






**Научная программа XIV международной конференции по  
электромеханике и робототехнике "Завалишинские Чтения - 2019"**

*Секция приглашенных пленарных докладов*

1.		<p><b><u>Karsten Bern</u></b>, Head of Robotics Research Lab, TU Kaiserslautern, Kaiserslautern, Germany  <b>Lecture Title:</b> Biologically Inspired Bipedal Locomotion – From Control Concept to Human-Like Biped  <b>Abstract:</b> In the field of humanoid robotics, a rapidly increasing number of biologically based constructions and algorithms can be observed to go operational. However, usually they are discussed as an individual and isolated component. The importance of the component collaboration is therefore widely missed. Hence, this paper presents the main biological reasonings throughout the whole development process of the Compliant Robotic Leg Carl as a whole. It is shown how the design decisions of the individual components are related to each other and why this is mandatory in order to achieve a high performance result.</p>
2.		<p><b><u>Evgeni Magid</u></b>, Professor, Head of Intelligent Robotics Department, a founder and a Head of Laboratory of Intelligent Robotic Systems (LIRS) at Kazan Federal University, Head of Russian Chapter of eSystems Engineering Society, Russia  <b>Lecture Title:</b> Artificial intelligence based framework for robotic search and rescue operations conducted jointly by international teams  <b>Abstract:</b> Many countries suffer from various natural disasters, including heavy rains, that are associated with further flood and landslide disasters. Based on our experiences of different disasters response we develop a joint international operation framework for a disaster site management with distributed heterogeneous UAV/UGV/UUV/USV robotic teams. The artificial intelligence based information collection system, which is targeting to become a worldwide standard, contains interaction protocols, thematic mapping approaches and map fusion processes. The project provides a new working framework and control strategies for heterogeneous robotic teams' cooperative behaviour in sensing, monitoring and mapping of flood and landslide disaster areas.</p>
3.		<p><b><u>Roman Meshcheryakov</u></b>, Head of Cyber-Physical Lab of V.A. Trapeznikov Institute of Control Sciences of Russian Academy of Sciences, Moscow, Russia  <b>Lecture Title:</b> Control of hyperlinked cyber-physical systems  <b>Abstract:</b> Main factors of the formation of a hyper-linked cyber-physical systems and the actual methods control problems in are difficult problems. It is concluded that the entry into this new technology in the development of information society-the formation of a hyper-connected world, it is necessary to widely introduce and develop a theory of optimal control that can make useful cyber-physical systems in real world. Model of hyper-linked cyber-physical systems contains object – smart devices, converter and mathematical bases of functioning.</p>

4.		<p><b><u>Vladimir Pavlovsky</u></b>, Doctor of Physical and Mathematical Sciences, Professor, Keldysh Institute of Applied Mathematics of Russian Academy of Sciences, Moscow, Russia  <b>Lecture Title:</b> Modeling of a Multi-linked Wheeled Apparatus Imitating Movement of Snake-Robots  <b>Abstract:</b> A new class of robotic devices - snakelike robots is considered. Examples are given, the mechanical and software way of existence of this type of robots; ways to control them are discussed. Considerations of their use in the modern world, assumptions about the further development of these test apparatus are given. Examples of author model are given as well. The model was named as robotrain.</p>
5.		<p><b><u>Grigoriy Panovko</u></b>, Doctor of Technical Sciences, Professor Mechanical Engineering Research Institute of the Russian Academy of Sciences and Bauman Moscow State Technical University, Moscow, Russia  <b>Lecture Title:</b> Resonant Adjustment of Vibrating Machines with Unbalance Vibroexciter: Problems and Solutions  <b>Abstract:</b> The problems of stabilization resonant modes of a mechanical system oscillations, excited by an unbalanced rotor of an asynchronous AC electric motor, are considered in the paper. A numerical algorithm for automatic adjustment to the resonant mode under conditions of changing technological load is proposed. The schematic diagram and calculation of the parameters of the debalance with automatic change of its static moment depending on its rotational speed is presented.</p>
6.		<p><b><u>Sergey Jatsun</u></b>, Head of Mechanics, Mehatronics and Robotics Department, South-West State University, Kursk, Russia  <b>Lecture Title:</b> Problems of development and creation of exoskeleton systems  <b>Abstract:</b> Author considers the existing issues of research and design of assisting exoskeletons of the lower extremities. The spatial multi-coordinate mathematical model of motion, taking into account the features of electric drives and properties of uneven surface, is considered. The kinematic and dynamic model of motion allows to obtain stable modes of human walking in the exoskeleton. The obtained theoretical results of the synthesis of the automatic control system are confirmed on the experimental exoskeleton ExoLite.</p>

Секция докладов «Робототехника и автоматизация», включая:  
управление роботами и связь,  
взаимодействие человека и робота,  
сенсорные сети и облачные сервисы для роботов,  
киберфизические системы

№	Тип доклада (пленарный, устный, стендовый)	ФИО докладчика	Название доклада
1.	Устный доклад	Anton Antonov, Aleksandr Aleshin, Viktor Glazunov, Gagik Rashoyan, Sergey Skvortsov, Konstantin Shalyukhin, Natalia Kovaleva and Robert Chernetsov	Dynamics of a new parallel structure mechanism with motors mounted on the base outside the working area
2.	Устный доклад	Kyaw Phyo Wai, Sergey Jatsun, Alexander Rukavitsyn and Thu Rain	Development of the method of generating programmed trajectories of the end effector of a 3d-printer for additive technologies based on a spatial manipulation mechanism
3.	Устный доклад	Viktor Varlashin, Anna Semakova and Oleg Shmakov	Real-time surround view system for mobile robots
4.	Устный доклад	Dmitrii Levonevskii, Olga Shumskaya, Alena Velichko, Michael Uzdiaev and Dmitrii Malov	Methods for determination of psychophysiological condition of user within Smart Environment based on complex analysis of heterogeneous data
5.	Устный доклад	Igor Shardyko, Igor Dalyaev, Oleg Shmakov and Ilias Nanyageev	Inverse Kinematics Solution for Robots with Simplified Tree Structure and 5-DoF Robot Arms Lacking Wrist Yaw Joint
6.	Устный доклад	Juliana Tsybul'skaya, Nikita Permiakov, Pavel Drugov and Alexander Denisov	Sound source localization based on the simple cross-correlation method and probabilistic neural networks
7.	Устный доклад	Fanil Khabibullin, Ildar Saitov and Ilyas Bagautdinov	Power analysis of the mechatronic device drive developed on the basis of the Bennett's mechanism
8.	Устный доклад	Serikbay Kosbolov, Assylbek Toilybayev, Maxat Amreyev, Algazy Zhauyt, Nurshat Uteliyeva, Gulnar Sadikova and Dana Maksut	Dynamics and rigidity of simulation control on a 3-DoF manipulator

9.	Устный доклад	Valery Gradetsky, Ivan Ermolov, Eugeny Semenov, Boris Lapin, Sergey Sobolnikov, Artem Sukhanov and Maxim Knyazkov	Parameters Identification in UGV Group for Virtual Simulation of Joint Task
10.	Устный доклад	Oleg Krakhmalev	Method of structural mutations in models of robotic manipulation systems
11.	Устный доклад	Denis Ivanko, Dmitry Ryumin, Irina Kipyatkova, Alexandr Axyonov and Alexey Karpov	Lip-Reading Using Pixel-based and Geometry-based Features for Multimodal Human-robot Interfaces
12.	Устный доклад	Ilya Moskvina	Modelling tracks and controller for Servosila Engineer robot
13.	Устный доклад	Alexander Prutzkow	Object-Oriented Programming Robot Refactoring and its Effectiveness Estimation
14.	Устный доклад	Dmitriy Ershov and Irina Lukyanenko	Dynamic model of technological equipment drive with S DOFs
15.	Устный доклад	Konstantin Gufan, Roman Hady, Andrey Kostoglotov and Sergey Lazarenko	Algorithm for operational processing of radar information under conditions of structural uncertainty
16.	Устный доклад	Roman Iakovlev, Alexander Denisov and Ryhor Prakapovich	Iterative method for solving the inverse kinematics problem of multi-link robotic systems with rotational joints
17.	Устный доклад	Konstantin Gufan, Roman Hady, Alexander Gufan and Igor Proskuryakov	The use of convolutional neural networks in invariant image recognition
18.	Устный доклад	Igor Ryadchikov, Semyon Sechenev, Nikita Mikhalkov, Andrey Biryuk, Alexander Svidlov, Aleksandr Gusev, Dmitry Sokolov and Evgeny Nikulchev	Feedback control with equilibrium revision for CMG-actuated inverted pendulum
19.	Устный доклад	Vladimir Pavlovsky, Maria Andreeva and Natalia Petrovskaya	Modeling and prototyping of a multi-linked wheeled apparatus imitating movement of snake-robots
20.	Устный доклад	Dmitry Dudarenko, Anton Saveliev and Artem Kovalev	Robotic vehicle control system in a stochastic environment, based on lidar data and reinforcement learning
21.	Устный доклад	Oliver Jokisch	A pilot study on the acoustic signal processing at a small aerial drone
22.	Устный доклад	Dmitrii Malov and Maksim Letenkov	Synthetic data generation for face recognition system
23.	Устный доклад	Sergey Jatsun, Lyudmila Vorochaeva, Sergei	Study of the jumping robot acceleration modes

		Savin, Andrei Malchikov and Petr Bezmen	
24.	Устный доклад	Dmitrii Kolpashchikov, Viacheslav Danilov, Nikita Laptev, Igor Skirnevskiy, Roman Manakov, Olga Gerget and Roman Meshcheryakov	Inverse kinematics for steerable concentric continuum robots
25.	Устный доклад	Sergey Jatsun, Andrei Malchikov and Andrey Yatsun	COMPARATIVE ANALYSIS OF THE INDUSTRIAL EXOSKELETON CONTROL SYSTEMS
26.	Устный доклад	Nikita Pavliuk, Ilya Kharkov, Eldar Zimuldinov and Vladimir Saprychev	DEVELOPMENT OF MULTIPURPOSE MOBILE PLATFORM WITH A MODULAR STRUCTURE
27.	Устный доклад	Mikhail Khachumov	A Rule-based Approach for Controlling UAVs Formation Flight
28.	Устный доклад	Semen L. Podvalny and Eugeny M. Vasiljev	Principles of multialternativity in adaptive nonlinear systems identification
29.	Устный доклад	Nikita Korobov, Oleg Shipitko, Ivan Konovalenko, Anton Grigoryev and Marina Chukalina	SWaP-C based comparison of onboard computers for unmanned vehicles
30.	Устный доклад	Petr Neduchal and Milos Zelezny	Frontier detection in consecutive grid maps with set reduction
31.	Устный доклад	Victor Zhoga, Victor Dyashkin-Titov, Ivan Nesmiyanov and Andrey Dyashkin	Algorithm to Synthesize Control Force for Tripod Manipulator Drives
32.	Устный доклад	Madin Shereuzhev and Vladimir Serebrenny	INDUSTRIAL COLLABORATIVE MULTIAGENT SYSTEMS. MAIN CHALLENGES
33.	Устный доклад	Özhan Bingöl and Hacı Mehmet Güzey	Sliding mode control for a quadrotor uav transporting a cable suspended payload
34.	Устный доклад	Eugene Larkin, Aleksandr Privalov and Vitali Titov	Synchronized relay-races
35.	Устный доклад	Nikita Pavliuk, Anton Saveliev, Ekaterina Cherskikh and Dmitriy Pykhov	FORMATION OF MODULAR STRUCTURES WITH MOBILE AUTONOMOUS RECONFIGURABLE SYSTEM
36.	Устный доклад	Vasiliy Nikolaevich Pashchenko, Artem Artemyev, Anton Antonov, Gagik Rashoyan, Robert Chernetsov and Evgeniy Ulyanov	Inverse dynamics problem solution for the combined relative manipulation mechanism with five degrees of freedom

37.	Устный доклад	Sergei Savin, Ramil Khusainov and Alexandr Klimchik	Admissible region ZMP trajectory generation for bipedal robots walking over uneven terrain
38.	Устный доклад	Evgeny Politov, Dmitry Afonin, Vitaly Bartenev and Sergey Jatsun	Mathematical modeling of motion of a two-section wheeled robot
39.	Устный доклад	Sergey Jatsun, Boris Lushnikov, Oksana Emelyanova and Andres Santiago Martinez Leon	Investigation of oscillations of a quadcopter convertiplane in transient mode in the vertical longitudinal plane
40.	Устный доклад	Alexander Shurygin, Daniil Meleshchenko, Vladimir Masyuk and Dmitrii Andreev	Features of designing a dual-circuit control system robotic drive
41.	Устный доклад	Vasiliy Nikolaevich Pashchenko, Vasiliy Vasilyevich Pashchenko, Aleksey Lachikhin, Artem Timoshenko and Konstantin Shalyukhin	Positioning error calculation of the relative manipulation mechanism output link
42.	Устный доклад	Sergei Savin, Sergey Yatsun and Andrey Yatsun	Footstep Planning for Bipedal Robots and Lower Limb Exoskeletons Moving Through Narrow Doors
43.	Устный доклад	Quyен Vu, Andrey Ronzhin	A model of four-finger gripper with a built-in vacuum suction nozzle for harvesting tomatoes
44.	Устный доклад	Aufar Zakiev, Ksenia Shabalina, Tatyana Tsoy and Evgeni Magid	Pilot Virtual Experiments on ArUco and ArTag Systems Comparison for Fiducial Marker Rotation Resistance
45.	Стендовый доклад	Юлия Акинина, Татьяна Сергеева, Михаил Сергеев и Сергей Тюрин	Оценка эффективности встроенного в управляющий процессор сторожевого механизма на основе разметки кодов исполняемой программы
46.	Стендовый доклад	Сергей Савин и Людмила Ворочаева	Восстановление вертикального равновесия шагающего робота как оптимизационная задача
47.	Стендовый доклад	Виктор Жога, Виктор Дяшкин-Титов, Иван Несмиянов и Андрей Дяшкин	Алгоритм синтеза управляющих усилий приводов манипулятора-трипода
48.	Стендовый доклад	Евгений Смирнов и Олег Малахов	Разработка системы скалярного частотного управления для маркировщика м3 стана 5000 лпц №9
49.	Стендовый доклад	Альбина Нуриева, Нэля Уразбахтина и Тагир Терегулов	Исследование влияния материала солнечных панелей и внешних условий на характеристики солнечных батарей
50.	Стендовый доклад	Сергей Савин и Людмила Ворочаева и Александр Ворочаев	Исследование влияния характеристик упругих передач на качество работы антропоморфного робота.

51.	Стендовый доклад	Ринат Галин	Сотрудничество человека и робота на примере коллаборативной робототехники
52.	Стендовый доклад	А.С. Власов, Т.Н. Круглова	Разработка алгоритма для построения маршрута беспилотного транспортного средства для вождения по змейке в сельском хозяйстве
53.	Стендовый доклад	Т.Н. Круглова	Структура киберфизической системы диагностирования технического состояния приводов строительных роботов
54.	Стендовый доклад	С. И. Савин, Л. Ю. Ворочаева	Восстановление вертикального равновесия шагающего робота как оптимизационная задача
55.	Стендовый доклад	С.Ф. Яцун Л.Ю. Ворочаева С.И. Савин А.В. Мальчиков П.А. Безмен	Диаграммы приземления колесного прыгающего робота с управляемым полетом
56.	Стендовый доклад	О.Я. Солёная, Н.И. Пруссак, С.В. Солёный	Анализ особенностей интеграции ОРЦ-модулей в существующие электроэнергетические системы
57.	Стендовый доклад	И.В. Елтышева	Особенности построения имитационной модели угроз информационной безопасности в среде GPSSW
58.	Стендовый доклад	С.А. Сериков, С.В. Солёный, Е.В. Серикова, О.Я. Солёная, В.Ф. Шишлаков, А.А. Михайлов	Система инерциального управления робототехническим протезом верхних конечностей для высоких усечений
59.	Стендовый доклад	С.В. Беззатеев, В.А. Мыльников, Т.Н. Елина	Протоколы многофакторной аутентификации в интернете автомобилей.
60.	Стендовый доклад	С.В. Беззатеев, В.А. Мыльников, Т.Н. Елина	Технологии реализации защищенного обмена данными.
61.	Стендовый доклад	Д.Ю. Ершов, И.Н. Лукьяненко	Динамическая модель привода технологического оборудования с s степенями свободы
62.	Стендовый доклад	С.В. Беззатеев, В.А. Мыльников, Т.Н. Елина	Экспертная система оценки информационной безопасности облачного сервиса.
63.	Стендовый доклад	Д. Ю. Ершов, И. Н. Лукьяненко, Е. Э. Аман, А. А. Тыртычный	Разработка алгоритма расчета характеристик инерциальных датчиков, работающих в режиме автоколебаний
64.	Стендовый доклад	Бабкин Игорь Александрович, Алексеева Елизавета	Разработка управляющей ЭВМ

		Александровна, Тонких Сергей Сергеевич	
--	--	---	--



*Секция докладов Электроэнергетика и электротехника, включая:  
преобразование электроэнергии,  
системы возобновляемых источников энергии,  
электроэнергетические системы и сети,  
электроприводы и мехатронные модули,  
менеджмент в электроэнергетике*

65.	Устный доклад	Burakov Mikhail	Fuzzy PID Controller for Magnetic Levitation System
66.	Устный доклад	Andrey Yablokov, Elena Gotovkina, Nikolay Smirnov and Grigory Parfenov	Studying the impact of weather conditions and operating modes on the thermal state of the primary voltage converter of a 110kV digital transformer
67.	Устный доклад	Sergey Efimov, Oksana Emelyanova and Sergey Jatsun	Motion control algorithm of a mobile gas analyzer of the fire safety system
68.	Устный доклад	Tatyana Gladkikh	Intelligent Information System for Oilfield Electric Networks
69.	Устный доклад	Konstantin Krestovnikov, Anton Saveliev and Alexandra Shabanova	Comparative Study of Synchronous and Non-Synchronous Rectifiers for Use in the Receiving Part of a Wireless Charging System
70.	Устный доклад	Oksana Solenaya, Sergey Polyakov and Nataliya Markelova	DEVELOPMENT OF ALGORITHMS FOR THE OPERATION OF PLM-SYSTEM OF ELECTRONIC PRODUCTS
71.	Устный доклад	Alexander Bogdan, Vladimir Bogdan and Konstantin Garkavyi	Calculation of connection of two photovoltaic systems to the supply line with distributed load
72.	Устный доклад	Vladimir Mozzhechkov and Sergey Feofilov	Synthesis of quasi-optimal control laws of an electric shut down valves by the criterion of minimum energy consumption
73.	Устный доклад	Valerii Krysanov, Viktor Burkovsky, Alexandr Danilov, Pavel Gusev and Konstantin Gusev	Optimization of energy consumption of the enterprise using simulation modeling
74.	Устный доклад	Nikita Gorbach, Elizaveta Usina, Alexandra Shabanova and Roman Iakovlev	Calculation methodology for power characteristics of electroadhesive contact for gripping conductive and dielectric objects
75.	Устный доклад	Valerii Krysanov, Viktor Burkovsky, Alexandr Danilov and Pavel Gusev	Optimization of electric transmission lines (ETL) operation modes based on hardware solutions of process platform FACTS
76.	Устный доклад	Yuriy E. Obzherin, Mikhail M. Nikitin and Stanislav M. Sidorov	Analysis of reliability and efficiency of electric power systems on the basis of semi-Markov models with common phase space of states

77.	Стендовый доклад	А. Е. Городецкий, В. Г. Курбанов, И. Л. Тарасова	Принципы ситуационного управления группой SEMS
78.	Стендовый доклад	В.С. Акопов, Беседин Н.А.	Применение пьезоактуатора в дисковом тормозном механизме автомобиля.
79.	Стендовый доклад	В.С. Акопов, Д.А. Пакканен	Имитационная модель электромеханического запуска турбореактивного двигателя
80.	Стендовый доклад	М.В. Бураков, М.С. Брунов	Исследование алгоритмов идентификации динамической системы
81.	Стендовый доклад	М.В. Бураков, М.С. Брунов	Модальное управление объектом с малыми нулями передаточной функции
82.	Стендовый доклад	М.В. Бураков, А.А. Ерашов	Управление системой магнитной левитации
83.	Стендовый доклад	М.В.Бураков, Д.О. Якимовский	Наблюдатель скорости вращения двигателя постоянного тока
84.	Стендовый доклад	Д. Н. Положенцев	Проектирование и моделирование работы электропривода управляющего двигателя-маховика
85.	Стендовый доклад	В.С. Акопов, С.И. Соловьев	Имитационная модель системы устранения помпажных вибраций в авиадвигателе
86.	Стендовый доклад	А.Л. Ляшенко	Разработка адаптивной распределенной системы управления для индукционной печи
87.	Стендовый доклад	А.Л. Ляшенко, С.Л. Морева	Контроль тепловых полей в корпусах радиоэлектронных средств
88.	Стендовый доклад	В.С. Акопов, Т.Г. Полякова, С.С. Тимофеев	Потенциометрическая маломощная следящая система
89.	Стендовый доклад	А.Л. Ляшенко, И.М. Першин	Диагностика и контроль тепловых процессов в паровых котлах
90.	Стендовый доклад	Н.В.Решетникова, Е.Ю. Ватаева	Разработка системы управления подвижностью авиационного тренажера в среде LabView
91.	Стендовый доклад	И.А. Салова, А. А. Косухина	Анализ факторов, влияющих на результаты теплового FEM анализа
92.	Стендовый доклад	И.Г. Криволапчук, М.В. Бураков, В.Ф. Шишлаков, Д.О. Якимовский	Особенности схемотехнического моделирования блока управления двигателем-маховиком
93.	Стендовый доклад	А.А. Ефимов, С.Ю. Мельников	Моделирование алгоритма векторной ШИМ в активном преобразователе тока
94.	Стендовый доклад	Д.О.Якимовский, Д.Й. Джукич, А.С. Мещанова	Коррекция показаний измерителя магнитного поля
95.	Стендовый доклад	Д.О.Якимовский, Д.Й. Джукич, А.С. Мещанова	Магнитная система сброса кинетического момента для космических аппаратов

96.	Стендовый доклад	Е.А. Кривчун	Методология оценки качества
97.	Стендовый доклад	Фомичева Т.И., Крылова Т.Е., Виграненко Ю.Т., Колужникова Е.В.	Карбонильные комплексы металлов 8 группы – катализаторы реакции гидрокарбоксилирования фурфурола
98.	Стендовый доклад	Т.В. Крылова, Ю.Т. Виграненко, А.В. де Векки	Окисление 3-метилбутанала в двухфазной системе жидкость - жидкость
99.	Стендовый доклад	И.А. Салова, В.С. Акопов	Влияние схемы расположения греющего кабеля на процессы в противообледенительной системе
100.	Стендовый доклад	А. А. Мартынов, С.С. Тимофеев, М.А. Волохов, В.П. Платонов, О. Б. Чернышева	Методика расчета потерь холостого хода волногенератора поплавкового типа
101.	Стендовый доклад	А. А. Мартынов, С.С. Тимофеев	Моделирование системы энергообеспечения с электрохимическим генератором
102.	Стендовый доклад	А.И. Маркелов	Анализ использования синхронных аксиальных генераторов в мощных ветроэнергетических установках
103.	Стендовый доклад	В.А. Лазерко	Система индукционного нагрева для правки металлических конструкций, применяемых в судостроении
104.	Стендовый доклад	Г.С. Армашова-Тельник, М.В. Канавцев, В.А. Сердитов	Управление кадровым потенциалом на высокотехнологичных предприятиях в условиях перехода к шестому технологическому укладу
105.	Стендовый доклад	Е.В. Малатынская	Влияние реакции якоря на постоянные магниты синхронного ветрогенератора с аксиальным потоком при нагрузке
106.	Стендовый доклад	С.А. Сериков, С.В. Солёный, В.П. Кузьмменко Е.С. Квас, В.Ф. Шишлаков	Организация безопасного доступа к системе промышленной автоматизации и ИОТ систем
107.	Стендовый доклад	С.В. Солёный, В.Ф. Шишлаков, О.Я. Солёная, С.А. Сериков, С.Ю. Лач, А.В. Рысин, М.И. Дедидик	Измерительная часть электроэнергетического комплекса открытой архитектуры
108.	Стендовый доклад	С.С. Тимофеев, И.Ф. Максимова	Интеллектуальные материалы и перспективы их применения в судовой электроэнергетике
109.	Стендовый доклад	С.С. Тимофеев, Мартынов А.А., Волохов М.А., студенты	Установка для исследования параметров синхронного ветрогенератора аксиального типа
110.	Стендовый доклад	Гончаренко Р.Б., Киселев А.А., Тимофеев С.С.	Исследование режимов работы инерционных накопителей энергии в распределенных и централизованных энергетических системах

111.	Стендовый доклад	М.А. Турубанов	Расчёт динамических потерь транзистора в ключевом режиме
112.	Стендовый доклад	Г.С. Армашова-Тельник, А.Н. Зубкова	Особенности инструментария оценки эффективности инновационных проектов в энергоотрасли.
113.	Стендовый доклад	Г.С. Армашова-Тельник, Н.А. Гмызина	Программно-целевое управление как инструмент эффективного менеджмента энергопредприятия
114.	Стендовый доклад	В.А. Семенова	Особенности разработки технико-экономического обоснования проектов в электроэнергетике
115.	Стендовый доклад	Г.С. Армашова-Тельник, П.Н. Соколова	Специфика внедрения энергоменеджмента в промышленных предприятиях России

*Секция докладов Мехатроника и вибрационные технологии (XIII  
Международная научно-техническая конференция "ВИБРАЦИЯ-2019.  
Вибрационные технологии, мехатроника и управляемые машины"), включая:  
динамика машин и роботов;  
динамика многозвенных систем;  
управление вибрационными системами;  
биомеханические системы и технологии*

116.	Пленарный доклад	V.S.Vagin, V.S. Velikanov, A.I Kurochkin, Karpesh A.A., Dyorina N.V.	Control system for electrohydraulic drive of a mobile sinking hoisting plant using the fuzzy-set theory
117.	Устный доклад	Vladimir Tarasov, Irina Boyarkina and Viktor Serebrennikov	Analytical study of oscillating horizontal vibrations of a road roller
118.	Устный доклад	Kuatbay Bissembayev and Tolegen Dihambay	Periodic modes of spatial oscillations of a vibration-proof body on three rolling-contact bearings with expanded surfaces in non-resonance conditions
119.	Устный доклад	Alexey Akhtulov, Oleg Kirasirov and Mikhail Kirasirov	Application of the substructure method to assess the vibration state of the bridge crane
120.	Устный доклад	Fominova and Chernyshev	Controlled Vibration Protection Systems: Optimization and Verification
121.	Устный доклад	Grigory Panovko and Alexander Shokhin	Resonant adjustment of vibrating machines with unbalance vibroexciter. Problems and solutions.
122.	Устный доклад	Evgenii Kudryashov and Igor Smirnov	MAINTAINING THE EFFICIENCY OF THE INDEXABLE INSERT OF THE CUTTER DURING THE TURNING SURFACES OF COMPLEX PROFILE WITH THE VIBRATIONS
123.	Устный доклад	В.Я.Мищенко, Е.В.Мищенко	Применение комбинированного вибрационного воздействия для интенсификации массообменных процессов
124.	Устный доклад	А.В. Мальчиков, Е.Н Политов, А.В Репкин, С.Ф.Яцун	Анализ вариантов реализации копирующей системы управления активных экзоскелетов
125.	Устный доклад	А.И. Полунин	Сравнение математических моделей динамики вращающегося на опорах крупногабаритного кольца
126.	Устный доклад	И.В. Егельский, Б.В. Лушников	Настройка нечеткого регулятора системы автоматического управления электроприводом руля высоты конвертоплана
127.	Устный доклад	В.Г. Баштова, А.Г. Рекс, П.А.Ряполов, В.С Мороз	Влияние магнитного поля на ультразвуковое вибрационное распыление магнитной жидкости
128.	Устный доклад	В.М. Полунин, П.А. Ряполов, К.А.Рябцев,	Исследование динамики газожидкостных систем на основе

		Е.А. Соколов, В.С. Мороз	магнитной жидкости в неоднородном магнитном поле
129.	Устный доклад	В. М. Полунин, П. А. Ряполов, Е.В. Шельдешева, А.В. Бридский	Осцилляции магнитожидкостного активного элемента в сильных магнитных полях
130.	Стендовый доклад	В.А. Дмитриев, А.С.Яцун	Алгоритм управления экзоскелетом при выполнении реабилитационных упражнений
131.	Стендовый доклад	А.Р. Абрамов, П.А.Безмен	Решение обратной задачи кинематики для экзоскелета нижних конечностей
132.	Стендовый доклад	В.М. Антипов, П.А. Безмен	Использование сетевых технологий в робототехнических системах
133.	Стендовый доклад	Е.А. Тимофеев, Е.Н. Политов	Робототизированная платформа для транспортировки самолётов по аэродрому
134.	Стендовый доклад	Я.С. Никулин, Б.В. Лушников	АНПА для мониторинга нефтепровода
135.	Стендовый доклад	В.А. Давыдов, П.А. Безмен	Эргономика промышленного экзоскелета
136.	Стендовый доклад	А.Н. Соглаев, П.А. Безмен	Моделирование движения стопы двуногого шагающего робота
137.	Стендовый доклад	А.С. Печурин, О.В. Емельянова	Разработка конструкции орнитоптера
138.	Стендовый доклад	И.А. Панюта, Е.Н. Политов	Разработка конструкции четырёхногого шагающего робота
139.	Стендовый доклад	В.Е. Бобров, П.А. Безмен	Виртуальный тренажёр для планирования движения экзоскелета
140.	Стендовый доклад	А.А. Барыбин, Б.В. Лушников	Разработка системы мониторинга глубоководных участков рек и озёр
141.	Стендовый доклад	В.С. Лямин, А.С. Яцун	Экспериментальное исследование промышленного экзоскелета с гравитационными компенсаторами
142.	Стендовый доклад	Г.В. Семенов, А.С. Яцун	Особенности разработки ЦСАУ мехатронного модуля экзоскелета нижних конечностей с приводами поступательного движения
143.	Стендовый доклад	Д.А. Чичигин, Политов Е.Н.	Применение 3D-моделирования для ремонта бытовых мехатронных устройств с помощью 3D-печати
144.	Стендовый доклад	А.В. Кошкин, А.В.Мальчиков	Особенности проектирования опорных элементов внутритрубного шагающего робота
145.	Стендовый доклад	Репкин А.В., Мальчиков А.В.	Моделирование контактного взаимодействия прыгающего колёсного робота с поверхностью
146.	Стендовый доклад	А. С. Мартинез Леон, С.Ф.Яцун	Управление электродвигателями мульти роторной системы при помощи MPU 6050
147.	Стендовый доклад	Ян Наинг Со	Управление множественными серводвигателями с Arduino и Rasbery pi для четырёхногого робота (Minibot)

148.	Стендовый доклад	М. А. Курасов, П.А. Безмен	Обзор технических характеристик реабилитационных устройств верхних и нижних конечностей
149.	Стендовый доклад	Зо Наинг Вин	Особенности использования автономного необитаемого подводного аппарата во внутренних водах Республики Союз Мьянма
150.	Стендовый доклад	А.А. Постольный, А.В. Мальчиков	Особенности конструирования линейных передач реабилитационных устройств
151.	Стендовый доклад	Л.В. Березина, Е.Н. Политов	Робототехнические комплексы военного назначения - современное состояние и перспективы развития в Российской Федерации
152.	Стендовый доклад	Д.А. Самофалов, Б.В. Лушников	Моделирование движения реабилитационного тренажёра для верхних конечностей
153.	Стендовый доклад	М.С. Герасимов, П.А. Безмен	Моделирование сенсорной системы управляемого привода постоянного тока логистического колесного робота в среде MATLAB: фильтрация сигналов
154.	Стендовый доклад	А.Е. Карлов, С.Ф. Яцун	Экзоскелет позвоночника с гравитационной компенсацией
155.	Стендовый доклад	Д.В. Афонин С.Ф. Яцун	Система автоматической транспортировки самолёта по аэродрому
156.	Стендовый доклад	С.И. Князев, С.Ф. Яцун	Мониторинг акватории с помощью подводного автономного робота
157.	Стендовый доклад	А.В. Фёдоров, С.Ф. Яцун	Экзоскелет голеностопного сустава
158.	Стендовый доклад	Е.В. Савельева, С.Ф. Яцун	Промышленный экзоскелет для строительных технологий

Председатель программного комитета

Ронжин Андрей Леонидович