

**МИНОБРНАУКИ РОССИИ**  
Федеральное государственное бюджетное образовательное учреждение высшего образования  
**«ВОЛГОГРАДСКИЙ ГОСУДАРСТВЕННЫЙ ТЕХНИЧЕСКИЙ УНИВЕРСИТЕТ»**  
**(ВолгГТУ)**

---

Председателю диссертационного  
совета Д 002.059.05 при  
Институте машиноведения  
им. А.А. Благонравова РАН  
Глазунову В.А.

### СВЕДЕНИЯ О ВЕДУЩЕЙ ОРГАНИЗАЦИИ

по диссертации **Саламандра Константина Борисовича** на тему: «Анализ и синтез механизмов робототехнических систем, автоматических линий и коробок передач на основе принципа многопоточности», представленную на соискание ученой степени доктора 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 «Волгоградский государственный технический университет»
Сокращенное наименование организации в соответствии с уставом	ФГБОУ ВО «Волгоградский государственный технический университет»; Волгоградский государственный технический университет; ВолгГТУ
Полное наименование кафедры	Кафедра «Теоретическая механика»
Почтовый индекс, адрес организации	Россия, 400005, г. Волгоград, проспект им. В.И. Ленина, д. 28.
Веб-сайт	<a href="http://www.vstu.ru">http://www.vstu.ru</a>
Телефон	+7(8442) 23-00-76 (ректор) +7(8442) 24-81-13 (кафедра ТеМ)
Адрес электронной почты	<a href="mailto:rector@vstu.ru">rector@vstu.ru</a> (ректор) <a href="mailto:dtm@vstu.ru">dtm@vstu.ru</a> (кафедра ТеМ)

**Список основных публикаций**  
работников структурного подразделения, составляющего отзыв, за последние пять лет по теме диссертации (не более 15 публикаций)

1. Об энергетически эффективных режимах движения мобильных роботов с ортогональными шагающими движителями при преодолении препятствий / Е.С. Брискин, Я.В. Калинин, М.В. Мирошкина // Известия Российской академии наук. Теория и системы управления. - 2020. - № 2. - 75-82.
2. Динамический синтез алгоритмов управления манипулятором параллельно-последовательной структуры / Н.С. Воробьева, В.В. Жога, Л.В. Жога // Мехатроника, автоматизация, управление. - 2020. - Т. 21, № 12. - 706-715.
3. Об управлении движением механических систем с избыточным числом управляющих воздействий / Брискин Е.С., Шаронов Н.Г. // Известия Российской академии наук. Теория и системы управления. 2019. № 3. С. 48-54.
4. О динамике переноса шагающих движителей подводных мобильных роботов / Е.С. Брискин, Я.В. Калинин, М.В. Мирошкина // Известия ЮФУ. Технические науки. - 2019. - № 7 (209). - 71-82.
5. О математическом моделировании управления движением твердого тела с избыточным числом тросовых движителей / Брискин Е.С., Платонов В.Н. // Мехатроника, автоматизация, управление. 2019. Т. 20. № 7. С. 422-427.
6. Управление движением группы сочленённых роботов в анизотропной и неоднородной среде / К.Ю. Лепетухин, Я.В. Калинин, А.В. Малолетов, Е.С. Брискин // XII мультиконференция по проблемам управления (МКПУ-2019) (Дивноморское, Геленджик, 23-28 сентября 2019 г.) : материалы конф. В 4 т. Т. 2 / редкол.: И. А. Каляев (отв. ред.), В. Г. Пешехонов, Д. А. Новиков [и др.] ; РФФИ, Южный научный центр РАН, ГНЦ РФ ОАО «Концерн «ЦНИИ «Электроприбор», Южный федеральный ун-т, Ин-т проблем управления им. В. А. Трапезникова РАН [и др.]. - Ростов-на-Дону ; Таганрог, 2019. - С. 17-19.
7. Отслеживание приводами манипулятора параллельно-последовательной структуры программных перемещений рабочего органа / Н.С. Воробьева, В.В. Жога, И.А. Несмиянов // Известия Российской академии наук. Теория и системы управления. - 2019. - № 2. - 154-165.
8. Intelligent Robotronics – Methodology for Solving Logical Problems of Service Robots / V. Pryanichnikov, В.В. Чернышев, О. Davydov, В. Katalinic, R. Khelemendik, K. Kharin, S. Kuvshinov, A. Roganov, A. Travushkin // 30th DAAAM International Symposium «Intelligent Manufacturing and Automation» (Zadar, Croatia, EU, 23rd-26th October 2019) : Proceedings / Ed. by В. Katalinic ; Vienna University of Technology, Danube Adria Association for Automation and Manufacturing – DAAAM. – Vienna (Austria, EU) : DAAAM International, 2019. – Vol. 30, No. 1. – P. 1131-1135.
9. Структура энергозатрат шагающих машин и роботов при реализации больших тяговых усилий / В.В. Чернышев, В.В. Арыканцев // Известия ЮФУ. Технические науки. - 2019. - № 1. - 6-18.
10. Об энергетически эффективных режимах движения роботов с поворотнo-заклинивающими движителями / Е.С. Брискин, Н.Г. Шаронов, В.С.

- Барсов // Мехатроника, автоматизация, управление. - 2018. - Т. 19, № 2. - 100-103
11. Динамический анализ плоских стержневых механизмов / В.В. Жога, И.П. Вершинина // Теория механизмов и машин. - 2018. - Т. 16, № 4 (40). - 150-161.
  12. Об управлении адаптацией ортогональных шагающих движителей к опорной поверхности / Е.С. Брискин, Я.В. Калинин, А.В. Малолетов, В.А. Серов, С.А. Устинов // Известия Российской академии наук. Теория и системы управления. - 2017. - № 3. - 184-190.
  13. О неустойчивых режимах работы электропривода манипулятора / И.А. Несмиянов, В.В. Жога, В.Н. Скакунов, Н.С. Воробьева, В.В. Дяшкин-Титов, В.С. Бочарников // Проблемы машиностроения и надёжности машин. - 2017. - № 3. - 18-25.
  14. Энергетика и программное управление поступательным перемещением шагающего аппарата "Циклон" / Брискин Е.С., Леонард А.В. // Известия Российской академии наук. Теория и системы управления. 2016. № 6. С. 161-169.
  15. Dynamics of tripod drive with elastic self-sustaining transmission / И.А. Несмиянов, В.В. Жога, Н.С. Воробьева, В.В. Дяшкин-Титов // Vibroengineering Procedia. Vol. 8 : proc. of 22nd International Conference on Vibroengineering (Moscow, Russia, 4-7 October 2016). – Kaunas (Lithuania) : Publisher JVE International Ltd., 2016. – P. 512-516.

Первый проректор  
Волгоградского государственного  
технического университета,  
доктор технических наук, профессор



С.В. Кузьмин

