



МИНОБРНАУКИ РОССИИ

Федеральное государственное бюджетное образовательное учреждение
высшего образования

«Балтийский государственный технический университет «ВОЕНМЕХ» им. Д. Ф. Устинова»
(БГТУ «ВОЕНМЕХ» им. Д.Ф. Устинова)

Россия, Санкт-Петербург, 190005, 1-я Красноармейская ул., д.1. Тел.: (812) 316-2394, факс: (812) 490-05-91,
e-mail: komdep@bstu.spb.su, www.voenmeh.ru
ИНН 7809003047

Список участников, чьи статьи, по решению председателей секций приняты к публикации в сборнике трудов по итогам XIV Общероссийской научно-технической конференции «Молодежь. Техника. Космос».

Секция 5. Робототехника и мехатроника

№	ФИО	Тема доклада
1.	С.С. Христосов, А.В. Круглов, А.П. Сало	Анализ методов повышения проходимости колесного робота
2.	В.С. Иванов	Асинхронный электродвигатель с частотно-токовым управлением
3.	И.А. Смирнов, А.П. Сало, П.А. Доронин	Выработка угла поворота для каждого робота в группе
4.	Н.С. Слободзян, Е.Б. Коротков, А.А. Киселев, М.И. Надежин	Источники погрешности механизма параллельной структуры типа «Гексапод» с системой управления без обратной связи
5.	А.Ю. Кикина, Ю.С. Чеботарев, Ю.С. Агаркова	К вопросу согласованности кинематических характеристик исполнительных и задающих устройств антропоморфных робототехнических систем в интересах реализации коллаборативного их применения для операционной поддержки внекорабельной деятельности космонавтов
6.	Д.А. Матахин, И.А. Шипов, В.В. Артемов	Мелирование гироплатформы для наземных вижных объектов
7.	А.А. Хачатрян	Мобильные робототехнические средства, предназначенные для перемещения по произвольно ориентированным поверхностям
8.	А.Ю. Бойко, Н.А. Корнеев, В.О. Гончаров, В.И. Зинченко	Моделирование работы различных регуляторов для балансирующего робота

Проректор
по научной работе и инновационному развитию

С. А. Матвеев



9.	А.А. Смирнов	Низкоуровневое программирование самоходного автономного робота с манипулятора
10.	А.В. Круглов	Обнаружение дефектов при селективном лазерном фотоотверждении печатных плат в режиме реального времени
11.	А.В. Назарова, А.Д. Перфилова	Обоснование преимущества использования пневмопривода в экзоскелетах медицинского назначения
12.	А.В. Ерёмин, А.И. Лебедев, Д.И. Никитина, А.Д. Путинцев	Оптимизация последней мили логистических систем с помощью автономных комплексов, включающих в себя БПЛА складскую робототехнику
13.	Е.Ю. Антонова	Разработка имитационной модели резольвера в пакете SIMINTECH
14.	Л.А. Савченко	Решение обратной задачи кинематики дельта-робота
15.	Л.А. Савченко	Создание сферического робота для учебных целей
16.	Д.В. Новицкая, Е.Д. Антоненко, О.И. Желтышев, А.В. Горбунов	Термовакuumные испытания линейного привода платформы с параллельной кинематической космического назначения
17.	Я.И. Андреев, П.С. Николаева	Разработка колесного шасси робота-лунохода
18.	А.В. Кададова	Разработка системы стабилизации спутника формата CubeSat

Проректор
по научной работе и инновационному развитию



С. А. Матвеев