

Сведения о ведущей организации

по диссертации Хрестиной Арины Артуровны на тему «Синтез и анализ сферических механизмов параллельной структуры с линейными приводами», представленной на соискание ученой степени кандидата технических наук по специальности 2.5.2. Машиноведение (технические науки).

Полное наименование	Федеральное государственное автономное образовательное учреждение высшего образования «Московский государственный технологический университет «СТАНКИН»
Сокращенное наименование	ФГАОУ ВО «МГТУ «СТАНКИН»
Место нахождения	Российская Федерация, г. Москва
Почтовый адрес	127994, г. Москва, ГСП-4, переулок Вадковский, д. 1.
Телефон	+7 (499) 973-30-66
Адрес электронной почты	rector@stankin.ru
Адрес официального сайта в сети «Интернет»	https://stankin.ru/
Список основных публикаций работников организации по теме диссертации в рецензируемых научных изданиях за последние 5 лет	<p>1. Метод навигации медицинского робота на основе денситометрических данных костных тканей для проведения операций по транспедикулярной фиксации / Ю. Н. Куликов, А. А. Воротников, А. А. Гринь, О. В. Левченко // Известия высших учебных заведений. Машиностроение. – 2026. – № 3(792). – С. 14-25. – EDN CRRSYO.</p> <p>2. Grigoriev S. N. Increasing the positioning accuracy of the operative member in a three-axis metal cutting machine tool: Differential geometric model of volumetric errors / S. N. Grigoriev, D. A. Masterenko, Y. I. Pimushkin, M. M. Stebulyanin // Measurement Techniques. – 2025. – Т. 67, № 11. – С. 803-814. – DOI: 10.1007/s11018-025-02401-w.</p> <p>3. Ключевые особенности перехода между системами координат для робота KUKA KR16 с интегрированной системой технического зрения / А. Ю. Поливанов, Ю. Дабул, И. Алфарви, З. Муса // Наука и бизнес: пути развития. – 2025. – № 5(167). – С. 85-92. – EDN BNWCIT.</p> <p>4. Стебулянин, М. М. Метод решения обратной задачи</p>

- кинематики мехатронного объекта в рамках концепции разделения измерительного и физического пространств движения / М. М. Стебулянин, Я. И. Пимушкин // Измерительная техника. – 2025. – Т. 74, № 4. – С. 36-46. – DOI 10.32446/0368-1025it.2025-4-36-46. – EDN RPGRUO
5. Stebulyanin M. M. Method for solving the inverse kinematic problem for a mechatronic device within the framework of the concept separation of measurement and physical spaces of motion / M. M. Stebulyanin, Ya. I. Pimushkin // Measurement Techniques. – 2025. – Т. 68, № 7-8. – С. 419-434. – DOI: 10.1007/s11018-025-02463-w.
6. Перспективы проектирования и применения мехатронного станочного оборудования в гибридном производстве / Б. М. Базров, В. В. Серебряный, М. Л. Хейфец, В. А. Туровец // Механика машин, механизмов и материалов. – 2024. – № 1(66). – С. 50-57. – DOI 10.46864/1995-0470-2024-1-66-50-57. – EDN GSBJRD.
7. Алфарви И. Анализ погрешности позиционирования и упругих деформаций в робототехнических системах / И. Алфарви, В. А. Игнатъев // Наука и бизнес: пути развития. – 2024. – № 6(156). – С. 89-93. – EDN CSFTGJ.
8. Pimushkin Ya. I. Volumetric error of a three-axis machine tool: models of measurement and correction / Ya. I. Pimushkin, M. M. Stebulyanin, D. A. Masterenko // Measurement Techniques. – 2024. – Т. 67, № 7. – С. 525-534. – DOI: 10.1007/s11018-024-02373-3.
9. Повышение эффективности производственных систем на основе применения аддитивных технологий: современное состояние и перспективы развития / В. Е. Петров, А. В. Олейник, Д. С. Трубашевский [и др.] // Известия Тульского государственного университета. Технические науки. – 2024. – № 8. – С. 88-97. – DOI 10.24412/2071-6168-2024-8-88-89. – EDN JVPXSY.
10. Анализ конструкций модульных несущих систем прецизионных токарных станков с ЧПУ / А. В. Исаев, С. В. Лядник, А. А. Широков [и др.] // Известия

Тулъского государственного университета.
Технические науки. – 2023. – № 4. – С. 501-506. – DOI 10.24412/2071-6168-2023-4-501-507. – EDN ZCADWL.

11. Особенности переноса угловых погрешностей привода стола зубофрезерного станка на профиль зуба обрабатываемого колеса / В. В. Бушуев, В. А. Еремьянц, В. В. Молодцов, В. А. Новиков // Известия высших учебных заведений. Поволжский регион. Технические науки. – 2023. – № 4(68). – С. 126-135. – DOI 10.21685/2072-3059-2023-4-12. – EDN KRFYST.

12. Реализуемость управления движением промышленных роботов, станков с ЧПУ и мехатронных систем. Часть 2 / А. А. Зеленский, А. П. Кузнецов, Ю. В. Илюхин, А. А. Грибков // Вестник машиностроения. – 2023. – Т. 102, № 3. – С. 213-220. – DOI 10.36652/0042-4633-2023-102-3-213-220. – EDN DLXUZT.

13. Бровкава, М. Б. Цифровые двойники технологических систем: состояние вопроса, специфика реализации и использования, перспективы / М. Б. Бровкава, В. В. Бушуев, В. В. Молодцов // Вестник МГТУ "Станкин". – 2022. – № 2(61). – С. 61-68. – EDN WRBHTJ.

14. Prokhorenko L. The concept of spatial motion restriction zones in a robot-assisted surgical system / L. Prokhorenko, D. Klimov, A. Vorotnikov, D. Mishchenkov, Y. Poduraev // Journal of Robotic Surgery. – 2022. – Т. 16, № 2. – С. 445-452. – DOI: 10.1007/s11701-021-01261-0.

15. Реализуемость управления движением промышленных роботов, станков с ЧПУ и мехатронных систем. Часть 1 / А. А. Зеленский, А. П. Кузнецов, Ю. В. Илюхин, А. А. Грибков // Вестник машиностроения. – 2022. – № 11. – С. 43-51. – DOI 10.36652/0042-4633-2022-11-43-51. – EDN MXPBVI.

Проректор по научной работе
д.т.н., профессор



А.В. Капитанов