

ОППОНЕНТ

Мисюрин Сергей Юрьевич

доктор физико-математических наук

(специальность 05.13.18 – «Математическое моделирование, численные методы и комплексы программ»),

главный научный сотрудник

Публикации:

1. Свидетельство о регистрации программы для ЭВМ RU 2023616851. Программа визуализации и оптимизации динамических процессов пневматической позиционной системы на основе безразмерной математической модели с учетом сил трения / Крейнин Г.В., Мисюрин С.Ю., Нелюбин А.П., Носова Н.Ю. Правообладатель: ФГБУН Институт машиноведения им А.А. Благонравова Российской академии наук. заявл. 21.03.2023, № 2023615515, опублик. 03.04.2023.

1. Ji J., Zhao J.-S., Misyurin S.Y., Martins D. Precision-Driven Multi-Target Path Planning and Fine Position Error Estimation on a Dual-Movement-Mode Mobile Robot Using a Three-Parameter Error Model // Sensors. 2023. 23(1), 517

2. Misyurin, S.Y., Nelyubin, A.P. Multicriteria search for preferred configurations of modular robots for cargo transportation // Procedia Computer Science. 2022, 213(C), страницы 623–630

3. Misyurin, S.Y., Nosova, N.Y., Nelyubin, A.P., Zhao, J.S., Martins, D. Hexabot Robot: Derivation of the dynamics equations // Procedia Computer Science. 2022, 213(C), страницы 680–687

4. Nosova, N.Y., Misyurin, S.Y. Exploring the Workspace of a Robot with Three Degrees of Freedom // Studies in Computational Intelligence. 2022, 1032 SCI, страницы 333–343

5. Nosova, N.Y., Misyurin, S.Y. Dynamics of a parallel mechanism of the Orthoglide type with three degrees of freedom: Frequency analysis // Procedia Computer Science. 2022, 213(C), страницы 703–712

