

## УСТНЫЕ ДОКЛАДЫ

### ПОДСЕКЦИЯ 1-5. МЕХАНИКА МАШИН И РОБОТОВ.

21 АВГУСТА

14:00 – 16:30

83983. ПОЖБЕЛКО В.И. МЕТОД ДИНАМИЧЕСКИ ЭКВИВАЛЕНТНОЙ ЗАМЕНЫ МНОГОЗВЕННЫХ РОТОРНЫХ МЕХАНИЧЕСКИХ СИСТЕМ В ПРИКЛАДНЫХ ЗАДАЧАХ ДИНАМИКИ МАШИН

85742. САЛАМАНДРА К.Б.  
ДИНАМИЧЕСКОЕ ГАШЕНИЕ КОЛЕБАНИЙ ВЫХОДНОГО ВАЛА КОРОБКИ ПЕРЕДАЧ АВТОМОБИЛЯ С ДВИГАТЕЛЕМ ВНУТРЕННЕГО СГОРАНИЯ.

80532. ЗОТОВ А.Н.  
УДАРОЗАЩИТНЫЕ СТЕРЖНЕВЫЕ СИСТЕМЫ НА БАЗЕ УПРУГИХ ШАРНИРОВ С ЗАДАНЫМИ УГЛОВЫМИ СИЛОВЫМИ ХАРАКТЕРИСТИКАМИ.

80855. ГУКАСЯН А.А.  
О КИНЕМАТИКЕ И УПРАВЛЕНИИ ДВИЖЕНИЕМ УПРУГИХ МАНИПУЛЯТОРОВ.

83641. ЖОГА В.В., НЕСМИЯНОВ И.А., СКАКУНОВ В.Н., ВОРОБЬЕВА Н.С., ДЯШКИН-ТИТОВ В.В.  
СИСТЕМА УПРАВЛЕНИЯ МАНИПУЛЯТОРА-ТРИПОДА С САМОТормозящейся ПЕРЕДАЧЕЙ.

85569. САВИН С.И., ЯЦУН С.Ф., ЯЦУН А.С., ВОРОЧАЕВА Л.Ю. МАТЕМАТИЧЕСКОЕ МОДЕЛИРОВАНИЕ УПРАВЛЯЕМОГО ДВИЖЕНИЯ ЧЕТЫРЕХЗВЕННОГО МЕХАНИЗМА С ОТРЫВОМ ОТ ПОВЕРХНОСТИ.

ХЕЙЛО С.В., ГЛАЗУНОВ В.А., ГАБУТДИНОВ Н.Р.  
РОБОТЫ ПАРАЛЛЕЛЬНОЙ СТРУКТУРЫ

17:00 – 19:30

81558. БОРИСОВ И.И., КРИВОШЕЕВ С.В., РЕЗНИКОВ С.С., ОЛЕЙНИК Р.В.  
РАЗРАБОТКА ЭЛЕКТРОМЕХАНИЧЕСКОГО ПРОТЕЗА КИСТИ С ОБРАТНОЙ СВЯЗЬЮ.

80861. КУЛИКОВСКАЯ М.В.  
ПОСТРОЕНИЕ УПРАВЛЕНИЯ ВИБРАЦИОННЫМ РОБОТОМ.

81516. ГОРОБЦОВ А.С., МОХОВ А.А., ОСТРОВСКИЙ А.А.  
ТЕОРЕТИЧЕСКАЯ И ЭКСПЕРИМЕНТАЛЬНАЯ ОТРАБОТКА МЕТОДОВ УПРАВЛЕНИЯ ШАГАНИЕМ РОБОТА-АНДРОИДА AP-600.

83886. АЛЕКСАНДРОВ В.А.  
СИСТЕМА ОРИЕНТАЦИИ И АЛГОРИТМ ПОКРЫТИЯ ТЕРРИТОРИИ ДЛЯ ГРУППЫ МОБИЛЬНЫХ РОБОТОВ В СТЕСНЕННОЙ СРЕДЕ.

83627. ЛЕОНАРД А.В., ФОМЕНКО С.С., ШАРОНОВ Н.Г., БРИСКИН Е.С.  
МЕТОДЫ ОБЕСПЕЧЕНИЯ ТРЕБУЕМЫХ ЗНАЧЕНИЙ ПАРАМЕТРОВ СДВОЕННЫХ ШАГАЮЩИХ ДВИЖИТЕЛЕЙ.

81313. ТЕМИРБЕКОВ Е.С.  
УЧЕТ КИНЕМАТИЧЕСКИХ ПАР ПРИ РАСЧЕТЕ ПРОСТРАНСТВЕННЫХ РЫЧАЖНЫХ МЕХАНИЗМОВ МЕТОДОМ КОНЕЧНЫХ ЭЛЕМЕНТОВ.

**22 АВГУСТА**

**14:00 – 16:30**

82246. КРЮКОВА А.А., СУХАНОВ А.Н., ГРАДЕЦКИЙ В.Г.  
АДАПТИВНОЕ ДВИЖЕНИЕ МОБИЛЬНЫХ РОБОТОВ ВЕРТИКАЛЬНОГО ПЕРЕМЕЩЕНИЯ С  
ВАКУУМНЫМИ УСТРОЙСТВАМИ СЦЕПЛЕНИЯ С ПОВЕРХНОСТЬЮ.

83652. КНЯЗЬКОВ М.М., СЕМЕНОВ Е.А.  
ИССЛЕДОВАНИЕ СПОСОБОВ ПОВЫШЕНИЯ МАНЕВРЕННОСТИ, МОБИЛЬНОСТИ И  
БЫСТРОДЕЙСТВИЯ РОБОТОВ, ПЕРЕМЕЩАЮЩИХСЯ ПО ПРОИЗВОЛЬНО  
ОРИЕНТИРОВАННЫМ В ПРОСТРАНСТВЕ ПОВЕРХНОСТЯМ.

85113. КАЛИНИН Я.В., МАЛОЛЕТОВ А.В., БРИСКИН Е.С.  
МНОГОКРИТЕРИАЛЬНАЯ ОПТИМИЗАЦИЯ АЛГОРИТМОВ УПРАВЛЕНИЯ ДВИЖЕНИЕМ  
ШАГАЮЩИХ РОБОТОВ, СТРУКТУРЫ И ГЕОМЕТРИЧЕСКИХ ПАРАМЕТРОВ ИХ  
ДВИЖИТЕЛЕЙ.

83412. САЯПИН С.Н.  
ОКТАЭДРАЛЬНЫЙ ДОДЕКАПОД - НОВЫЙ УНИВЕРСАЛЬНЫЙ ПРОСТРАНСТВЕННЫЙ  
ПАРАЛЛЕЛЬНЫЙ МОБИЛЬНЫЙ РОБОТ МОДУЛЬНОГО ТИПА НА ОСНОВЕ ПЛАТОНОВОГО  
ТЕЛА.

84266. ЗАХАРОВА О.С., ЕГОРОВ А.Г., НУРИЕВ А.Н.  
ОБ ОПТИМАЛЬНОМ ДВИЖЕНИИ ВИБРОРОБОТА В СРЕДЕ С СОПРОТИВЛЕНИЕМ.

83459. ЛУКОВКИН Р.О.  
МОДЕЛИРОВАНИЕ РАБОТЫ ПОСАДОЧНОГО УСТРОЙСТВА ВОЗВРАЩАЕМОГО АППАРАТА С  
КРАШ-ОПОРАМИ ПРИ ВЕРТИКАЛЬНОЙ ПОСАДКЕ.

80500. АГАПОВ В.А., ГОРОДЕЦКИЙ А.Е., ТАРАСОВА И.Л., КУРБАНОВ В.Г.  
ПРОБЛЕМЫ ЗАКЛИНИВАНИЯ В СИСТЕМАХ УПРАВЛЕНИЯ МОДУЛЕЙ SEMS.

**17:00 – 19:00**

82458. ТРОЯНОВСКАЯ И.П.  
РЕАКЦИЯ ТРЕНИЯ В КОНТАКТЕ ДВИЖИТЕЛЯ С ГРУНТОМ ПРИ ПОВОРОТЕ МАШИНЫ.

83313. ПИСЬМЕННАЯ Е.В., ЛАВРОВСКИЙ Э.К., КОМАРОВ П.А.  
СИНТЕЗ УПРАВЛЕНИЯ И МОДЕЛИРОВАНИЕ ДВИЖЕНИЯ ЭКЗОСКЕЛЕТОНА НИЖНИХ  
КОНЕЧНОСТЕЙ С ГИДРОПРИВОДАМИ В КОЛЕННЫХ ШАРНИРАХ.

83197. КИРЮХАНЦЕВА В.О., ЛАПШИН В.В.  
ИССЛЕДОВАНИЕ ДИНАМИКИ ДВИЖЕНИЯ ШАГАЮЩЕГО КОЛЕСА.

83778. ЯСКЕВИЧ А.В.  
МОДЕРНИЗАЦИЯ СТЫКОВОЧНОГО МЕХАНИЗМА «ШТЫРЬ-КОНУС» НА ОСНОВЕ  
МОДЕЛИРОВАНИЯ ДИНАМИКИ СТЫКОВКИ КОСМИЧЕСКИХ АППАРАТОВ.

85140. СКАКУНОВ В.Н., ЖОГА В.В., БЕЛИКОВ В.А., ГАВРИЛОВ А.Е., ШАМАНОВ И.В.  
СИСТЕМА УПРАВЛЕНИЯ РОБОТОМ С ШАГАЮЩИМИ ДВИЖИТЕЛЯМИ.

80560. КРАВЧУК Л.Н.  
ТРАНСПОРТНОЕ СРЕДСТВО СПЕЦИАЛЬНОГО НАЗНАЧЕНИЯ

**24 АВГУСТА**

**9:30 – 12:30**

82636. НИКИФОРОВА И.В.

ДИНАМИКА ВИБРОУДАРНОГО МЕХАНИЗМА С КРИВОШИПНО-ШАТУННЫМ ВОЗБУДИТЕЛЕМ КОЛЕБАНИЙ.

85346. АБДУКАРИМОВ А., САЙДОКУЛОВ И.Х., УРИНОВ А.П.

ИССЛЕДОВАНИЕ ЗУБЧАТО-РЫЧАЖНЫХ ДИФФЕРЕНЦИАЛЬНЫХ ПЕРЕДАТОЧНЫХ МЕХАНИЗМОВ.

85617. МЕДВЕДЕВ В.В., ЛОГИНОВ Н.А., МЕНЬШОВА Е.В., ПАЩЕНКО В.Н.

РЕШЕНИЕ ОБРАТНОЙ ЗАДАЧИ КИНЕМАТИКИ ДЛЯ ПЛАТФОРМЫ ОРИЕНТАЦИИ С ТРЕМЯ ШАРНИРАМИ.

83452. ЖУРАВЛЕВ Е.А., БАГАУТДИНОВ И.Н.

ДИНАМИЧЕСКАЯ МОДЕЛЬ ГИДРОМАНИПУЛЯТОРА ЛЕСНОЙ МАШИНЫ.