

Председателю
диссертационного совета 24.2.282.07
созданного на базе Федерального
государственного бюджетного
образовательного учреждения
высшего образования
Волгоградский государственный
технический университет
д.ф.-м.н. Брискину Е.С.

Сведения о ведущей организации

по диссертации Нелюбовой Анны Васильевны

на тему «Управление движением манипулятора параллельно-последовательной структуры на основе трипода с дополнительной геометрической связью», представленной на соискание ученой степени кандидата технических наук по специальности 2.5.4. Роботы, мехатроника и робототехнические системы.

Полное наименование организации в соответствии с уставом	Федеральное государственное бюджетное учреждение науки Институт машиноведения им. А.А. Благонравова Российской академии наук
Сокращенное наименование организации в соответствии с уставом	ИМАШ РАН
Почтовый индекс, адрес организации	101000, Россия, Москва, Малый Харитоньевский переулок, д. 4
Веб-сайт	www.imash.ru
Телефон	8 (495) 628-87-30
Адрес электронной почты	info@imash.ru

Публикации работников ведущей организации по тематике диссертационной работы в рецензируемых научных изданиях за последние 5 лет

1. Рашоян, Э. Г. Исследование гибридного манипуляционного устройства с пятью степенями свободы для технологических операций / Э. Г. Рашоян, А. К. Алешин, Г. В. Рашоян // Известия высших учебных заведений. Машиностроение. – 2025. – № 8(785). – С. 21-30.
2. Antonov, A. V. A Screw Theory Approach for Instantaneous Kinematic Analysis of Parallel–Serial Manipulators / A. V. Antonov, A. S. Fomin // Journal of Mechanisms and Robotics. – 2025. – Vol. 17, No. 3. – DOI 10.1115/1.4066134.
3. Демидов, С. М. Экспериментальные исследования особых положений плоского манипулятора параллельной структуры / С. М. Демидов // Проблемы

машиностроения и автоматизации. – 2025. – № 1. – С. 93-99. – DOI 10.52261/02346206_2025_1_93.

4. Мухин, К. С. Решение обратной кинематической задачи шестиподвижного робота относительного манипулирования, состоящего из двух модулей параллельной структуры / К. С. Мухин, А. В. Антонов, А. С. Фомин // Известия высших учебных заведений. Машиностроение. – 2025. – № 8(785). – С. 3-11.

5. Antonov, A. Parallel-Serial Robotic Manipulators: A Review of Architectures, Applications, and Methods of Design and Analysis / A. Antonov // Machines. – 2024. – Vol. 12, No. 11. – P. 811. – DOI 10.3390/machines12110811.

6. Антонов, А. В. Кинематический анализ нового пятиподвижного робота параллельной структуры типа “Дельта” / А. В. Антонов, П. А. Ларюшкин, А. С. Фомин // Известия Российской академии наук. Механика твердого тела. – 2024. – № 4. – С. 135-149. – DOI 10.31857/S1026351924040093.

7. Antonov, A. V. Erratum to: Inverse Kinematics of a 5-DOF Hybrid Manipulator / A. V. Antonov, A. S. Fomin // Automation and Remote Control. – 2023. – Vol. 84, No. 7. – P. 797. – DOI 10.1134/s0005117923070111.

8. Глазунов, В. А. Структура, кинематика и прототипирование параллельного манипулятора с удаленным центром вращения / В. А. Глазунов, П. А. Ларюшкин, К. А. Шалюхин // Проблемы машиностроения и надежности машин. – 2023. – № 6. – С. 54-61. – DOI 10.31857/S0235711923060081.

9. Антонов, А. В. Решение обратной кинематической задачи для пятиподвижного манипулятора гибридной структуры / А. В. Антонов, А. С. Фомин // Автоматика и телемеханика. – 2023. – № 3. – С. 106-125. – DOI 10.31857/S0005231023030054.

10. Type Synthesis of 5-DOF Hybrid (Parallel-Serial) Manipulators Designed from Open Kinematic Chains / A. Antonov, A. Fomin, V. Glazunov [et al.] // Robotics. – 2023. – Vol. 12, No. 4. – P. 98. – DOI 10.3390/robotics12040098.

11. Workspace and performance analysis of a 6-DOF hexapod-type manipulator with a circular guide / A. Antonov, A. Fomin, V. Glazunov, M. Ceccarelli // Proceedings of the Institution of Mechanical Engineers, Part C: Journal of Mechanical Engineering Science. – 2022. – P. 0. – DOI 10.1177/09544062221095953.

12. Fomin, A. A Reconfiguration Algorithm for the Single-Driven Hexapod-Type Parallel Mechanism / A. Fomin, A. Antonov, V. Glazunov // Robotics. – 2022. – Vol. 11, No. 1. – DOI 10.3390/robotics11010008.

13. Киселев, С. В. Роботы параллельной структуры с круговой направляющей: систематический обзор кинематических схем, методов синтеза и анализа / С. В. Киселев, А. В. Антонов, А. С. Фомин // Проблемы машиностроения и надежности машин. – 2022. – № 1. – С. 26-38. – DOI 10.31857/S0235711922010059.

Исполняющий обязанности
директора ИМАШ РАН, д.т.н.



А.В. Рагуткин

23.04.2026г