

Заместителю председателя
диссертационного совета 24.2.282.07
созданного на базе Федерального
государственного бюджетного
образовательного учреждения
высшего образования
Волгоградский государственный
технический университет
д.ф.-м.н. Жогe В.В.

Сведения о ведущей организации

по диссертации Бордюгова Дениса Владимировича

на тему «Управление движением опорных элементов мобильных роботов с изменяемой внутренней конфигурацией», 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 автономное образовательное учреждение высшего образования «Санкт-Петербургский политехнический университет Петра Великого»
Сокращенное наименование организации в соответствии с уставом	ФГАОУ ВО «СПбПУ»
Почтовый индекс, адрес организации	195251, г. Санкт-Петербург, вн. тер. г. муниципальный округ Академическое, ул. Политехническая, д.29 литера Б
Веб-сайт	www.spbstu.ru
Телефон	+7 (812) 297-20-95
Адрес электронной почты	office@spbstu.ru

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

1. Макин, М. К. Зависимость максимальной мощности и энергопотребления циклового и позиционного электропривода роботов и мехатронных модулей от закона движения и его параметров / М. К. Макин, А. Н. Волков, О. В. Кочнева // Вестник Белгородского государственного технологического университета им. В.Г. Шухова. – 2024. – № 6. – С. 93-105. – DOI 10.34031/2071-7318-2024-9-6-93-105.
2. Шабанов, Д. В. Эффективное распределение тяговых сил между роботами при групповой транспортировке груза / Д. В. Шабанов // Вестник Белгородского государственного технологического университета им. В.Г. Шухова. – 2023. – № 4. – С. 106-118. – DOI 10.34031/2071-7318-2023-8-4-106-118.
3. Определение поперечных сил, действующих на колеса транспортной роботизированной системы / Д. В. Шабанов, А. Н. Волков, А. И. Чеусова,

- О. В. Кочнева // Вестник Белгородского государственного технологического университета им. В.Г. Шухова. – 2022. – № 12. – С. 114-123. – DOI 10.34031/2071-7318-2022-7-12-114-123.
4. Геометрический вывод Якобиана для шести степеней свободы с призматическим сочленением / М. Я. Альвардат, Х. М. А. Ал-Аражи, О. Э. Л. Мболо, О. В. Кочнева // Робототехника и техническая кибернетика. – 2024. – Т. 12, № 4. – С. 261-269. – DOI 10.31776/RTCJ.12403.
5. Разработка и исследование мехатронных пневматических приводов с нелинейным пружинным аккумулятором и фиксатором на базе кулисного механизма / Ч. Янь, А. Н. Волков, С. Берро [и др.] // Робототехника и техническая кибернетика. – 2025. – Т. 13, № 3. – С. 232-240.
6. Обзор интеллектуальных методов управления манипуляторами с жесткими звеньями / М. Я. Альвардат, О. Э. Л. Мболо, Л. В. Черненькая [и др.] // Автоматизация. Современные технологии. – 2023. – Т. 77, № 10. – С. 466-474. – DOI 10.36652/0869-4931-2023-77-10-466-474.
7. Исследование сингулярности роботов-манипуляторов / М. Я. Альвардат, О. Э. Л. Мболо, О. В. Кочнева [и др.] // Автоматизация. Современные технологии. – 2024. – Т. 78, № 4. – С. 173-179. – DOI 10.36652/0869-4931-2024-78-4-173-179.
8. Investigation of the effect of algorithms of positioning robots on their power and energy consumption / A. Volkov, A. Kolesnikova, A. Kornilova, O. Matsko // E3S Web of Conferences: Collection of conference materials. Volume 378, Saint-Petersbourg, 17–19 ноября 2021 года. Vol. 378. – EDP Sciences - Web of Conferences (Les Ulis): EDP Sciences, 2023. – P. 03002. – DOI 10.1051/e3sconf/202337803002.
9. Станкевич, Л. А. Планирование движения роботов в социальной среде через обучение с подкреплением / Л. А. Станкевич, А. А. Ларионов // Мехатроника, автоматизация, управление. – 2024. – Т. 25, № 10. – С. 520-529. – DOI 10.17587/mau.25.520-529.
10. Альвардат, М. Я. Управление траекторией движения робота-манипулятора с использованием интеллектуальных методов и предотвращением сингулярностей / М. Я. Альвардат, Х. М. Ал-Аражи // Вестник Московского авиационного института. – 2025. – Т. 32, № 2. – С. 182-195.
11. Алгоритм оптимизации структур робототехнических сборочных комплексов / А. Ф. Резчиков, А. А. Большаков, Д. Ю. Петров, Д. Д. Яковлев // Автоматизация в промышленности. – 2025. – № 5. – С. 3-10.
12. Предварительный анализ условий работы колёсного движителя внутритрубного диагностического модуля / Р. Ю. Добрецов, Д. С. Попов, В. А. Волков, А. В. Лопота // Робототехника и техническая кибернетика. – 2024. – Т. 12, № 4. – С. 315-320. – DOI 10.31776/RTCJ.12409.

Проректор по научной работе
ФГАОУ ВО «СПбПУ»

Ю.В. Фомин



21.10.2025