|  |  |
| --- | --- |
| Фото | **Николаев Максим Евгеньевич***Дата рождения: 18.09.1994**Должность: Доцент.**Ученая степень, звание: кандидат технических наук.*Информация о себе.Николаев Максим Евгеньевич в 2017 году окончил Волгоградский государственный аграрный университет по направлению подготовки «Агроинженерия». В 2020 году окончил Волгоградский государственный аграрный университет по направлению подготовки «Технология, средства механизации и энергетическое оборудование в сельском, лесном и рыбном хозяйстве».В 2021 году защитил кандидатскую диссертацию по специальности «Технологии и средства механизации сельского хозяйства». |
| *Стаж**преподавательской**работы:* | 3 год. |
| *Читаемые дисциплины:* | «Техническая механика», «Теория механизмов и машин». |
| *Контактная информация:* | каб. В-606а учебного корпуса № 3 ИАиС ВолгГТУe-mail: mr.maks.nikolaev.1994@mail.ru |
| *Область научных исследований:* | Совершенствование технологического процесса погрузки и транспортировки мягкой тары за счет обоснования параметров погрузочно-транспортного агрегата. |
| *Повышение квалификации:* | Удостоверение о повышение квалификации «Обеспечение безопасных условий труда на предприятиях сельскохозяйственной отрасли с использованием современных цифровых технологий» в объеме 72 ч. |
| *Награды, почетные звания:* | Благодарственное письмо «за участие в XXII региональной конференции молодых исследователей волгоградской области» направление: механизация, электрификация, мелиорация и экономика АПК, Диплом III степени «за участие в I этапе всероссийского конкурса на лучшую научную работу среди студентов, аспирантов и молодых ученых высших учебных заведений министерства сельского хозяйства российской федерации» в номинации технические «технические науки», медаль «ВолгоградАГРО», «Сельскохозяйственный погрузочный робот с манипулятором параллельно-последовательной структуры для погрузки сеток с луком», медаль «ВолгоградАгро» «Сельскохозяйственный погрузочный робот с манипулятором параллельно-последовательной структуры для погрузки сеток с луком», медаль «Механизированные погрузочные манипуляторы для переработки плодоовощной продукции» золотая осень, медаль «за разработку роботизированного погрузочного манипулятора для сбора сеток с овощами» |
| *Публикации:* | Опубликовано 73 работы, в том числе 14 статей, опубликованных в ведущих рецензируемых научных журналах и изданиях, определенных ВАК РФ, 6 статей, опубликованных в журналах, цитируемых в международных базах данных Scopus/Web of Science, 8 патентов. |
| *Основные публикации:* | 1. Николаев М.Е., Перфилов В.А., Ляшенко Д.А. / Планирование оптимальных программных движений грузозахватного органа автоматизированного погрузчика // Николаев М.Е., Перфилов В.А., Ляшенко Д.А. Известия Волгоградского государственного технического университета. 2024. № 1 (284). С. 50-54.
2. Nikolaev M.E. / LOADING AND TRANSPORT UNIT WITH AN ENLARGED WORKING AREA // Nikolaev M.E., Perfilov V.A., Kozlovtseva E.Yu. Proceedings of the 9th International Conference on Industrial Engineering. Conference proceedings. Zug, 2023. С. 241-249.
3. М.Е. Николаев, Определение зоны обслуживания сельскохозяйственного погрузочного робота с манипулятором параллельно-последовательной структуры / Николаев М.Е., Несмиянов И.А., Захаров Е.Н. // В сборнике: XXXI Международная инновационная конференция молодых ученых и студентов по проблемам машиноведения (МИКМУС - 2019). Сборник трудов конференции. 2020. С. 812-815.И.А.
4. Несмиянов, Планирование траекторий захвата погрузочногоманипулятора по критериям энергоэффективности и оценка затрат работы приводов / Несмиянов И.А., Николаев М.Е. // Известия Нижневолжского агроуниверситетского комплекса: Наука и высшее профессиональное образование. 2021. № 4 (64). С. 356-367.
5. М.Е. Николаев, Обоснование параметров клещевого захвата погрузочнотранспортного агрегата / Николаев М.Е. // Известия Нижневолжского агроуниверситетского комплекса: Наука и высшее профессиональное образование. 2021. № 1 (61). С. 431-441.
6. M.E. Nikolaev, JUstification of parameters of the executive drive of a robotic manipulator of a loading and transport unit / Nesmiyanov I.A., Nikolaev M.E., Sharipov R.V. // В сборнике: IOS Conference Series: Earth and Environmental Science. Сер. "International Conference on Engineering Studies and Cooperation in Global Agricultural Production" 2021. С. 012032.
7. М.Е. Николаев, Погрузочнотранспортный агрегат с манипуляторомтриподом и гибридным приводом / НиколаевМ.Е., Несмиянов И.А., Иванов А.Г., ДяшкинТитов В.В. // В сборнике: XXXII Международная инновационная конференция молодых ученых и студентов по проблемам машиноведения. Сборник трудов конференции. 2021. С. 487-492.
8. М.Е. Николаев, Планированиетраекторий захвата погрузочного манипулятора по критериям энергоэффективности и оценка затрат работыприводов / Николаев М.Е., Несмиянов И.А., Иванов А.Г. // В сборнике: XXXIII Международная инновационная конференция молодых ученых и студентов по проблемаммашиноведения (МИКМУС - 2021). Труды конференции. Москва, 2021. С. 428-435.
9. M. Nikolaev, Justification parameters and planning capture trajectories for robotic loading and transport /Nikolaev M., Nesmianov I., Zhoga V., Ivanov A. // Smart Innovation, Systems and Technologies. 2022. Т. 245. С. 235-246.10.
10. И.А. Несмиянов, Обоснование параметров манипулятора погрузочнотранспортного робота / Несмиянов И.А., Николаев М.Е., Воробьева Н.С. // Известия Волгоградского государственного технического университета. 2020. № 9 (244). С. 65-68.
11. И.А. Несмиянов, Перспективы использования электроцилиндров в погрузчиках / Несмиянов И.А., Николаев М.Е., Захаров Е.Н., Карева Н.В. // Сельский механизатор. 2019. № 7. С. 28-29.
12. М.Е. Николаев, Обоснование структуры манипулятора мобильного погрузчика сеток с овощами / Николаев М.Е., Несмиянов И.А., Фомин С.Д. // Известия Нижневолжского агроуниверситетского комплекса: Наука и высшее профессиональное образование. 2019. № 2 (54). С. 389-397.
13. M.E. Nikolaev, Definition of service area ofagricultural loading robot with manipulator of parallel-serial structure / Nikolaev M.E., Nesmianov I.A., Zaharov E.N. // В сборнике: IOP Conference Series: Materials Science and Engineering. International Conference of Young Scientists and Students"Topical Problems of Mechanical Engineering", ToPME 2019. 2020. С. 012125.
14. E.N. Zakharov, Manipulator-tripod on mounted parallelogram mechanism Zakharov E.N., Nesmiyanov I.A., Nikolaev В сборнике: IOP Conference Series: Materials Science and Engineering. 30th International Conference of Young Scientists and Students on Topical Problems of Mechanical Engineering 2018, TopME 2018. Moscow, 2019. С. 012062.
 |
| *Изобретения, полезные модели:* | 1. Кран-манипулятор, Патент на полезную модель RU 183553 U1, 25.09.2018. Заявка № 2018124408 от 03.07.2018. Бюл. № 35 Несмиянов И.А., Жога В.В., Воробьева Н.С., Дяшкин-Титов В.В., Дяшкин А.В., Николаев М.Е.
2. Манипулятор-трипод промышленного назначения Патент на полезную модель RU 183544 U1, 25.09.2018. Заявка № 2018125787 от 12.07.2018 Бюл. № 27. Несмиянов И.А., Николаев М.Е. Воробьева Н.С., Дяшкин А.В., Дяшкин-Титов В.В., Иванов А.Г.
3. Манипулятор-трипод промышленного назначения Патент на изобретение RU 2651781 C1, 23.04.2018. Заявка № 2017112648 от 12.04.2017. Бюл. № 12. Жога В.В., Дяшкин-Титов В.В., Дяшкин А.В., Воробьева Н.С., Несмиянов И.А., Николаев М.Е.
4. Робот-манипулятор Патент на изобретение RU 2700304 C1, 16.09.2019. Заявка № 2018136528 от 16.10.2018. Бюл. № 26. Несмиянов И.А., Воробьева Н.С., Дяшкин А.В., Дяшкин-Титов В.В., Иванов А.Г.
5. Робот-погрузчик сеток с овощами - Патент на изобретение 2722747 C1, 03.06.2020. Заявка № 2019133735 от 22.10.2019. Бюл. № 16. Несмиянов И.А., Захаров Е.Н.
6. Робот-погрузчик сеток с овощами Патент на изобретение 2763624 C1, 30.12.2021. Заявка № 2021114820 от 24.05.2021. Бюл. № 1. Несмиянов И.А., Николаев М.Е., Иванов А.Г.
7. Универсальный клещевой захват Патент на полезную модель 209462 U1, 16.03.2022. Заявка № 2021119896 от 06.07.2021. Бюл. № 8. Несмиянов И.А. Николаев М.Е., Жога В.В., Иванов А.Г.
8. Робот-погрузчик сеток с овощами Патент на изобретение 2764855 C1, 21.01.2022. Заявка № 2021116579 от 07.06.2021. Николаев М.Е., Несмиянов И.А., Иванов А.Г.
 |