

## Сведения о ведущей организации

по диссертации Исполова Егора Михайловича на тему «Разработка и исследование трехподвижных механизмов параллельной структуры с интегрированным схватом», представленной на соискание ученой степени кандидата технических наук по специальности 2.5.2. Машиноведение (технические науки).

|  |  |
|--|--|
| Полное наименование                        | Федеральное государственное бюджетное образовательное учреждение высшего образования «Волгоградский государственный технический университет» |
| Сокращенное наименование                   | ФГБОУ ВО «Волгоградский государственный технический университет»; Волгоградский государственный технический университет; ВолгГТУ             |
| Место нахождения                           | Российская Федерация, г. Волгоград   |
| Почтовый адрес                             | 400005, г. Волгоград, проспект им. В.И. Ленина, д. 28.   |
| Телефон                                    | +7 (8442) 23-00-76   |
| Адрес электронной почты                    | rector@vstu.ru   |
| Адрес официального сайта в сети «Интернет» | <a href="https://www.vstu.ru/">https://www.vstu.ru/</a>  |

Список основных публикаций работников организации по теме диссертации в рецензируемых научных изданиях за последние 5 лет:

1. Жога В.В., Дяшкин-Титов В.В., Воробьева Н.С. Синтез алгоритма управления манипулятором параллельной структуры // Мехатроника, автоматизация, управление. 2025. Т. 26, № 8. С. 412-421.
2. Попов Ан.В., Нотов И.В. Кинематика импульсного вариатора со сферическими преобразующими механизмами с двумя степенями свободы // Вестник машиностроения. 2025. Т. 104, № 10. С. 795-798.
3. Брискин Е.С., Смирная Л.Д., Прокопов А.С. Об учете голономных связей при построении уравнений движения управляемых механических систем // Известия Российской академии наук. Теория и системы управления. 2025. № 4. С. 35-42.
4. Нелюбова А.В., Жога В.В., Несмиянов И.А. Кинематика гибридного манипулятора с дополнительным звеном // Известия Нижневолжского агроуниверситетского комплекса: Наука и высшее профессиональное образование. 2025. № 4 (82). С. 568-580.
5. Нелюбова А.В., Вершинина И.П. Динамика управляемого движения манипулятора-трипода с дополнительной связью // Известия ВолгГТУ. Сер. Роботы, мехатроника и робототехнические системы. Волгоград, 2025. № 4 (299). С. 61-66.
6. Горобцов А.С., Данилевич В.М., Щербов Р.М., Сафонова Н.К., Рогачёв А.А. Расчетный анализ управляемого движения манипулятора с упругими звеньями // Известия Волгоградского государственного технического университета. Волгоград, 2025. № 9 (304). С. 16-22.
7. Жога В.В., Нелюбова А.В. Кинематический синтез аналитических законов

- перемещений исполнительных приводов манипулятора параллельно-последовательной структуры с дополнительной связью // Известия высших учебных заведений. Машиностроение. 2024. № 9 (774). 29-36.
8. Брискин Е.С. О движении механических систем в силовых полях, как движении в их отсутствии при наложении связей // Прикладная математика и механика. 2024. Т. 88, № 4. С. 540-548.
  9. Брискин Е.С., Платонов В.Н., Шаронов Н.Г., Устинов С.А. Об оптимальном распределении тяговых усилий в тросовых движителях мобильных роботов // Мехатроника, автоматизация, управление. 2024. Т. 25, № 11. С. 596-602.
  10. Жога В.В., Нелюбова А.В. Обоснование расчетной схемы динамики манипулятора параллельно-последовательной структуры с дополнительной связью // Известия ВолгГТУ. Сер. Роботы, мехатроника и робототехнические системы. Волгоград, 2024. № 4 (287). С. 60-65.
  11. Нелюбова А.В., Жога В.В., Вершинина И.П. Динамическая модель манипулятора параллельно-последовательной структуры с дополнительной связью // Известия ВолгГТУ. Сер. Роботы, мехатроника и робототехнические системы. Волгоград, 2024. № 9 (292). С. 51-57.
  12. Хачатрян А.А., Брискин Е.С. Особенности управления линейными приводами робота при его движении по вертикальной поверхности // Известия ЮФУ. Технические науки. 2024. № 6 (242). С. 201-209.
  13. Ветлицын М.Ю., Шаронов Н.Г., Малолетов А.В., Николаева В.В. Разработка комплекса испытательных средств для исследования адаптивных реконфигурируемых структур // Проблемы машиностроения и автоматизации. 2023. № 4. С. 99-106.
  14. Нелюбова А.В., Жога В.В., Вершинина И.П. Расчет кинематических характеристик манипулятора-трипода с дополнительной кинематической связью // Известия ВолгГТУ. Сер. Роботы, мехатроника и робототехнические системы. Волгоград, 2023. № 4 (275). С. 71-76.
  15. Жога В.В., Дяшкин-Титов, В.В. Воробьева Н.С., Дяшкин А.В. Динамика и синтез управляющих сигналов манипулятора параллельно-последовательной структуры // Известия высших учебных заведений. Машиностроение. 2022. № 8 (749). С. 3-12.

Первый проректор ВолгГТУ  
д-р техн. наук, профессор  
чл.-корр. РАН



С. В. Кузьмин