

**МИНИСТЕРСТВО НАУКИ
И ВЫСШЕГО ОБРАЗОВАНИЯ
РОССИЙСКОЙ ФЕДЕРАЦИИ**
Департамент координации деятельности
организаций в сфере сельскохозяйственных наук

Федеральное государственное бюджетное
образовательное учреждение
высшего образования
«ВОЛГОГРАДСКИЙ
ГОСУДАРСТВЕННЫЙ АГРАРНЫЙ
УНИВЕРСИТЕТ»
(ФГБОУ ВО Волгоградский ГАУ)

проспект Университетский, д.26, Волгоград, 400002
Тел. (8442) 41-17-84, 41-10-94 Факс: (8442) 41-10-85
E-mail: volgau@volgau.com

№ 1887/08-39
на № _____ от _____

Заместителю председателя
совета 24.2.276.07 по защите
диссертаций на соискание
ученой степени кандидата
наук, на соискание ученой
степени доктора наук на базе
БГТУ им. В.Г. Шухова
д.т.н., профессору С.И. Ханину

Уважаемый Сергей Иванович!

Федеральное государственное бюджетное образовательное учреждение высшего образования «Волгоградский государственный аграрный университет» согласно выступить в качестве ведущей организации по диссертации Волошкина Артёма Александровича «Методы проектирования и оптимизации автономной робототехнической системы для сбора фруктов» по научной специальности 2.5.4. Роботы, мехатроника и робототехнические системы.

Диссертация будет вынесена на рассмотрение на расширенном заседании кафедры «Механика» ФГБОУ ВО Волгоградский ГАУ.

Приложение: сведения о ведущей организации и публикациях сотрудников организации на 2-х листах.



Ректор

В. А. Цепляев

Исполнитель: Воробьева Н.С.

Тел.+7 927- 523-28-37

Приложение 1

Сведения о ведущей организации

Полное название: Федеральное государственное бюджетное образовательное учреждение высшего образования «Волгоградский государственный аграрный университет».

Сокращённое название: ФГБОУ ВО Волгоградский ГАУ.

Адрес: 400002, Южный федеральный округ, Волгоградская обл., г. Волгоград, пр. Университетский, д. 26.

Телефон: +7 (8442) 41-17-84

E-mail: volgau@volgau.com

Сайт: <https://www.volgau.com/>

Список публикаций работников организации, соответствующих теме диссертации:

1. Волобуев С. В., Евсеев К. В., Рябцев В. Г. Архитектура средств самотестирования памяти DDR-типа систем управления космическими аппаратами // Известия высших учебных заведений. Авиационная техника. – 2021. – № 2. – С. 143-148.
2. Zhoga V., Dyashkin-Titov V., Vorob'eva N. Control Algorithm for Compensated Tripod-Based Manipulators // 6th International Conference on Industrial Engineering (ICIE 2020): Conference proceedings, Sochi, Russia: Springer International Publishing, 2021. – P. 618-626.
3. Nikolaev M., Nesmianov I., Zhoga V., Ivanov A. Justification Parameters and Planning Capture Trajectories for Robotic Loading and Transport // Smart Innovation, Systems and Technologies. – 2022. – Vol. 245. – P. 235-246.
4. Rogachev A., Korsakov A. Experimental Determination of the Load of Mounted Working Bodies, Aggregated with Tractors // Conference "INTERAGROMASH 2021". Precision Agriculture and Agricultural Machinery Industry, Volume 2: Conference proceedings. Ростов-на-Дону: Springer, 2022. – P. 315-323.
5. Несмиянов И. А., Воробьева Н. С., Дяшкин-Титов В. В. Моделирование геометрико-статических характеристик манипулятора-трипода // Автоматизированное проектирование в машиностроении. – 2024. – № 17. – С. 60-64.
6. Ряднов А. И., Тронеv С. В., Шарипов Р. В., Павловский Д. С. Оптимизация параметров системы замены сменных бункеров соргоуборочного комбайна // Вестник Воронежского государственного аграрного университета. – 2024. – Т. 17, № 2(81). – С. 79-89.

7. Несмиянов И. А., Воробьева Н. С., Дяшкин А. В., Дяшкин-Титов В. В. Обоснование конструктивного исполнения роботизированного устройства для побелки стволов деревьев // Известия Волгоградского государственного технического университета. – 2023. – № 4(275). – С. 77-82.
8. Воробьева Н. С. Синтез программных перемещений и алгоритмов систем управления реконфигурируемых манипуляторов параллельно-последовательной структуры: дис. на соискание учен. степени докт. техн. наук / Н. С. Воробьева. – 2023. – 473 с.
9. Бабоченко Н. В. Кинематическая модель роботизированной шарнирно-стержневой стрелы // Известия Волгоградского государственного технического университета. – 2022. – № 9(268). – С. 6-11.
10. Воробьева Н. С., Жога В. В., Несмиянов И. А. и др. Многопроцессорная система управления манипулятором параллельно-последовательной структуры // Известия Волгоградского государственного технического университета. – 2022. – № 4(263). – С. 12-19.
11. Жога В. В., Дяшкин-Титов В. В., Воробьева Н. С., Дяшкин А. В. Динамика и синтез управляющих сигналов манипулятора параллельно-последовательной структуры // Известия высших учебных заведений. Машиностроение. – 2022. – № 8(749). – С. 3-12.
12. Воробьева Н. С. Методы управления манипуляторами на базе трипода при выполнении технологических операций // Известия высших учебных заведений. Машиностроение. – 2022. – № 3(744). – С. 3-14.
13. Bogdanov S. I., Ryabtsev V. G., Evseev K. V. Resource saving in the design of multiple robots control systems // IOP Conference Series: Earth and Environmental Science, Volgograd, 2022. – P. 012059.
14. Ivanov A. G., Vorob'eva N. S., Dyashkin-Titov V. V., Zhoga V. V. A dynamic algorithm for stabilization of the working body of a mobile robot weeding for the future of agriculture // IOP Conference Series: Earth and Environmental Science. Volgograd, 2022. – P. 012050.
15. Zhoga V., Dyashkin-Titov V., Vorob'eva N. Control Algorithm for Compensated Tripod-Based Manipulators // 6th International Conference on Industrial Engineering (ICIE 2020): Conference proceedings. Sochi, Russia: Springer International Publishing, 2021. – P. 618-626.