

Сведения о ведущей организации

по диссертационной работе Филиппова Глеба Сергеевича
на тему «Научное обоснование и разработка механизмов параллельно-
последовательной структуры для многокоординатных манипуляционных
систем»,

представленной на соискание ученой степени кандидата 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 «Юго-Западный государственный университет»
Сокращенное наименование организации в соответствии с уставом	ФГБОУ ВО «ЮЗГУ»
Почтовый индекс, адрес организации	305040, Курская область, г. Курск, ул. 50 лет Октября, 94
Веб-сайт	https://swsu.ru
Телефон	+7 (4712) 50-48-20
Адрес электронной почты	rector@swsu.ru
Список основных публикаций работников ведущей организации по теме диссертации за последние 5 лет	<ol style="list-style-type: none">1. Особенности преподавания курса "Детали мехатронных модулей, роботов и их конструирование" / Мищенко Е.В., Мищенко В.Я. // Фундаментальные и прикладные проблемы техники и технологии. 2018. № 3 (329). С. 99-102.2. Моделирование антропоморфных механизмов с гибкими передачами введением виртуальных звеньев / Савин С.И., Ворочаева Л.Ю. // Известия Юго-Западного государственного университета. 2018. № 3 (78). С. 59-66.3. Методы управления движением шагающих внутритрубных роботов / Савин С.И., Ворочаева Л.Ю. // Cloud of Science. 2018. Т. 5. № 1. С. 163-195.4. Перспективы разработки мобильных робототехнических систем с кинематическими связанными движителями / Яцун С.Ф., Чжо П.В., Рукавицын А.Н. // Тенденции развития науки и образования. 2018. № 39-3. С. 33-35.

5. Управление пространственной ориентацией узлов робота в процессе аддитивного формообразования изделий / Гречухин А.Н., Куц В.В., Разумов М.С. // Вестник Воронежского государственного технического университета. 2018. Т. 14. № 4. С. 122-129.
6. Архитектура системы управления мобильным роботом / Безмен П.А. // Естественные и технические науки. 2018. № 6 (120). С. 100-103.
7. Определение допустимых диапазонов длины шага четырехногого внутритрубного робота / Савин С.И., Ворочаева Л.Ю., Мальчиков А.В. // Известия Тульского государственного университета. Технические науки. 2018. № 7. С. 206-217.
8. Моделирование рыбоподобного робота в среде MATLAB/ SIMULINK/ SIMMECHANICS / Яцун С.Ф., Барыбин А.А., Лушников Б.В., Политов Е.Н. // Фундаментальные и прикладные проблемы техники и технологии. 2018. № 2 (328). С. 121-131.
9. Проектирование и исследование робота-орнитоптера с пассивно складывающимися крыльями / Локтионова О.Г., Яцун С.Ф., Ворочаева Л.Ю., Мальчиков А.В. // Фундаментальные и прикладные проблемы техники и технологии. 2018. № 5 (331). С. 88-95.
10. Определение диапазонов допустимых значений геометрических параметров колесного прыгающего робота / Ворочаева Л.Ю., Мальчиков А.В., Савин С.И. // Известия Юго-Западного государственного университета. 2018. № 2 (77). С. 76-84.