

Сведения об официальном оппоненте

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

ФИО оппонента	Яцун Сергей Фёдорович
Ученая степень и отрасль науки	Доктор технических наук
Шифр и наименование специальности, по которой защищена диссертация	01.02.06 Динамика, прочность машин приборов и аппаратуры
Ученое звание	Профессор
Полное наименование организации, являющейся основным местом работы оппонента	Федеральное государственное бюджетное образовательное учреждение высшего образования «Юго-Западный государственный университет»
Занимаемая должность	Заведующий кафедрой механики, мехатроники и робототехники
Почтовый индекс, адрес	305040, г. Курск, ул. 50 лет Октября, 94
Телефон	89611922987
Адрес электронной почты	teormeh@inbox.ru
Список основных публикаций в соответствующей сфере исследования за последние 5 лет	
<ol style="list-style-type: none"> 1. Динамика магнитоуправляемого мягкого микроробота / А. В. Мальчиков, С. Ф. Яцун, П. А. Ряполов [и др.] // Робототехника и техническая кибернетика. – 2026. – Т. 14, № 1. – С. 40-47. – EDN UPUEAV. 2. Математическое моделирование силового взаимодействия экзоскелета и человека при реабилитации больных с повреждениями нижних конечностей / С. Ф. Яцун, О. В. Емельянова, Е. В. Савельева, Г. А. Фурсов // Известия Юго-Западного государственного университета. – 2025. – Т. 29, № 3. – С. 10-25. – DOI 10.21869/2223-1560-2025-29-3-10-25. – EDN UXKEPG. 3. Yatsun S.F. A two-part rehabilitation exoskeleton foot equipped with an artificial neural network generator as control system / S. F. Yatsun, A. V. Malchikov, L.B. Kislyak. Biomedical Engineering. – 2025. – Vol. 58. – P. 387–390. https://doi.org/10.1007/s10527-025-10440-4 4. Яцун, С. Ф. Исследование задачи стабилизации привязной платформы в вертикальной плоскости / С. Ф. Яцун, П. А. Безмен, О. В. Емельянова // Вестник Белгородского государственного технологического университета им. В.Г. Шухова. – 2025. – № 2. – С. 96-105. – DOI 10.34031/2071-7318-2024-10-2-96-105. – EDN RUKWXP. 5. Афонин, Д. В. Управление движением роботизированной колесной системы 	

двух тел, связанной упругим элементом / Д. В. Афонин, А. С. Печурин, С. Ф. Яцун // Известия Волгоградского государственного технического университета. – 2024. – № 4(287). – С. 6-14. – DOI 10.35211/1990-5297-2024-4-287-6-14. – EDN ЕКАОУН.

6. Афонин, Д. В. Управление движением роботизированной двухзвенной колесной системы по заданной траектории / Д. В. Афонин, А. С. Печурин, С. Ф. Яцун // International Journal of Open Information Technologies. – 2023. – Т. 11, № 4. – С. 38-46. – EDNDVAUCK.

7. Моделирование испытательного стенда конструктивных элементов органов управления самолета / С. Ф. Яцун, А. В. Мальчиков, А. С. Яцун, Е. В. Субботин // Известия Юго-Западного государственного университета. – 2023. – Т. 27, № 3. – С. 111-127. – DOI 10.21869/2223-1560-2023-27-3-111-127. – EDN NSWJNI.

8. Система управления колёсного привода подлёдного робота для мониторинга подводных объектов / С. Ф. Яцун, А. В. Мальчиков, Б. В. Лушников, Е. Н. Политов // Автоматизация и моделирование в проектировании и управлении. – 2023. – № 2(20). – С. 58-68. – DOI 10.30987/2658-6436-2023-2-58-68. – EDN ROFING.

9. Knyazev A.A. Control of a Device for Mechanotherapy of the Ankle Joint / A. A. Knyazev, S. F. Yatsun, A. V. Fedorov // Biomedical Engineering. – 2023. – Vol. 56. – P. 392–396. – <https://doi.org/10.1007/s10527-023-10243-5>.

10. Афонин, Д. В. Моделирование автономного криволинейного движения роботизированной буксировочной системы воздушных судов / Д. В. Афонин, А. С. Печурин, С. Ф. Яцун // Проблемы машиностроения и надежности машин. – 2022. – № 2. – С. 91-102. – DOI 10.31857/S0235711922020031. – EDN TFAKOE

Яцун С.Ф.



С.Ф. Яцун

Д.В. Афонин