



1. Фамилия, имя, отчество	Егоров Игорь Николаевич
2. Дата рождения	04.08.1940г.
3. Телефоны: рабочий:	8(4922) 47-98-35
4. E-mail:	egorovmtf@mail.ru
5. Образование	МВТУ им.Н.Э. Баумана, 1967 г., инженер-механик; с отличием С №180113; МВТУ им.Н.Э. Баумана, 1970 г, аспирантура
6. Наличие ученой степени (ученого звания)	Профессор, 1993г., ПР №003353,18.03.93; Доктор технических наук 05.02.02., 05.02.05, ДК №009320, 10.10.97. Заслуженный работник высшей школы РФ, почетный работник высшего образования РФ
7. Общий стаж работы (в том числе научно-педагогический)	47 лет, в т.ч. 46 лет- научно-педагогический
8. Должность	профессор кафедры АТП, директор Центра профессионального образования инвалидов ВлГУ
9. Повышение квалификации/ переподготовка/ стажировки	- «Теория и практика инклюзивного образования» с 15 февраля по 17 мая 2016 года ИПК-3526, 72 ч. №332403609605 - «Подготовка и переподготовка профильных специалистов на базе центров образования и разработок в сфере информационных технологий» по программе «Информационные технологии в инженерных и научных задачах», 108 час., ННГУ, рег.№3515 от 23 ноября 2011 г. - «Организация и сопровождение высшего образования студентов с инвалидностью» (с применением дистанционных технологий), 72 час., Московский государственный психолого-педагогический университет, У-16-22487, №772403038220
10. Публикации по профилю преподаваемой программы	1. I.N. Egorov, D.S. Shevtsov/ Structure of system position–force control of the drive

(BAK, SCOPUS)

Stewart platform//Procedia Computer Science, USA.- Vol.103(2017).- pp. 517-521

ISSN 1877-0509, DOI information: 10.1016/j.procs.2017.01.042//http://www.elsevier.com

2.I.N. Egorov, M.A. Zimin/Nonlinear correction of bilateral remote control systems within a mobile robot pipeline //Procedia Computer Science, USA.- Vol.103(2017).- pp. 522-527

ISSN 1877-0509,
DOI10.1016/j.procs.2017.01.045
//http://www.elsevier.com

3. Egorov I.N., Hussein Tbena Kadhim, Noor Qasim Faraj. Solidworks simulation of a three-fingered robot hand/Труды7-го междунар. симпозиума «Roboticsfor Risky Environment –Extreme robotics (7th iarp rise er’2013)»-СПб: Изд-во «Политехника-сервис»,2013.–С.206-212.

4.Егоров И.Н. Управление перемещением диагностического робота в трубопроводах с переменным поперечным сечением/Труды7-го междунар. симпозиума «Roboticsfor Risky Environment–Extreme robotics (7th iarp rise er’2013)» - СПб: Изд-во «Политехника-сервис», 2013. – С.418-425.

5. Мехатронная система коммутации и автоустойчивки оптического излучения на базе механизма с параллельной кинематикой/А.А. Кобзев, И.Н. Егоров, Ю.С. Потанин//Вестник машиностроения, №12-2016.

6. Система управления адаптивным сборочным роботом с моделью технологического процесса / Ю.Е. Мишулин, И.Н. Егоров, В.В. Буненков // Фундаментальные исследования. -2015, № 12 (часть 4). - с.707 – 712.

7.Векторное управление вентильно-индукторными двигателями мехатронных систем / И.Н. Егоров, В.А. Шабаев // Фундаментальные исследования. -2015, № 12 (часть 5). - С. 891-895.

8. Адаптивная мехатронная силовая головка для абразивной зачистки / И.Н.

	<p>Егоров, Н.Г. Рассказчиков, А.А. Малышев // <i>Фундаментальные исследования</i>. -2015, № 12 (часть 1). - С.31 – 36.</p> <p>9. Управление и моделирование движения многокоординатного комплексированного исполнительного устройства лазер - робота / В.П.Умнов, И.Н.Егоров, С.В.Молостов // <i>Современные проблемы науки и образования</i>.- 2014.- №6.</p> <p>10.Распределение параметров в исполнительной кинематической цепи комплексированной манипуляционной системы роботов для обработки крупногабаритных объектов / В.П.Умнов, И.Н.Егоров // <i>Фундаментальные исследования</i>.-2014, № 11 (часть 9).- С.3516 – 3519.</p> <p>11.Система юстировки оптического тракта лазер-робота / В.П. Умнов, И.Н. Егоров, Х.Г. Белтран // <i>Современные проблемы науки и образования</i>.- 2014.- №6.</p> <p>12. Построение интеллектуального управления процессом высокоэффективного фрезерования на базе механизмов параллельной структуры и виртуальной технологической системы/ В.П.Умнов, И.Н.Егоров, С.В.Молостов // <i>Современные проблемы науки и образования</i>. Изд-во: Изд. дом Академия естествознания (Пенза) ISSN: 1817-6321. - 2013. - №6. - С. 88.</p> <p>13.Формирование пространства состояний управления исполнительными системами манипуляционных роботов/В.П.Умнов, И.Н.Егоров//<i>Фундаментальные исследования</i>.-2013.-№12.</p> <p>14.Комплексирование манипуляционной исполнительной системы роботизированных технологических центров гибридной обработки / В.П. Умнов, И.Н. Егоров, С.В. Молостов // <i>Современные проблемы науки и образования</i>.- 2013.- №6.</p>
Другая информация	<i>Участие в конференциях по профилю представляемой программы:</i>

1. Egorov I.N., Hussein Tbeni Kadhim, Noor Qasim Faraj. Solidworks simulation of a three-fingered robot hand/ 7-й Междунар. симпозиум «Robotics for Risky Environment – Extreme robotics (7th International Conference 2013)» – СПб.

2. Егоров И.Н. Управление перемещением диагностического робота в трубопроводах с переменным поперечным сечением/7-й Междунар. симпозиум «Robotics for Risky Environment – Extreme robotics (7th International Conference 2013)» – СПб..

3. Построение интеллектуального управления процессом высокоэффективного фрезерования на базе механизмов параллельной структуры и виртуальной технологической системы / Умнов В.П., Егоров И.Н., Молостов С.В. // Московский Международный Салон образования, 7-9 октября 2014 г. Награжден дипломом и медалью.

4. Реализация режима « LOCK » в электромеханических исполнительных системах роботов с «прямым» приводом / Умнов В.П., Егоров И.Н. системы // Московский Международный Салон образования, 15-18 апреля 2015 г. Награжден дипломом и медалью.

5. Egorov, I. N., Shevtsov D.S. Structure of system position – force control of the drive Stewart platform/ XIIth International Symposium Intelligent Systems, Москва, 2016.

6. Egorov, I. N., Zimin M. A. Nonlinear correction of bilateral remote control systems within a mobile robot pipeline/ XIIth International Symposium Intelligent Systems, Москва, 2016.

7. Координатно – параметрическое управление технологическими лазер – роботами с параллельной кинематикой/И.Н. Егоров, А.А. Малышев, Д.С. Шевцов//XV Международная конференция «Развитие науки в XXI веке», Харьков, 2016.

Область преподавательских интересов: современная прикладная теория управления, интеллектуальные системы управления, профессиональное и высшее инклюзивное образование инвалидов и лиц с ОВЗ.

Область научных интересов - нелинейное

управление робототехническими и мехатронными устройствами.

Научно-исследовательская работа - член-корреспондент РАИН им. А.М. Прохорова; лауреат 1-й премии МИНВУЗа СССР за лучшую научную работу; биография Егорова И.Н. в 2011г. опубликована в энциклопедии WHO IS WHO в России, Verlag Für Personenenzyklopädien AG (Швейцария); под научным руководством и консультацией Егорова И.Н. защищено 15 кандидатских диссертаций, в т.ч.-3 гражданами республики IRAQ; в 2013-2015г.г под научным руководством успешно выполнен грант РФФИ (проект 13-08-01364) «Управление движением мехатронных и робототехнических устройств с замкнутой кинематической цепью в условиях возникновения особых (сингулярных) конфигураций и неопределенности наложенных связей»; опубликованы монографии в изд-ве: «Машиностроение» - «Проектирование следящих систем двустороннего действия», «Дистанционно управляемые роботы и манипуляторы», МИР - «Remotely Controlled Robots and Manipulators», ВлГУ - «Позиционно-силовое управление в технических системах, МГТУ им. Н.Э. Баумана-«Теоретико-методологические аспекты развития информационных образовательных систем для инвалидов», «Система непрерывного многоуровневого высшего профессионального образования инвалидов по слуху».