

Сведения о ВолгГТУ – ведущей организации по диссертационной работе Шалюхина Константина Андреевича на тему «Построение и анализ механизмов параллельной структуры с кинематической развязкой», представленной на соискание ученой степени кандидата технических наук по специальности 05.02.18, «Теория механизмов и машин».

Полное и сокращенное наименование организации	Федеральное государственное бюджетное образовательное учреждение высшего образования «Волгоградский государственный технический университет» (ФГБОУ ВО «ВолгГТУ»)
Место нахождения	Россия, г. Волгоград
Почтовый адрес, телефон, эл. почта, адрес официального сайта	400005, Россия, Волгоград, пр-кт В.И. Ленина, 28 Тел.: (8442) 23-00-76 e-mail: rector@vstu.ru http://www.vstu.ru
Список основных публикаций работников ведущей организации по теме диссертации за последний 5 лет	
<p>1. Autonomous Locomotion and Navigation of Anthropomorphic Robot / А.К. Титов, А.Е. Марков, А.В. Скориков, П.С. Тарасов, А.Е. Андреев, С.С. Алексеев, А.С. Горобцов // Creativity in Intelligent Technologies and Data Science. Second Conference, CIT&DS 2017 (Volgograd, Russia, September 12-14, 2017) : Proceedings / ed. by A. Kravets, M. Shcherbakov, M. Kultsova, Peter Groumpos ; Volgograd State Technical University [et al.]. – [Germany] : Springer International Publishing AG, 2017. – P. 242-255. – (Ser. Communications in Computer and Information Science ; Vol. 754).</p> <p>2. The Control System Structure for the Stable Biped Robot Motion / А.С. Горобцов, Е.Н. Рыжов, А.С. Полянина, А.Е. Андреев, Н.И. Кохташвили // Creativity in Intelligent Technologies and Data Science. Second Conference, CIT&DS 2017 (Volgograd, Russia, September 12-14, 2017) : Proceedings / ed. by A. Kravets, M. Shcherbakov, M. Kultsova, Peter Groumpos ; Volgograd State Technical University [et al.]. – [Germany] : Springer International Publishing AG, 2017. – P. 231-241. – (Ser. Communications in Computer and Information Science ; Vol. 754).</p> <p>3. Горобцов, А.С. The Use of the Limit Cycles of Dynamic Systems for Formation of Program Trajectories of Points Feet of the Anthropomorphous Robot / А.С. Горобцов, А.С. Полянина, А.Е. Андреев // International Journal of Electrical and Computer Engineering. - 2017. - Vol. 11, No. 6. - С. P. 717-720.</p> <p>4. Синтез устойчивых квазистатических режимов шагания антропоморфного робота / А.С. Горобцов, А.Е. Андреев, П.С. Тарасов, А.В. Скориков, С.К. Карцов // Известия ВолгГТУ. Сер. Актуальные проблемы управления, вычислительной техники и информатики в технических системах. - Волгоград, 2016. - № 6 (185). - С. 75-76.</p> <p>5. Heuristic method of dynamic stress analysis in multibody simulation using HPC / В.В. Гетманский, А.С. Горобцов, Т.Д. Ismailov, А.Е. Андреев // 11th World Congress on Computational Mechanics (WCCM 2014). 5th European Conference on Computational Mechanics (ECCM 2014) and 6th European Conference on Computational Fluid</p>	

Dynamics (ECFD 2014), (Barcelona (Spain), 20-25 July 2014) : Conference Papers. – Barcelona (Spain), 2014. – P. 3115-3124.

6. Брискин, Е.С. Estimates of efficiency of cycle mechanisms / Е.С. Брискин, Я.В. Калинин, А.В. Малолетов // Mechanics of Solids. - 2017. - Vol. 52, Issue 2 (March). - С. P. 128-133.

7. О выборе геометрических параметров заклинивающе-поворотных движителей мобильных роботов / Е.С. Брискин, Н.Г. Шаронов, Ю.С. Кваша, М.О. Скобелев // Известия ВолгГТУ. Сер. Актуальные проблемы управления, вычислительной техники и информатики в технических системах. - Волгоград, 2017. - № 8 (203). - С. 108-112.

8. 12. Брискин, Е.С. Об оценке эффективности цикловых механизмов / Е.С. Брискин, Я.В. Калинин, А.В. Малолетов // Известия РАН. Механика твёрдого тела. - 2017. - № 2 (март–апрель). - С. 13-19.

Первый проректор ВолгГТУ,
д.х.н., проф.



А.В. Навроцкий