

Сведения об оппоненте

по диссертационной работе Диденко Елены Владимировны на тему «Разработка и анализ плоских многоконтурных механизмов на основе теории графов», представленной 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	И.о. заведующего 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	<ol style="list-style-type: none">1. 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. 19-26.2. The control complex robotic system on parallel mechanism / Glazunov V.A., Kheylo S.V., Tsarkov A.V. // Studies in Systems, Decision and Control. – 2019. – V. 174. – P. 137-146.3. 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. – P. 125-171.

4. 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.
5. Разработка механизма с шестью степенями свободы для аддитивных технологий / Хейло С.В., Гарин О.А. // В сборнике: Дизайн, технологии и инновации в текстильной и легкой промышленности (ИННОВАЦИИ-2018). Сборник материалов Международной научно-технической конференции. 2018. – С. 61-62.
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. Перспективы использования механизмов параллельной структуры и их динамические свойства / Ганиев Р.Ф., Глазунов В.А., Хейло С.В. // В книге: Колебания и волны в механических системах. Материалы Международной научной конференции. 2017. – С. 20-22.
8. Роботы параллельной структуры медицинского назначения / Хейло С.В., Разумеев К.Э., Гаврюшин С.С., Гарин О.А., Глазунов В.А., Шарапов И.Б. // В сборнике: Биотехнология: состояние и перспективы развития. материалы IX международного конгресса, 2017. – С. 315-318.
9. Применение поступательно-направляющего механизма параллельной структуры с тремя степенями свободы для аддитивных технологий / Глазунов В.А., Хейло С.В.,

	<p>Разумеев К.Э. // В сборнике: Роль фундаментальных исследований при реализации "Стратегических направлений развития материалов и технологий их переработки на период до 2030 года. Сборник докладов III Всероссийской научно-технической конференции. ФГУП «ВИАМ», 2016. – С.8.</p>
--	---