

Сведения об оппоненте

по диссертационной работе Шалюхина Константина Андреевича
на тему «Построение и анализ пространственных механизмов параллельной
структуры с кинематической развязкой»
представленной на соискание ученой степени кандидата технических наук
по специальности 05.02.18 — теория механизмов и машин

Фамилия Имя Отчество оппонента	Хейло Сергей Валерьевич
Шифр и наименование специальностей, по которым защищена диссертация	05.02.13 — машины, агрегаты и процессы (легкая промышленность)
Ученая степень и отрасль науки	Доктор технических наук
Ученое звание	Доцент
Полное наименование организации, являющейся основным местом работы оппонента	Федеральное государственное бюджетное образовательное учреждение высшего образования «Российский государственный университет им. А.Н. Косыгина»
Занимаемая должность	Заведующий кафедрой
Почтовый индекс, адрес	119071, Москва, Малая Калужская ул., 1, к. 1416
Телефон	(495)955-37-49 (495)955-37-60
Адрес электронной почты	sheilo@yandex.ru
Список основных публикаций официального оппонента по теме диссертации в рецензируемых научных изданиях за последние 5 лет (не более 15 публикаций)	<ol style="list-style-type: none">1. Структурно-кинематический анализ сферического манипулятора параллельной структуры / Хейло С.В. // Справочник. Инженерный журнал с приложением. 2012. № 12 (189). С. 009-014.2. Синтез сферических манипуляторов параллельной структуры / Хейло С.В. // Справочник. Инженерный журнал с приложением. 2012. № 6. С. 23-273. 3-DOF translational and rotational parallel manipulators / Glazunov V., Laryushkin P., Kheylo S. // В сборнике: New Trends in Mechanism and Machine Science. Theory and Applications in Engineering 2013. С. 199-207.4. Частотный критерий особых положений манипулятора параллельной структуры / Хейло С.В. // Проблемы машиностроения и автоматизации. 2013. № 1. С. 65-715. Определение рабочей зоны манипуляторов параллельной структуры / Хейло С.В., Ларюшкин П.А. // Справочник. Инженерный журнал с приложением. 2013. № 2 (191). С. 27-31.6. Структурный синтез поступательно-направляющих механизмов с тремя степенями свободы / Ананьина Л.И., Хейло С.В. // В книге:

Инновационное развитие легкой и текстильной промышленности (ИНТЕКС-2014) тезисы докладов всероссийской научной студенческой конференции. Федеральное государственное бюджетное образовательное учреждение высшего профессионального образования «Московский государственный университет дизайна и технологии». 2014. С. 110-111.

7. Кинематическая точность сферического механизма / Хейло С.В., Старожук Е.А., Гарин О.А., Разумеев К.Э., Костюков А.М. // В сборнике: Дизайн, технологии и инновации в текстильной и легкой промышленности (ИННОВАЦИИ-2016) сборник материалов международной научно-технической конференции. Москва, 2016. С. 138-140

8. Исследование сферического механизма с двумя степенями свободы / Караваев А.В., Хейло С.В. // В сборнике: Инновационное развитие легкой и текстильной промышленности (ИНТЕКС-2016) сборник материалов Всероссийской научной студенческой конференции. 2016. С. 174-175.

9. Применение поступательно-направляющего механизма параллельной структуры с тремя степенями свободы для аддитивных технологий / Глазунов В.А., Хейло С.В., Разумеев К.Э. // В сборнике: Роль фундаментальных исследований при реализации «Стратегических направлений развития материалов и технологий их переработки на период до 2030 года Сборник докладов III Всероссийской научно-технической конференции. ФГУП «ВИАМ». 2016. С.

10. Роботы параллельной структуры медицинского назначения / Хейло С.В., Разумеев К.Э., Гаврюшин С.С., Гарин О.А., Глазунов В.А., Шарапов И.Б. // Биотехнология: состояние и перспективы развития. Материалы IX международного конгресса. 2017. С. 315-318.