

СВЕДЕНИЯ ОБ ОФИЦИАЛЬНЫХ ОППОНЕНТАХ ПО ДИССЕРТАЦИИ

Хейло Сергея Валерьевича

Фамилия, И.О.

«Разработка научных основ создания манипуляционных механизмов параллельной структуры для робототехнических систем предприятий текстильной и легкой промышленности»

название диссертации:

№№ п/п	Фамилия, имя, отчество	Год рождения, гражданство	Место основной работы, должность	Ученая степень и звание, шифр специальности	Основные работы по профилю оппонируемой диссертации
1	Яцун Сергей Федорович	1953, Россия	ФГБОУ ВПО «Юго- западный государствен ный университет», заведующий кафедрой	Профессор, доктор технических наук, 01.02.06.- «Динамика, прочность машин, приборов и аппаратуры»	1. С.Ф. Яцун, Л.Ю. Волкова Моделирование движения многозвенного прыгающего робота и исследование его характеристик // Известия РАН. Теория и системы управления. 2013. - № 4. - С. 137–149. 2. S.F. Yatsun, L.Yu. Volkova Simulation of Motion of a Multilink Jumping Robot and Investigation of Its Characteristics // Journal of Computer and Systems Sciences International, 2013, Vol. 52, No. 4, pp. 637–649. 3. С.Ф. Яцун, О.Г. Локтионова, В.В. Серебровский, Л.Ю. Волкова Моделирование прыжка четырехзвенного робота // Фундаментальные исследования. 2013. - № 10. - С. 308-315. 4. С.Ф. Яцун, О.Г. Локтионова, Л.Ю. Волкова, А.В. Ворочаев Этапы движения четырехзвенного робота, перемещающегося с отрывом от поверхности // Научно-технические ведомости СПбГПУ. Информатика. Телекоммуникации. Управление. 2013. - №5. – С. 109-118. 5. С.Ф. Яцун, Л.Ю. Волкова, А.В. Ворочаев Исследование режимов разгона четырехзвенного прыгающего аппарата // Известия Волгоградского государственного технического университета. 2013. - № 24 (127). – С. 86-92. 6. С.Ф. Яцун, О.Г. Локтионова, Л.Ю. Волкова, А.В. Ворочаев Результаты экспериментального исследования характеристик прыжка разгонного модуля робота,

перемещающегося с отрывом от поверхности // Справочник. Инженерный журнал с приложением. 2014. - № S4. - С. 7-12.

7. С.Ф. Яцун, Л.Ю. Волкова, А.В. Ворочаев Исследование движения многозвенного робота, перемещающегося прыжками и планированием // Справочник. Инженерный журнал с приложением. 2014. № S4. С. 12-17.

8. S.F. Jatsun, L.Yu. Volkova, G.S. Naumov, A.S. Yatsun Modelling of movement of the three-link robot with operated friction forces on the horizontal surface // Nature-Inspired mobile robotics: proceedings of the 16th International Conference on Climbing and Walking Robots and the Support Technologies for Mobile Machines, University of Technology Sydney, Australia, 2013, P. 677-684.

9. S. Jatsun, O. Loktionova, L. Volkova, A. Yatsun Investigation into the influence of the foot attachment point in the body on the four-link robot jump characteristics // Advances on theory and practice of robots and manipulators: proceedings of ROMANSY 2014 XX CISM-IFTOMM Symposium on Theory and Practice of Robots and Manipulators, 2014, P. 159-166.

10. S. Jatsun, O. Loktionova, L. Volkova, A. Yatsun Investigation into the influence of the foot attachment point in the body on the four-link robot jump characteristics // Mobile service robotics: proceedings of the 17th International Conference on Climbing and Walking Robots and the Support Technologies for Mobile Machines (Clawar 2014), 2014, P. 101-108.

11. S. Jatsun, L. Vorochaeva, A. Vorochaev Modeling of movement of the planning robot // Advances in Robotics, Mechatronics and Circuits: proceedings of the 18th International Conference on Circuits (CSCC'14) and proceedings of the 2014 International Conference on Mechatronics and Robotics, Structural Analysis (MEROSTA 2014), Santorini Island, Greece, 2014, P. 34-39.

Официальный оппонент:



Яцун С.Ф.