

Сведения об оппоненте

по диссертационной работе Романова Андрея Александровича на тему «Разработка механизма параллельной структуры с кинематической развязкой и постоянным передаточным отношением при осуществлении вращательных движений», представленную на соискание ученой степени кандидата технических наук по специальности 05.02.18 – Теория механизмов и машин.

ФИО оппонента	Хейло Сергей Валерьевич
Шифр и наименование специальности, по которой защищена диссертация	05.02.13 — машины, агрегаты и процессы (легкая промышленность)
Ученая степень и отрасль науки	Доктор технических наук
Ученое звание	Доцент
Полное наименование организации, являющейся основным местом работы оппонента	Федеральное государственное бюджетное образовательное учреждение высшего образования «Российский государственный университет им. А.Н. Косыгина»
Занимаемая должность	Заведующий кафедрой теоретической и прикладной механики
Почтовый индекс, адрес	119071, Москва, Малая Калужская ул., 1, к. 1416
Телефон	+7 (495)955-37-49 +7 (495)955-37-60
Адрес электронной почты	sheilo@yandex.ru
Список основных публикаций официального оппонента по теме диссертации за последние 5 лет	1. Решение задач динамики манипуляционного механизма с шестью степенями свободы / Хейло С.В., Гарин О.А., Терехова А.Н., Прохорович В.Е., Духов А.В. // Проблемы машиностроения и надежности машин. 2022. № 1. С. 39-46. 2. Коллаборативные роботы для дуговой сварки / Шолохов М.А., Фивейский А.М., Бузорина Д.С., Мельников А.Ю., Хейло С.В., Полосков С.С. // Сварка и диагностика. 2021. № 4. С. 57-61. 3. 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. 4. 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.

5. Глава 2. Робототехнические комплексы в сварке и родственных технологиях /

6. Шолохов М.А., Хейло С.В., Царьков А.В. // В книге: Механизмы перспективных робототехнических систем. Сер. "Мир роботехники и мехатроники" Под редакцией В.А. Глазунова, С.В. Хейло. Москва, 2020. С. 36-52.

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. 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.

9. Синтез, анализ и управление поступательно- направляющими и сферическими механизмами / Хейло С.В., Глазунов В.А. // В сборнике: Новые механизмы в современной робототехнике. Москва, 2018. С. 53-88.

10. Глава 2. Синтез, анализ и управление поступательно-направляющими и сферическими механизмами /

11. Хейло С.В., Глазунов В.А. // В книге: Новые механизмы в современной робототехнике. Москва, 2018. С. 53-88.

12. Динамический анализ сферической части манипулятора параллельной структуры с учетом закона управления /

13. Носова Н.Ю., Хейло С.В., Глазунов В.А., Царьков А.В. // Проблемы машиностроения и надежности машин. 2018. № 3. С. 3-11.