

Сведения о ведущей организации
 по диссертации Рядчикова Игоря Викторовича
 на тему «Методы управления двуногими шагающими робототехническими
 системами на основе небионической стабилизации»

по специальности

05.13.01 – «Системный анализ, управление и обработка информации
 (технические системы)»

на соискание ученой степени доктора технических наук

Полное наименование организации в соответствии с уставом	Федеральное государственное бюджетное образовательное учреждение высшего образования «Юго-Западный государственный университет»
Сокращенное наименование организации в соответствии с уставом	ЮЗГУ
Место нахождения	305040, г. Курск, ул. 50 лет Октября, 94
Почтовый адрес организации	305040, г. Курск, ул. 50 лет Октября, 94
Телефон	+7 (4712) 50-48-00
Адрес электронной почты	rector@swsu.ru
Адрес официального сайта в сети «Интернет»	https://swsu.ru/
Список основных публикаций работников ведущей организации по теме диссертации в рецензируемых научных изданиях за последние 5 лет (не более 15 публикаций)	<p>1. Jatsun S., Malchikov A., Yatsun A. Comparative analysis of the industrial exoskeleton control systems // Proceedings of 14th International Conference on Electromechanics and Robotics "Zavalishin's Readings". – Singapore: Springer, 2019. – P. 63-74. doi: 10.1007/978-981-13-9267-2_6</p> <p>2. Jatsun S., Lushnikov B., Emelyanova O., Martinez Leon A.S. Investigation of oscillations of a quadcopter convertiplane in transient mode in the vertical longitudinal plane // Proceedings of 14th International Conference on Electromechanics and Robotics "Zavalishin's Readings". – Singapore: Springer, 2019. – P. 345-358. doi: 10.1007/978-981-13-9267-2_28</p> <p>3. Jatsun S., Saveleva E., Al Manji K.H.M. Research Into Impact of Attachment System of Exoskeleton Link to Human Body on Efficiency of its Application // 2019 International Russian Automation Conference (RusAutoCon). – Sochi: IEEE, 2019. – P. 1-5. doi: 10.1109/RUSAUTOCON.2019.8867629</p>

4. Efimov S., Yatsun A., Emelyanova O., Jatsun S. Study of Interaction of Group of Robots Upon Early Fire Detection // 2019 International Russian Automation Conference (RusAutoCon). – Sochi: IEEE, 2019. – P. 1-6. doi: 10.1109/RUSAUTOCON.2019.8867714
5. Jatsun S.F., Yatsun A.S. Criterion of the rehabilitation process effectiveness on the basis of biomechatronic system ExoLite Rehab // 2018 IEEE Workshop on Advanced Robotics and its Social Impacts (ARSO). – Genova, Italy: IEEE, 2018. – P. 105-110. doi: 10.1109/ARSO.2018.8625840
6. Yatsun A., Jatsun S. Modeling quasi-static gait of a person wearing lower limb exoskeleton // Proceedings of the 4th International Conference on Industrial Engineering. ICIE 2018. Lecture Notes in Mechanical Engineering. – Cham: Springer, 2019. – P. 565-575. Doi: 10.1007/978-3-319-95630-5_59
7. Jatsun S., Savin S., Yatsun A. Harmonic function-based ZMP trajectory generation for nonlinear motion of walking robots // 2018 International Russian Automation Conference (RusAutoCon). – Sochi: IEEE, 2018. – pp. 1-6. doi: 10.1109/RUSAUTOCON.2018.8501657
8. Мальчиков А.В., Яцун С.Ф., Яцун А.С. Математическое моделирование копирующего управления робототехническим устройством, оснащенным линейным электроприводом с упругим звеном // Проблемы машиностроения и надежности машин. 2019. – № 5. – С. 34-42.
9. Яцун С.Ф., Ворочаева Л.Ю., Савин С.И. Исследование вопросов управления ориентацией колесного прыгающего робота в полете // Мехатроника, автоматизация, управление. – 2019. – Т. 20. – № 4. – С. 236-243.
10. Яцун С.Ф., Антипов В.М., Карлов А.Е., Аль Манджи Х.Х.М. Подъем груза в экзоскелете с гравитационной компенсацией // Известия Юго-Западного государственного университета. – 2019. – Т. 23. – № 2. – С. 8-17.
11. Яцун С.Ф., Ворочаева Л.Ю., Мальчиков А.В., Политов Е.Н. Исследование процесса движения трехзвенного робота с двухкоординатными шарнирами по шероховатой поверхности // Вестник Белгородского государственного технологического университета им. В.Г. Шухова. – 2018. – № 7. – С. 86-95.
12. Яцун С.Ф., Барыбин А.А., Лушников Б.В., Политов Е.Н. Моделирование рыбоподобного

робота в среде matlab/ simulink/simmechanics //
Фундаментальные и прикладные проблемы
техники и технологии. – 2018. – № 2 (328). – С.
121-131.


13. Локтионова О.Г., Яцун С.Ф., Ворочаева
Л.Ю., Мальчиков А.В. Проектирование и
исследование робота-орнитоптера с пассивно
складывающимися крыльями //
Фундаментальные и прикладные проблемы
техники и технологии. – 2018. – № 5 (331). – С.
88-95.

14. Яцун С.Ф., Локтионова О.Г., Ворочаева
Л.Ю., Емельянова О.В. Конструкция и система
управления робота-орнитоптера, оснащенного
крыльями и хвостом // Известия Юго-Западного
государственного университета. – 2018. – № 2
(77). – С. 18-26.

15. Яцун С.Ф., Со Я.Н. Кинематический и
якобианский анализ для четырехногого робота //
Известия Юго-Западного государственного
университета. – 2018. – № 4 (79). – С. 32-41.

Верно.

Проректор по науке и
инновациям Юго-Западного
государственного университета



(подпись)

О.Г. Ларина

