

Сведения о ведущей организации
по диссертации Пикалова Руслана Сергеевича
на тему «Динамика сближения космического буксира с крупногабаритными
объектами космического мусора»
на соискание ученой степени кандидата технических наук по специальности
1.1.7. Теоретическая механика, динамика машин.

1	Полное наименование организации в соответствии с уставом	Федеральное государственное бюджетное образовательное учреждение высшего образования «Волгоградский государственный технический университет»
2	Сокращенное наименование организации в соответствии с уставом	ФГБОУ ВО «Волгоградский государственный технический университет»
3	Ведомственная принадлежность	Министерство науки и высшего образования Российской Федерации
4	Место нахождения	г. Волгоград
5	Руководитель организации	И.о. ректора, Навроцкий Александр Валентинович, доктор химических наук, профессор
6	Почтовый адрес организации	Россия, 400005, Волгоград, пр. им. Ленина, 28
7	Веб-сайт	https://www.vstu.ru/
8	Телефон	8 (442) 23-00-76
9	Адрес электронной почты	rector@vstu.ru
Список основных публикаций по теме диссертации в рецензируемых научных изданиях (2021-2025гг.)		
1.	О силах, порождаемых силовыми полями, как результате взаимодействия между механическими системами за счет накладываемых связей / Е.С. Брискин // Прикладная математика и механика. 2025. Т. 89, № 6. С. 891-899. DOI: 10.7868/S3034575825060018.	
2.	Об учете голономных связей при построении уравнений движения управляемых механических систем / Е.С. Брискин, Л.Д. Смирная, А.С. Прокопов // Известия Российской академии наук. Теория и системы управления. 2025. № 4. С. 35-42. DOI: 10.31857/S0002338825040029.	
3.	Синтез алгоритма управления манипулятором параллельной структуры / В.В. Жога, В.В. Дяшкин-Титов, Н.С. Воробьева // Мехатроника, автоматизация, управление. 2025. Т. 26, № 8. С. 412-421. DOI: https://doi.org/10.17587/mau.26.412-421 .	
4.	О движении механических систем в силовых полях, как движении в их отсутствии при наложении связей / Е.С. Брискин // Прикладная математика и механика. 2024. Т. 88, № 4. С. 540-548. DOI: 10.31857/S0032823524040034.	
5.	About Formation of Basic Motion Trajectories of a «Capsule-Like» / D.V. Bordyugov, E.S. Briskin, N.G. Sharonov / Mobile Robot. In: Evgrafov, A.N. (eds) Advances in Mechanical Engineering. MMESE 2024. Lecture Notes in Mechanical Engineering. Springer, Cham. https://doi.org/10.1007/978-3-032-12144-8_14 .	
6.	О формировании и точности реализации программных режимов движения мобильных роботов с шагающими движителями / Е.С. Брискин, Л.Д. Смирная // Мехатроника, автоматизация, управление. 2024. № 4. С. 195-200. DOI: 10.17587/mau.25.195-200.	

7. Об оптимальном распределении тяговых усилий в тросовых движителях мобильных роботов / Е.С. Брискин, В.Н. Платонов, Н.Г. Шаронов, С.А. Устинов // Мехатроника, автоматизация, управление. 2024. Т. 25, № 11. С. 596-602. DOI: 10.17587/mau.25.596-602.
8. Кинематический синтез аналитических законов перемещений исполнительных приводов манипулятора параллельно-последовательной структуры с дополнительной связью / В.В. Жога, А.В. Нелюбова // Известия высших учебных заведений. Машиностроение. 2024. № 9 (774). С. 29-36.
9. Об управлении тяговыми характеристиками и сопротивлением движению мобильных роботов с шагающими движителями / Е.С. Брискин, Л.Д. Смирная, К.С. Артемьев // Мехатроника, автоматизация, управление. 2023. Т. 24, № 2. С. 101-106. DOI: 10.17587/mau.24.101-106.
10. Разработка комплекса испытательных средств для исследования адаптивных реконфигурируемых структур / М.Ю. Ветлицын, Н.Г. Шаронов, А.В. Малолетов, В.В. Николаева // Проблемы машиностроения и автоматизации. 2023. № 4. 99-106.
11. Strain Analysis of Metal Support Towers of a Cable-Driven Parallel Robot / S. M. Idrisova, E. A. Marchuk, A. V. Maloletov // Journal of Machinery Manufacture and Reliability. 2022. Vol. 51, No. 8. P. 780-788. DOI 10.3103/s1052618822080106.
12. Компенсация отклонений мобильной платформы параллельного тросового робота по силам натяжения тросов / Е.А. Марчук, Я.В. Калинин, А.В. Малолетов // Мехатроника, автоматизация, управление. 2022. Т. 23, № 10. С. 515-522. DOI 10.17587/mau.23.515-522.
13. Динамика и синтез управляющих сигналов манипулятора параллельно-последовательной структуры / В.В. Жога, В.В. Дяшкин-Титов, Н.С. Воробьева, А.В. Дяшкин // Известия высших учебных заведений. Машиностроение. 2022. № 8 (749). С. 3-12. DOI: 10.18698/0536-1044-2022-8-3-12.
14. Особенности тягово-динамического расчета мобильных роботов с движителями, дискретно взаимодействующими с опорной поверхностью / Е.С. Брискин, Н.Г. Шаронов // Проблемы машиностроения и надежности машин. 2021. № 6. С. 33-42. DOI: 10.31857/S0235711921060043.
15. Формирование свойств движения механических систем за счет управления реакциями голономных квазиидеальных связей / Е.С. Брискин, В.В. Павловский, В.Е. Павловский, Л.Д. Смирная // Известия Российской академии наук. Теория и системы управления. 2021. № 6. С. 13-23. DOI: 10.31857/S0002338821060068.

Первый проректор
чл.-корр. РАН, д.т.н. профессор



С.В. Кузьмин