

Сведения об оппоненте

по диссертационной работе Кленова Анатолия Игоревича
на тему «Динамический синтез и анализ механизма, реализующего движение
локомоционной мобильной платформы в жидкости», представленной на
соискание ученой степени кандидата 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»
Ведомственная принадлежность организации, являющейся основным местом работы оппонента	Минобрнауки России
Занимаемая должность и структурное подразделение (кафедра, лаб, отдел и т.п.)	Заведующий кафедрой «Механика, мехатроника и робототехника»
Почтовый индекс, адрес	305040, Курская область, г. Курск, ул. 50 лет Октября, 94, к.218
Телефон	+7 (4712) 22-2626
Адрес электронной почты	teormeh@inbox.ru
Список основных публикаций официального оппонента по теме диссертации за последние 5 лет	1. 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. 2. 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. 3. 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.

4. Яцун С.Ф., Лушников Б.В., Казарян К.Г., Ворочаева Л.Ю., Ворочаев А.В.

Конструктивные особенности бионического робота-рыбы // Известия Юго-Западного государственного университета. Серия: Техника и технологии. 2017. № 2 (23). С. 94-102.

5. Jatsun S., Lusnikov B., Politov E., Knyazev S. Underwater floating robot-fish: a comparative analysis of the results of mathematical modelling and full-scale tests of the prototype // МАТЕС Web of Conferences (см. в книгах). 2017. Т. 113. С. 1.

6. Яцун С.Ф., Емельянова О.В.

Исследование программного управления движением подводной робототехнической системы. // Известия Юго- Западного государственного университета. Серия Техника и технологии. 2012. № 2-1. С. 205-209/