mail: kaf_eia@tsuab.ru, Orlov_Yuryi@mail.ru

 Ю.А Орлов

Подпись Юрия Александровича Орлова удостоверяю

Начальник отдела делопроизводства и контроля за исполнением решений ТГАСУ



Е.В. Ильиних