

28 сентября 2021 г., пятница

Локальная конференция РиМ-2021

Секция I. Кинематика и динамика роботов

Состав и порядок выступлений докладчиков будут уточняться

14:00 – 18:30 **Дневное секционное заседание. (Зал №2)**

Председатель: д.ф.-м.н. Брискин Е.С.

Ученый секретарь: по согласованию

Регламент: доклад – до 20 мин (выступление и вопросы)

1. **Антонов А.В., Фомин А.С., Глазунов Виктор Аркадьевич.** Решение обратной задачи о положениях для пятиподвижного механизма гибридной (параллельно-последовательной) структуры.
2. **Бордюгов Д.В., Брискин Е.С., Шаронов Н.Г., Калинин Я.В.** Динамика движения двустопного робота с внутренней подвижной массой.
3. **Брискин Е.С., Гулевский Василий Викторович.** О квазистатических режимах движения подводных мобильных роботов с якорно-тросово-гусеничными движителями.
4. **Ефимов Михаил Игоревич, Брискин Е.С.** О рациональном проектировании тросового робота вертикального перемещения.
5. **Иванов Александр Александрович, Шмаков О.А.** Виртуальный прототип реконфигурируемого гиперизбыточного модульного необитаемого подводного аппарата.
6. **Мирошкина Мария Владимировна, Брискин Е.С.** Разработка методов определения энергетически эффективных режимов движения шагающих машин при перемещении по сложному профилю.
7. **Насибуллаев И.Ш., Насибуллаева Э.Ш., Даринцев Олег Владимирович.** Осесимметричная модель микроустройства со сглаживанием пульсаций потока жидкости.
8. **Нгуен В.В., Ронжин А.Л.** Моделирование процесса стабилизации воздушной манипуляционной системы.
9. **Пеньшин Иван Сергеевич, Брискин Е.С.** Об управлении силами натяжения тросов робота-понтон с якорно-тросовым движителем.
10. **Платонов В.Н., Брискин Е.С.** Согласованное управление электроприводами движителей мобильных роботов.
11. **Шаронов Николай Геннадьевич, Брискин Е.С.** Тягово-динамический расчет и оптимальное управление приводами движителей мобильных роботов, дискретно взаимодействующих с опорной поверхностью.
12. **Юхимец Дмитрий Александрович, Карманова С.В.** Метод коррекции скорости движения автономных необитаемых подводных аппаратов с учетом их динамических свойств и изменяющихся параметров траекторий движения.