

Дополнительные сведения*
**о приеме к защите, поступивших отзывах,
результатах публичной защиты диссертации**

Терехов Георгий Павлович

**Исследование динамики, планирование траекторий,
управление сферороботами**

Диссертация на соискание ученой степени кандидата
физико-математических наук по специальности 01.02.01
«Теоретическая механика» в отрасли физико-математических наук

Дата принятия к защите: 04.07.2019
Дата защиты: 15.10.2019

* Состав дополнительных сведений определяется приказом Министерства образования и науки Российской Федерации от 16 апреля 2014 г. «Об утверждении Порядка размещения в информационно-телекоммуникационной сети Интернет информации, необходимой для обеспечения порядка присуждения ученых степеней» (зарегистрировано в Минюсте РФ 27.05.2014, опубликовано: 11.06.2014 в «РГ», вступает в силу 22.06.2014)

Диссертационный совет Д 002.024.01

Создан на базе ИПМ имени М.В. Келдыша РАН, приказ № 105/нк от 11.04.2012.
Адрес: 125047 Москва, Миусская площадь, д.4. Сайт: www.keldysh.ru

Председатель диссертационного совета Д 002.024.01: **Сазонов Виктор Васильевич**

доктор физико-математических наук, профессор,
место работы: ИПМ им. М.В. Келдыша РАН,
должность: главный научный сотрудник сектора № 2 «Механика и управление движением космических аппаратов» отдела № 5 «Механика космического полета и управление движением».
Адрес: 125047 Москва, Миусская площадь, д.4
E-mail: sazonov@keldysh.ru

Сведения о соискателе, диссертации, руководителях, официальных оппонентах, ведущей организации

Соискатель: Савицкий Александр Владимирович
Диссертация: Динамика и алгоритмы управления мультироторным роботом.
Диссертация в виде рукописи принята к защите 04.07.2019 г., протокол № 3.
Члены комиссии по приему диссертации к защите: Голубев Юрий Филиппович, Кугушев Евгений Иванович, Овчинников Михаил Юрьевич

Адрес объявления на сайте ВАК:
<https://vak.minobrnauki.gov.ru/advert/100042733>

Руководитель

1. Научный руководитель – Павловский Владимир Евгеньевич

учёная степень: доктор физико-математических наук (05.13.11)

учёное звание: профессор

должность: ведущий научный сотрудник

место работы: отдел №5 Институт прикладной математики им. М.В. Келдыша РАН

сайт: <http://keldysh.ru>

адрес: 125047, Москва, Миусская площадь 4

e-mail: stevens_1@mail.ru

тел: +7 (926) 239-74-72

Официальные оппоненты

1. Яцун Сергей Федорович

учёная степень: доктор технических наук (01.02.06)

учёное звание: профессор

должность: Заведующий кафедрой «Механика, мехатроника и робототехника»

место работы: Федеральное государственное бюджетное образовательное учреждение высшего образования «Юго-Западный государственный университет (ЮЗГУ), г. Курск

адрес: 305040, Курская область, г. Курск, ул. 50 лет Октября, 94, к.218

e-mail: teormeh@inbox.ru

телефон: +7(4712)22-2626

1) Яцун С.Ф., Яцун А.С., Ворочаева Л.Ю. Математическое моделирование движения двухмассового вибрационного мобильного робота. Журнал "Фундаментальные исследования". - 2015. - № 12-4 729-734.

2) Яцун С.Ф., Ворочаева Л.Ю., Мальчиков А.В., Политов Е.Н. Исследование процесса движения трехзвенного робота с двухкоординатными шарнирами по шероховатой поверхности // Вестник Белгородского государственного технологического университета им. В.Г. Шухова . 2018. № 7. С. 86-95.

3) Ефимов С.В., Поляков Р.Ю., Ворочаева Л.Ю., Яцун С.Ф. Прыгающий стрекозоподобный миниробот Журнал "Фундаментальные исследования". - 2015. - № 9-3. 455-459.

4) Yatsun S.F., Lushnikov B.V., Politov E.N., Knyazev S. Underwater floating robot-fish: a comparative analysis of the results of mathematical modelling and full-scale tests of the prototype // В сборнике: МАТЕС Web of Conferences Editors: A. Ronzhin and V. Shishlakov. 2017. С. 02014.

5) Яцун С.Ф., Политов Е.Н., Казарян К.Г. Методика испытаний и экспериментальные исследования бионического робота-рыбы // В сборнике: Завалишинские чтения'17 Сборник докладов. 2017. С. 246-252.

2. Розенблат Григорий Маркович

учёная степень: доктор физико-математических наук (01.02.01)

учёное звание: профессор

должность: доцент кафедры теоретической механики Московского автомобильно-дорожного института (МАДИ (ГТУ))

место работы: Московский автомобильно-дорожный государственный технический университет (МАДИ)

адрес: 125319, Москва, Ленинградский проспект, 64

e-mail: gr51@mail.ru

телефон: +7(916)870-21-80

1) А. В. Борисов, Г. М. Розенблат, “Новые алгоритмы составления дифференциальных уравнений движения экзоскелета с переменной длиной звеньев и управлением в шарнирах-суставах”, Компьютерные исследования и моделирование, 9:2 (2017), 201–210.

2) Rozenblat G.M. Equilibrium of an Inextensible Heavy Thread (Chain) on Cone or Sphere. Doklady Physics, издательство Maik Nauka/Interperiodica Publishing (Russian Federation), том 63, № 10, с. 418-423, 2018.

3) Розенблат Г.М. О неустойчивости движения маятника Максвелла Известия Российской академии наук. Механика твердого тела, № 5, 2018, с. 61-69.

Ведущая организация

Волгоградский государственный технический университет ВолГТУ (Волгоград)

адрес: 400005, г. Волгоград, пр. им. Ленина, 28

сайт: <http://www.vstu.ru/>

директор: Навроцкий Александр Валентинович

учёное звание: профессор

учёная степень: доктор химических наук

e-mail: rector@vstu.ru

телефон: +7(8442)23-02-68

1) On energetically effective modes of walking robots movement / Briskin E., Kalinin Y., Maloletov A. // CISM International Centre for Mechanical Sciences, Courses and Lectures 2019. T.584. C.425-432.

2) Брискин, Е.С. Об управлении движением механических систем с избыточным числом управляющих воздействий / Е.С. Брискин, Н.Г. Шаронов // Известия Российской академии наук. Теория и системы управления. - 2019. - № 3. - С. 48-54.

3) Брискин, Е.С. Оптимизация структуры, параметров и режимов движения шагающих машин со сдвоенными движителями: монография / А. В. Малолетов, Е. С. Брискин; ВолГТУ. - Волгоград, 2015. - 174 с.

4) On Motion Control of Mechanical Systems with an Excessive Number of Control Actions / Е. С. Брискин, Н. Г. Шаронов // Journal of Computer and Systems Sciences International. - 2019. - Vol. 58, Issue 3. – P. 374–381.

5) Серов, В.А. Бортовая система управления мобильных роботов специального назначения / В.А. Серов, С.А. Устинов, В.И. Максименко // Известия Тульского гос. ун-та. Технические науки. - 2019. - Вып. 1. - С. 32-39.

б) Чернышев, В.В. Моделирование механики контактного взаимодействия опорных элементов шагающих роботов при больших тяговых усилиях / В.В. Чернышев, А.А. Гончаров, В.В. Арыканцев // Робототехника и техническая кибернетика. - 2019. - № 1 (22). - С. 53-57.

Ученый секретарь диссертационного совета Д 002.024.01 кандидат физ.-мат. наук
Широбоков Максим Геннадьевич.