Приложение 1

В диссертационный совет

Д.002.059.05 на базе ИМАШ РАН

СВЕДЕНИЯ О ВЕДУЩЕЙ ОРГАНИЗАЦИИ

по диссертационной работе **Чернецова Роберта Александровича** на тему: «Разработка и анализ механизмов, обеспечивающих постоянство точки ввода инструмента в рабочую зону, полученных на основе использования ременных и конических передач», представленную на соискание ученой степени кандидата технических наук по специальности 05.02.18 - Теория механизмов и машин

|  |  |
| --- | --- |
| Полное наименование организации в соответствии с уставом  | Федеральное государственное бюджетное образовательное учреждение высшего образования «Российский государственный университет им. А.Н. Косыгина(Технологии. Дизайн. Искусство)» |
| Ведомственная принадлежность организации | Министерство науки и высшего образования Российской Федерации |
| Сокращенное наименование организации в соответствии с уставом  | РГУ им. А.Н. Косыгина |
| Тип организации | Образовательное учреждение |
| Почтовый индекс, адрес организации | Россия, г. Москва, 119097, ул. Малая Калужская, д. 1 |
| Вебсайт | <https://kosygin-rgu.ru/>  |
| Телефон | 8 (495) 811-01-01 доб. 1303 / 11238 (499) 811-01-01 доб. 1303 / 1123 |
| Адрес электронной почти |  **E-mail:**info@rguk.ru  |
| Список основных публикаций в соответствующей сфере исследования в рецензируемых научных изданиях за последние 5 лет (не более 15 публикаций): |
| 1. Снижение неравномерности вращения главного вала ткацкого станка с помощью электродвигателя с программным управлением/Абрамов В.Ф., Степнов Н.В., Лушников С.В.//Дизайн и технологии. 2017. № 59 (101). С. 82-87.2.Определение основных размеров кулачкового механизма привода батана ткацких станков СТБ/Лушников С.В., Степнов Н.В., Абрамов В.Ф. //Известия высших учебных заведений. Технология текстильной промышленности. 2017. № 1 (367). С. 170-173.3. Compensation of backlash of actuators in control systems/Kuznetsov S.S., Ryzhkova E.A.//Fibre Chemistry. 2018. Т. 49. № 5. С. 342-344.4. Точность сферического механизма/Хейло С.В., Глазунов В.А., Палочкин С.В., Гарин О.А., Ключерев В.Н.//Справочник. Инженерный журнал с приложением. 2019. № 1 (262). С. 29-35.5. Design and analysis of the 6-dof decoupled parallel kinematics mechanism/ Glazunov V.A., Nosova N.Yu., Kheilo S.V., Tsarkov A.//В сборнике: Dynamic Decoupling of Robot Manipulators. Сер. "Mechanisms and Machine Science" Cham, Switzerland, 2018. С. 125-171.6. Динамический анализ сферической части манипулятора параллельной структуры с учетом закона управления/Носова Н.Ю., Хейло С.В., Глазунов В.А., Царьков А.В.//Проблемы машиностроения и надежности машин. 2018. № 3. С. 3-11.7. К расчету механизмов типа delta с линейными приводами и различным числом степеней свободы/Ларюшкин П.А., Эрастова К.Г., Филиппов Г.С., Хейло С.В.//Проблемы машиностроения и надежности машин. 2019. № 3. С. 19-26.8. Iaxial elasto-plastic strain-stress state implementation in the case of the simple tension / Pashchenko V.V., Tsarkov A.V., Kheylo S.V.//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. 012022.9. Kinematic analysis of novel 6-dof robot/Kheylo S.V., Tsarkov A.V., Garin O.A.//Advances in Intelligent Systems and Computing (см. в книгах). 2020. Т. 1126 AISC. С. 442-450.10. Механические цепи в динамических расчетах шарнирно-стержневого механизма ремизного движения ткацких машин/Григорьев В.А., Хейло С.В. //Известия высших учебных заведений. Технология текстильной промышленности. 2021. № 3 (393). С. 117-121.11. Solution of the problem about speeds and special positions of spherical parallel manipulator / Vo Dinh T., Kheylo S. // International Journal of Mechanical Engineering and Robotics Research. 2021, Т. 10, № 1, С. 38-43.12. Исследование свойств пространственных механизмов с шестью степенями свободы/Хейло С.В., Гарин О.А., Палочкин С.В., Дорофеев С.Д.//Справочник. Инженерный журнал с приложением. 2021. № 3 (288). С. 28-33. |

.