

<p style="text-align: center;">Фото</p> 	<p style="text-align: center;">Николаев Максим Евгеньевич <i>Дата рождения: 18.09.1994</i> <i>Должность: Старший преподаватель.</i> <i>Ученая степень, звание: кандидат технических наук.</i></p> <p style="text-align: center;">Информация о себе.</p> <p>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».</p>
<p><i>Стаж преподавательской работы:</i></p>	<p>1 год.</p>
<p><i>Читаемые дисциплины:</i></p>	<p>«Техническая механика», «Теория механизмов и машин».</p>
<p><i>Контактная информация:</i></p>	<p>каб. В-60ба учебного корпуса № 3 ИАиС ВолгГТУ e-mail: mr.maks.nikolaev.1994@mail.ru</p>
<p><i>Область научных исследований:</i></p>	<p>Совершенствование технологического процесса погрузки и транспортировки мягкой тары за счет обоснования параметров погрузочно-транспортного агрегата.</p>
<p><i>Повышение квалификации:</i></p>	<p>Удостоверение о повышении квалификации «Обеспечение безопасных условий труда на предприятиях сельскохозяйственной отрасли с использованием современных цифровых технологий» в объеме 72 ч.</p>
<p><i>Награды, почетные звания:</i></p>	<p>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</p>

	<p>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»</p>
<p><i>Публикации:</i></p>	<p>Опубликовано 43 работы, в том числе 5 статей, опубликованных в ведущих рецензируемых научных журналах и изданиях, определенных ВАК РФ, 4 статьи, опубликованных в журналах, цитируемых в международных базах данных Scopus/Web of Science, 8 патентов.</p>
<p><i>Основные публикации:</i></p>	<ol style="list-style-type: none"> 1. 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. 2. И.А. Несмиянов, Планирование траекторий захвата погрузочного манипулятора 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. 3. М.Е. Николаев, Обоснование параметров клещевого захвата погрузочно-транспортного агрегата / Николаев М.Е. //

Известия Нижневолжского агроуниверситетского комплекса: Наука и высшее профессиональное образование. 2021. № 1 (61). С. 431-441.

4. М.Е. 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: IOP Conference Series: Earth and Environmental Science. Сер. "International Conference on Engineering Studies and Cooperation in Global Agricultural Production" 2021. С. 012032.

5. М.Е. Николаев, Погрузочно-транспортный агрегат с манипулятором-триподом и гибридным приводом / Николаев М.Е., Несмиянов И.А., Иванов А.Г., Дяшкин-Титов В.В. // В сборнике: XXXII Международная инновационная конференция молодых ученых и студентов по проблемам машиноведения. Сборник трудов конференции. 2021. С. 487-492.

6. М.Е. Николаев, Планирование траекторий захвата погрузочного манипулятора по критериям энергоэффективности и оценка затрат работы приводов / Николаев М.Е., Несмиянов И.А., Иванов А.Г. // В сборнике: XXXIII Международная инновационная конференция молодых ученых и студентов по проблемам машиноведения (МИКМУС - 2021). Труды конференции. Москва, 2021. С. 428-435.

7. M. Nikolaev, Justification parameters and planning capture trajectories for robotic loading and transport /

8. Nikolaev M., Nesmianov I., Zhoga V., Ivanov A. //

9. Smart Innovation, Systems and Technologies. 2022. Т. 245. С. 235-246.

10. И.А. Несмиянов, Обоснование параметров манипулятора погрузочно-транспортного робота / Несмиянов И.А., Николаев М.Е., Воробьева Н.С. // Известия Волгоградского государственного технического университета. 2020. № 9 (244). С. 65-68.

	<p>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.</p> <p>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. 12</p> <p>13. М.Е. Nikolaev, Definition of service area of agricultural loading robot with manipulator of parallel-serial structure / Nikolaev M.E., Nesmianov I.A., Zaharov E.N. //</p> <p>14. 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.</p> <p>15. E.N. Zakharov, Manipulator-tripod on mounted parallelogram mechanism</p> <p>16. Zakharov E.N., Nesmianov I.A., Nikolaev M.E.</p> <p>17. 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.</p>
<p><i>Изобретения, полезные модели:</i></p>	<p>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.</p> <p>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.</p>

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.