**Сведения об оппоненте**

по диссертационной работе Едакиной Татьяны Витальевны «Разработка и исследование поступательно-направляющего механизма параллельной структуры, обладающего свойством изоморфности», представленной на соискание ученой степени кандидата технических наук по специальности 05.02.18 – Теория механизмов и машин

|  |  |
| --- | --- |
| ФИО оппонента | Горобцов Александр Сергеевич |
| Шифр и наименование специальности, по которой защищена диссертация | 05.02.18 – Теория механизмов и машин. |
| Ученая степень и отрасль науки | Доктор технических наук |
| Ученое звание | Старший научный сотрудник |
| Полное наименование организации, являющейся основным местом работы оппонента | Федеральное государственное бюджетное образовательное учреждение высшего образования «Волгоградский государственный технический университет |
| Занимаемая должность | Заведующий кафедрой «Высшая математика» |
| Почтовый индекс, адрес | Россия, 400005, Волгоград, пр. им. Ленина, 28 |
| Телефон | (8442) 24-84-89 |
| Адрес электронной почты | vm@vstu.ru |
| Список основных публикаций официального оппонента по теме диссертации за последние 5 лет | 1. [Численный метод решения задач упругости твердого деформируемого тела](https://elibrary.ru/item.asp?id=28377466) / Горобцов А.С., Гетманский В.В., Андреев А.Е. // [Известия Волгоградского государственного технического университета](https://elibrary.ru/contents.asp?id=34420480). 2017. [№ 1 (196)](https://elibrary.ru/contents.asp?id=34420480&selid=28377466). С. 27-32.
2. [Моделирование напряженно-деформированного состояния методом дискретных элементов](https://elibrary.ru/item.asp?id=28377467) / Горобцов А.С., Савкин А.Н., Гетманский В.В., Андреев А.Е. // [Известия Волгоградского государственного технического университета](https://elibrary.ru/contents.asp?id=34420480). 2017. [№ 1 (196)](https://elibrary.ru/contents.asp?id=34420480&selid=28377467). С. 32-39.
3. [Методика расчета теплонапряженности узлов главной передачи и колесного редуктора на пространственной модели автомобиля с использованием CAD-геометрии деталей](https://elibrary.ru/item.asp?id=29443048) / Насонов А.А., Новокщёнов А.А., Горобцов А.С. // [Молодой ученый](https://elibrary.ru/contents.asp?id=34487730). 2017. [№ 25 (159)](https://elibrary.ru/contents.asp?id=34487730&selid=29443048). С. 75-80.
4. [Метод построения пространственной модели головы человека для помощи взаимодействия робота с человеком](https://elibrary.ru/item.asp?id=29924654) /Стешенко А.С., Горобцов А.С., Розалиев В.Л., Орлова Ю.А. // [Известия Волгоградского государственного технического университета](https://elibrary.ru/contents.asp?id=34532488). 2017. [№ 8 (203)](https://elibrary.ru/contents.asp?id=34532488&selid=29924654). С. 113-118.
5. [Опыт использования и перспективные направления цифровых технологий инженерного анализа в проектировании транспортных средств](https://elibrary.ru/item.asp?id=36488089) / Горобцов А.С. //В книге: Прогресс транспортных средств и систем - 2018. Материалы международной научно-практической конференции. Под редакцией И.А. Каляева, Ф.Л. Черноусько, В.М. Приходько. 2018. С. 45.
6. [Математические проблемы устойчивости двуногих роботов](https://elibrary.ru/item.asp?id=36488197) / Горобцов А.С. // В книге: Прогресс транспортных средств и систем - 2018. Материалы международной научно-практической конференции. Под редакцией И.А. Каляева, Ф.Л. Черноусько, В.М. Приходько. 2018. С. 205.
7. [Проблемы синтеза устойчивого движения двуногого робота](https://elibrary.ru/item.asp?id=36946043) / Горобцов А.С., Ковалева Н.Л. // В книге: машины, технологии и материалы для современного машиностроения. Сборник тезисов конференции. 2018. С. 60.
8. [Особенности решения уравнений метода обратной задачи для синтеза устойчивого управляемого движения шагающих роботов](https://elibrary.ru/item.asp?id=37286133) / Горобцов А.С., Андреев А.Е., Марков А.Е., Скориков А.В., Тарасов П.С. // [Труды СПИИРАН](https://elibrary.ru/contents.asp?id=37286130). 2019. Т. 18. [№ 1](https://elibrary.ru/contents.asp?id=37286130&selid=37286133). С. 85-122.
9. [Управление согласованным движением группы шагающих роботов при переносе груза](https://elibrary.ru/item.asp?id=38469353) / Горобцов А.С., Алешин А.К., Рашоян Г.В., Скворцов С.А., Шалюхин К.А. // [Справочник. Инженерный журнал с приложением](https://elibrary.ru/contents.asp?id=38469351). 2019. [№ 6 (267)](https://elibrary.ru/contents.asp?id=38469351&selid=38469353). С. 9-16.
10. [Математическое моделирование циркуляции смазки в зубчатых редукторах](https://elibrary.ru/item.asp?id=41354739) / Горобцов А.С., Чигиринская Н.В., Смирнов Е.А., Бочкин А.М., Григорьева О.Е., Громов Е.Г. // [Информационные технологии в проектировании и производстве](https://elibrary.ru/contents.asp?id=41354734). 2019. [№ 4 (176)](https://elibrary.ru/contents.asp?id=41354734&selid=41354739). С. 27-31.
11. [Исследование управляемого движения шагающих роботов методами компьютерного моделирования динамики связанных систем тел](https://elibrary.ru/item.asp?id=41877598) / Горобцов А.С., Чигиринская Н.В., Андреева М.И., Смирнов Е.А., Бочкин А.М. // [Современные наукоемкие технологии](https://elibrary.ru/contents.asp?id=41877590). 2019. [№ 12-2](https://elibrary.ru/contents.asp?id=41877590&selid=41877598). С. 282-286.
12. [Математическая модель для нахождения программного движения робота-андроида методом обратной задачи](https://elibrary.ru/item.asp?id=42940649) / Горобцов А.С., Чигиринская Н.В., Андреева М.И., Смирнов Е.А., Бочкин А.М., Поляков В.Н. // [Информационные технологии в проектировании и производстве](https://elibrary.ru/contents.asp?id=42940648). 2020. [№ 2 (178)](https://elibrary.ru/contents.asp?id=42940648&selid=42940649). С. 3-6.
13. [Робот с комбинированным колесно-шагающим движителем](https://elibrary.ru/item.asp?id=43944370) / Горобцов А.С., Скориков А.В., Тарасов П.С., Чесноков О.К. // [Известия Волгоградского государственного технического университета](https://elibrary.ru/contents.asp?id=43944365). 2020. [№ 9 (244)](https://elibrary.ru/contents.asp?id=43944365&selid=43944370). С. 26-30.
14. [Глава 13. Новые механизмы двуногих и многоногих шагающих роботов](https://elibrary.ru/item.asp?id=45638956) /Горобцов А.С. // В книге: Новые механизмы в современной робототехнике. Москва, 2018. С. 295-315.
15. [Программно-аппаратный комплекс для создания и исследования систем управления локомоцией и автономным движением мобильных роботов](https://elibrary.ru/item.asp?id=46596819) / Горобцов А.С., Марков А.Е., Тарасов П.С., Скориков А.В., Дианский А.В., Степаненко Д.А. // [Известия Волгоградского государственного технического университета](https://elibrary.ru/contents.asp?id=46596815). 2021. [№ 9 (256)](https://elibrary.ru/contents.asp?id=46596815&selid=46596819). С. 21-25.
16. [Модальный анализ пространственных случайных колебаний конструкции автомобиля](https://elibrary.ru/item.asp?id=47352552) / Горобцов А.С., Карцов С.К., Поляков Ю.А., Рыжов Е.Н., Григорьева О.Е. // [Известия Тульского государственного университета. Технические науки](https://elibrary.ru/contents.asp?id=47352531). 2021. [№ 10](https://elibrary.ru/contents.asp?id=47352531&selid=47352552). С. 141-145.
17. [Оценка вибронагруженности сиденья водителя на примере модели грузового автомобиля с детальной проработкой элементов подвесок кабины](https://elibrary.ru/item.asp?id=47352556) / Горобцов А.С., Карцов С.К., Поляков Ю.А. // [Известия Тульского государственного университета. Технические науки](https://elibrary.ru/contents.asp?id=47352531). 2021. [№ 10](https://elibrary.ru/contents.asp?id=47352531&selid=47352556). С. 159-161.
 |