

Сведения о ведущей организации

по диссертационной работе Кленова Анатолия Игоревича
на тему «Динамический синтез и анализ механизма, реализующего движение
локомоционной мобильной платформы в жидкости», представленной на
соискание ученой степени кандидата технических наук по специальности
05.02.18 «Теория механизмов и машин»

Полное наименование организации в соответствии с уставом и ведомственная принадлежность	Автономная некоммерческая организация высшего образования "Университет Иннополис"
Сокращенное наименование организации в соответствии с уставом	АНО ВО "Университет Иннополис"
Почтовый индекс, адрес организации	420500, Российская Федерация, Республика Татарстан, город Иннополис, улица Университетская, д. 1.
Веб-сайт	https://university.innopolis.ru/
Телефон	+7 (843) 203-92-53;
Адрес электронной почты	university@innopolis.ru
Список основных публикаций работников ведущей организации по теме диссертации за последние 5 лет	<ol style="list-style-type: none">1. Klimchik A., Chablat D., Pashkevich A. Advancement of msa-technique for stiffness modeling of serial and parallel robotic manipulators. CISM International Centre for Mechanical Sciences, Courses and Lectures. 2019. T. 584. C. 355-362.2. Малолетов А.В., Кириллов А.П. Управление движением сдвоенного циклового шагающего движителя с индивидуальными приводами механизмов шагания. Известия Волгоградского государственного технического университета. 2019. № 3 (226). С. 30-37.3. Ostanin M., Popov D., Klimchik A. Programming by demonstration using two-step optimization for industrial robot. IFAC-PapersOnLine. 2018. T. 51. № 11. С. 72-77.4. Popov D., Klimchik A. Optimal planar 3RRR robot assembly mode and actuation scheme for machining. Applications IFAC-PapersOnLine.

2018. Т. 51. № 11. с. 734-739.

5. Хусаинов Р.Р., Климчик А.С., Магид Е.А. Оптимизация параметров движения двуногого шагающего робота. Известия Волгоградского государственного технического университета. 2018. № 13 (223). С. 119-125.

6. Klimchik A., Ambiehl A., Garnier S., Furet B., Pashkevich A. Comparison study of industrial robots for high-speed machining. Lecture Notes in Mechanical Engineering. 2017. с. 135-149.

7. Klimchik A., Ambiehl A., Garnier S., Furet B., Pashkevich A. Experimental study of robotic-based machining. IFAC-PapersOnLine. 2016. Т. 49. № 12. с. 174-179.

8. Klimchik A., Magid E., Afanasyev I., Pashkevich A. Comparison of serial and quasi-serial industrial robots for isotropic tasks. CISM International Centre for Mechanical Sciences, Courses and Lectures. 2016. Т. 569. С. 421-429.