

Сведения о научных руководителях

Шамина Александра Юрьевича по диссертации

«Динамика саней Чаплыгина на горизонтальной плоскости с трением»

Научный руководитель: Карапетян Александр Владиленович;

Ученая степень: доктор физико-математических наук (специальность 01.02.01 – теоретическая механика);

Ученое звание: профессор;

Должность: профессор;

Место работы: кафедра теоретической механики и мехатроники механико-математического факультета МГУ имени М.В. Ломоносова

Адрес: Москва, 119991, Ленинские горы, Главное здание МГУ, Механико-математический факультет, кафедра теоретической механики и мехатроники;

Тел.: +7-495-939-36-81

E-mail: avka@yandex.ru

Список основных научных публикаций по специальности 01.02.01 – «Теоретическая механика» за последние 5 лет:

1. *Karapetyan A. V., Shamin A. Y.* On the movement of the Chaplygin sleigh on a horizontal plane with dry friction // Acta Astronautica. — 2020.
2. *Карапетян А. В.* Бифуркационные диаграммы Смейла в динамике системы трех связанных тел // Прикладная математика и механика. — 2020. — Т. 84, № 3. — С. 273–279.
3. *Карапетян А. В., Шишков А. А.* Динамика конька Чаплыгина на горизонтальной плоскости с сухим анизотропным трением // Вестник Московского университета. Серия 1: Математика. Механика. — 2020. — № 2. — С. 61–63.
4. *Карапетян А. В., Чаплыгина М. П.* Бифуркационный анализ динамики гироскопа в кардановом подвесе // Вестник Московского университета. Серия 1: Математика. Механика. — 2019. — № 3. — С. 72–75.
5. *Карапетян А. В., Катасонова К. А.* О движении трехколесного робота при наличии проскальзывания ведущих колес // Прикладная математика и механика. — 2019. — Т. 83, № 4. — С. 585–591.

6. *Карпетян А. В.* О движении шайбы на вращающейся горизонтальной плоскости // Вестник Московского университета. Серия 1: Математика. Механика. — 2019. — № 5. — С. 37–41.
7. *Karapetyan A. V., Kuleshov A. S.* The Routh theorem for mechanical systems with unknown first integrals // Theoretical and Applied Mechanics. — 2017. — Vol. 44, no. 2. — P. 169–180.
8. *Karapetyan A. V., Zobova A. A.* Tippe-top on visco-elastic plane: steady-state motions, generalized Smale diagrams and overturns // Lobachevskii Journal of Mathematics. — 2017. — Vol. 38, no. 6. — P. 1007–1013.
9. *Карпетян А. В., Кулешов А. С.* Об устойчивости стационарных движений механических систем с неизвестными первыми интегралами // Динамические системы. — 2017. — Т. 7, № 1. — С. 3–16.
10. *Collini L., Garziera R., Karapetyan A. V. et al.* Oscillations of a rocking block with an added pendulum // Proceedings of the Institution of Mechanical Engineers. Part I: Journal of Systems and Control Engineering. — 2016. — Vol. 230, no. 2. — P. 104–114.
11. *Карпетян А. В.* О движении диска на вращающейся горизонтальной плоскости с сухим трением // Прикладная математика и механика. — 2016. — Т. 80, № 5. — С. 535–540.

Научный руководитель: Павловский Владимир Евгеньевич;

Ученая степень: доктор физико-математических наук (специальность 01.02.01 – теоретическая механика);

Ученое звание: профессор;

Должность: главный научный сотрудник;

Место работы: ИПМ имени М.В. Келдыша РАН

Адрес: 125047, Москва, Миусская пл., д.4

Тел.: +7-499-978-13-14

E-mail: vlpavl@keldysh.ru

По совместительству: профессор кафедры теоретической механики и мехатроники механико-математического факультета МГУ им. М.В. Ломоносова.

Список основных научных публикаций по специальности 01.02.01 – «Теоретическая механика» за последние 5 лет:

1. Колесниченко Е. Ю., Павловский В. Е., Орлов И. А. и др. *Математическая модель робота на омни-колесах, расположенных в вершинах прямоугольного треугольника* // Мехатроника, автоматизация, управление. — 2018. — Т. 19, № 5. — С. 298–305.
2. Павловский В. Е., Павловский В. В. *Метод решения задачи анализа связности карты при картировании местности робостаем с коммуникацией* // Искусственный интеллект и принятие решений. — 2018. — № 3. — С. 39–45.
3. Aliseychik A., Orlov I., Pavlovsky V. et al. *Pneumatic manipulator with neural network control* // Lecture Notes in Computer Science. — 2016. — Vol. 9719. — P. 292–301.
4. Aliseychik, Kolesnichenko, Glazunov et al. *Singularity analysis of a wall-mounted parallel robot with scara motionslower limb exoskeleton with hybrid pneumatically assisted electric drive for neurorehabilitation* // Springer International Publishing Switzerland. New Trends in Mechanism and Machine Science, Mechanisms and Machine Science. — 2016. — no. 43. — P. 441–449.
5. Павловский В. Е., Савицкий А. В. *Нейросетевой алгоритм управления квадрокоптером на типовых траекториях* // Нелинейный мир. — 2016. — Т. 13, № 6. — С. 47–54.
6. Колесниченко Е. Ю., Павловский В. Е. *Особенности управления движением механум-робота по криволинейным траекториям* // Робототехника и техническая кибернетика. — 2016. — № 2. — С. 62–69.
7. Павловский В. Е., Савицкий А. В. *Решение обратной задачи для вычисления управляющих воздействий квадрокоптером* // Нелинейный мир. — 2016. — Т. 14, № 7. — С. 19–30.
8. Павловский В. Е., Павловский В. В. *Технологии slat для подвижных роботов: состояние и перспективы* // Мехатроника, автоматизация, управление. — 2016. — Т. 17, № 6. — С. 384–394.

Ученый секретарь Диссертационного совета
МГУ.01.10
кандидат физико-математических наук



А.А. Зобова