

## Сведения об оппоненте

по диссертации кандидата технических наук Алешина Александра Константиновича «Теоретическое обоснование и разработка методологии определения параметров, обуславливающих функциональные характеристики механизмов», представленной на соискание ученой степени доктора технических наук по специальности 05.02.18 – Теория механизмов и машин.

ФИО оппонента	Яцун Сергей Федорович
Шифр и наименование специальности, по которой защищена диссертация	01.02.06 – Динамика, прочность машин приборов и аппаратуры (технические науки)
Ученая степень и отрасль науки	Доктор технических наук
Ученое звание	Профессор
Полное наименование организации, являющейся основным местом работы оппонента	Федеральное государственное бюджетное образовательное учреждение высшего образования «Юго-Западный государственный университет»
Занимаемая должность	Заведующий кафедрой механики, мехатроники и робототехники
Почтовый индекс, адрес	305040, Курская область, г. Курск, ул. 50 лет Октября, 94
Телефон	(4712)22-2626
Адрес электронной почты	teormeh@inbox.ru
Список основных публикаций официального оппонента по теме диссертации за последние 5 лет	<ol style="list-style-type: none"><li>1. Trajectory planning strategy for the links of a walking human-machine system using a neural network / Jatsun S.F., Malchikov A.V., Postolnii A.A., Yatsun A.S. // Lecture Notes in Networks and Systems. 2022. Т. 324 LNNS. С. 255-261.</li><li>2. Промышленные экзоскелеты: моделирование, проектирование, управление / Яцун С.Ф., Мальчиков А.В., Яцун А.С., Политов Е.Н. // «Университетская книга». Курск, 2021</li><li>3. Мониторинг гидросферы роботизированными средствами / Ефимов С.В., Яцун А.С., Яцун С.Ф., Князев С.И. // «Университетская книга». Курск. 2021.</li><li>4. Основы автоматизированного проектирования мехатронных и робототехнических систем / Яцун С.Ф., Безмен П.А., Политов Е.Н. // «Университетская книга». Курск, 2021.</li></ol>

5. Алгоритм управления малогабаритным беспилотным подводным комплексом / Бондырев В.Е., Князев С.И., Королев В.И., Яцун С.Ф. // Известия Юго-Западного государственного университета. 2020. Т. 24. № 4. С. 166-179.
6. Исследование подъема груза с помощью промышленного экзоскелета / Яцун С.Ф., Мальчиков А.В., Локтионова О.Г., Яцун А.С. // Фундаментальные и прикладные проблемы техники и технологии. 2020. № 6 (344). С. 121-130.
7. Адаптивное управление нелинейным объектом типа конвертоплан в условиях неопределенностей / Яцун С.Ф., Емельянова О.В., Мартинез Леон А.С., Москера Морочо Л.М. // Известия Юго-Западного государственного университета. 2020. Т. 24. № 3. С. 35-50.
8. Моделирование взаимодействия оператора и экзоскелета / Яцун С.Ф., Яцун А.С., Савельева Е.В., Карлов А.Е. // Проблемы машиностроения и надежности машин. 2020. № 6. С. 35-47.
9. Реализация динамической модели квадрокоптера в среде simmechanics/matlab с помощью функции САД-транслятора SOLIDWORKS / Мартинез Леон А.С., Емельянова О.В., Лушников Б.В., Яцун С.Ф. // Cloud of Science. 2020. Т. 7. № 2. С. 347-357.
10. Математическое моделирование копирующего управления робототехническим устройством, оснащенным линейным электроприводом с упругим звеном / Мальчиков А.В., Яцун С.Ф., Яцун А.С. // Проблемы машиностроения и надежности машин. 2019. № 5. С. 34-42.
11. Исследование вопросов управления ориентацией колесного прыгающего робота в полете / Яцун С.Ф., Ворочаева Л.Ю., Савин С.И. // Мехатроника, автоматизация, управление. 2019. Т. 20. № 4. С. 236-243.

	<p>12. Конструкция и система управления робота-орнитоптера, оснащенного крыльями и хвостом / Яцун С.Ф., Локтионова О.Г., Ворочаева Л.Ю., Емельянова О.В. // Известия Юго-Западного государственного университета. 2018. № 2 (77). С. 18-26.</p> <p>13. Исследование процесса движения трехзвенного робота с двухкоординатными шарнирами по шероховатой поверхности / Яцун С.Ф., Ворочаева Л.Ю., Мальчиков А.В., Политов Е.Н. // Вестник Белгородского государственного технологического университета им. В.Г. Шухова. 2018. № 7. С. 86-95.</p> <p>14. Энергоэффективный алгоритм управления вертикализацией экзоскелета / Савин С.И., Яцун А.С., Яцун С.Ф. // Проблемы машиностроения и надежности машин. 2017. № 5. С. 108-113.</p> <p>15. Управление квазистатической ходьбой экзоскелета на основе экспертной системы / Ворочаева Л.Ю., Яцун А.С., Яцун С.Ф. // Труды СПИИРАН. 2017. № 3 (52). С. 70-94.</p>
--	---

Официальный оппонент, д.т.н., профессор,  
 заведующий кафедрой механики,  
 мехатроники и робототехники ФГБОУ ВО  
 «Юго-Западный государственный  
 университет»

 С.Ф. Яцун