



**Федеральное государственное бюджетное учреждение науки
Институт машиноведения им. А.А. Благонравова
Российской академии наук
(ИМАШ РАН)**

Малый Харитоньевский пер., дом 4, Москва, 101990
телефон/факс: (495) 624-98-00, (495) 624-98-63, e-mail: info@imash.ru, www.imash.ru
ОКПО 0224588, ОГРН 1037700067492, ИНН 7701018175, КПП 770101001

21 октября 2025, № 11503-01/2-8п

На № 2164 от 17.10.2025

Председателю совета 24.2.276.07 по
защите диссертаций на соискание
учёной степени кандидата наук, на
соискание учёной степени доктора
наук на базе БГТУ им. В.Г. Шухова
д.т.н., профессору Л.А. Рыбак

Уважаемая Лариса Александровна!

Федеральное государственное бюджетное учреждение науки Институт
машиноведения им. А.А. Благонравова Российской академии наук в ответ на
Ваше письмо даёт согласие выступить в качестве ведущей организации по
диссертации Белова Никиты Вадимовича «Методы и алгоритмы сортировки
ферромагнитных деталей промышленным манипулятором с использованием
компьютерного зрения», представленной к защите на соискание учёной степени
кандидата технических наук по специальности специальности 2.5.4 – «Роботы,
мехатроника и робототехнические системы».

Диссертация будет вынесена на рассмотрение и обсуждение на
расширенном заседании научно-технического совета отдела «Механика машин
и управление машинами» ИМАШ РАН.

С уважением
И.о. директора Института, д.т.н.

А.В. Рагуткин

Полное название: Федеральное государственное бюджетное учреждение науки Институт машиноведения им. А.А. Благонравова Российской академии наук

Сокращенное название: ИМАШ РАН

Адрес: 101000, Москва, Малый Харитоньевский пер., дом 4

Телефон: 8 (495) 628-87-30

E-mail: info@imash.ru

Сайт: www.imash.ru

Список публикаций работников организации, соответствующих теме диссертации:

1. Рашоян, Э. Г. Исследование гибридного манипуляционного устройства с пятью степенями свободы для технологических операций / Э. Г. Рашоян, А. К. Алешин, Г. В. Рашоян // Известия высших учебных заведений. Машиностроение. – 2025. – № 8(785). – С. 21-30. – EDN XZTJII.
2. Структурный и кинематический анализ манипуляционного механизма технологического назначения / С. В. Хейло, Н. В. Степнов, С. Ю. Огабин, Г. В. Рашоян // Справочник. Инженерный журнал. – 2025. – № 1(334). – С. 22-28. – DOI 10.14489/hb.2025.01.pp.022-028. – EDN СТЛНКР.
3. Методы определения параметров функциональных характеристик механизмов / А. К. Алешин, И. М. Кондратьев, Г. В. Рашоян [и др.] // Известия высших учебных заведений. Машиностроение. – 2024. – № 5(770). – С. 38-47. – EDN NMLMRR.
4. Методы определения параметров функциональных характеристик механизмов / А. К. Алешин, И. М. Кондратьев, Г. В. Рашоян [и др.] // Известия высших учебных заведений. Машиностроение. – 2024. – № 5(770). – С. 38-47. – EDN NMLMRR.
5. Глазунов, В. А. Решение задачи о положении хирургического робота-ассистента для манипулирования эндоскопом Soloassist® (aktormed) / В. А. Глазунов, Н. Л. Ковалева, К. А. Шалюхин // Проблемы машиностроения и автоматизации. – 2024. – № 4. – С. 93-99. – DOI 10.52261/02346206_2024_4_93. – EDN BGDKFH.
6. Шалюхин, К. А. Управление четырехкоординатным манипулятором с удаленным центром движения / К. А. Шалюхин // Проблемы машиностроения и надежности машин. – 2024. – № 1. – С. 88-96. – DOI 10.31857/S0235711924010109. – EDN SMVSPG.
7. Shalyukhin, K. A. Control of a Four-Coordinate Manipulator with a Remote Center of Motion / K. A. Shalyukhin // Journal of Machinery Manufacture and Reliability. – 2024. – Vol. 53, No. 1. – P. 73-79. – DOI 10.1134/S1052618824010102. – EDN FILWDI.
8. Shalyukhin, K. A. Implementation of a Constant Speed Mode for Control of a Manipulator with a Remote Center of Rotation / K. A. Shalyukhin, K. A. Pichugin, A. N. Terekhova // Journal of Machinery Manufacture and Reliability. – 2024. – Vol. 53, No. 5. – P. 417-421. – DOI 10.1134/S1052618824700912. – EDN FASSYN.

9. Glazunov V.A., Laryushkin P.A., Shalyukhin K.A. ERRATUM TO: STRUCTURE, KINEMATICS, AND PROTOTYPING OF A PARALLEL MANIPULATOR WITH A REMOTE CENTER OF ROTATION, Journal of Machinery Manufacture and Reliability Volume 53, Issue 1, Pages 106-106 Опубликовано: 2024 Blagonravov Institute of Mechanical Engineering, Russian Academy of Sciences, Moscow, Russian Federation DOI: 10.1134/S1052618824010151
10. Afonin V.L., Slepstov V.V., Ablaeva A.E., Kananadze S.S. Enhancing the Accuracy of Industrial Robots Using Dual-Motor Tracking Electric Drives // Journal of Machinery Manufacture and Reliability. 2024. Vol. 53(8), pp. 867-872. DOI: 10.1134/S1052618824700857
11. Афонин В.Л., Слепцов В.В., Аблаева А.Е., Кананадзе С.С. Повышение точности промышленных роботов путем применения двухдвигательных следящих электроприводов // Проблемы машиностроения и автоматизации. 2024. № 2. С. 66-72. DOI: 10.52261/02346206_2024_2_66
12. Патент № 2817720 C1 Российская Федерация, МПК B25J 1/00, B33Y 30/00, B22F 3/105. промышленный гибридный робот для лазерной технологии : № 2023115231 : заявл. 09.06.2023 : опубл. 19.04.2024 / В. А. Глазунов, Г. В. Ращоян, А. К. Алешин [и др.] ; заявитель Федеральное государственное бюджетное учреждение науки Институт машиноведения им. А.А. Благонравова Российской академии наук. – EDN EGLIOW.
13. Glazunov, V. A. Structure, Kinematics, and Prototyping of a Parallel Manipulator with a Remote Center of Rotation / V. A. Glazunov, P. A. Laryushkin, K. A. Shalyukhin // Journal of Machinery Manufacture and Reliability. – 2023. – Vol. 52, No. 6. – P. 585-591. – DOI 10.1134/s1052618823060080. – EDN FYXIWT.
14. Афонин В.Л., Слепцов В.В., Аблаева А.Е., Москаленко О.В., Канаев С.А., Молозина М.Ю. Повышение качества обработки деталей в робототехнических комплексах путем высокой повторяемости промышленных роботов при выполнении технологических операций // СТИН. 2023. № 11. С. 7-12.
15. Ассистирующие роботохирургические комплексы для малоинвазивных операций / Е. И. Велиев, Р. Ф. Ганиев, В. А. Глазунов [и др.] // Проблемы машиностроения и надежности машин. – 2022. – № 3. – С. 83-94. – DOI 10.31857/S0235711922030129.
16. Glazunov, V.A. Analysis of mechanisms with parallel-serial structure 5-dof and extended working area /, Rashoyan G., Gavrilina L., Shalyukhin K., Skvortsov S., Filippov G. // Journal «Smart Innovation, Systems and Technologies», 2022, T. 232, C. 3-12
17. Патент № 214144 C1 РФ, МПК F16H 21/00, B25J 11/00. Шестиподвижный пространственный манипулятор параллельно-последовательной структуры / Фомин А.С., Петелин Д.В.; заявитель и патентообладатель ФГБУН «Институт машиноведения им. А.А. Благонравова Российской академии наук (ИМАШ РАН)». - № 2022108249; заяв. 29.03.2022; опубл. 28.11.2022, Бюл. № 34 - 7 с.; 1
18. Механизм манипулятора с параллельной структурой для использования в роботизированном хирургическом комплексе / Г. С. Филиппов, К. А. Шалюхин, Г. В. Ращоян [и др.] // Технологии и качество. – 2021. – № 1(51). – С. 46-51. – DOI 10.34216/2587-6147-2021-1-51-46-518.
19. Rakov D., Sukhorukov R. Analysis and Prospects for the Development of Additive Technologies for Metal Products. ISSN 1052-6188, Journal of Machinery Manufacture and Reliability. Vol. 50, Issue 7, 2021, pp. 616–621. DOI:10.1063/5.0098860
20. Veliev, E.I. Promising Minimally Invasive Robotic Surgical Complexes with Parallel Structure / E.I. Veliev, R.F. Ganiev, V.A. Glazunov, G.S. Filippov // Doklady Physics, 2020, 65(11), стр. 409–412.