

СВЕДЕНИЯ О ВЕДУЩЕЙ ОРГАНИЗАЦИИ

по диссертационной работе **Романова Андрея Александровича** на тему:
«Разработка механизма параллельной структуры с кинематической развязкой и постоянным передаточным отношением при осуществлении вращательных движений», представленную на соискание ученой степени кандидата технических наук по специальности 05.02.18 - Теория механизмов и машин

Полное наименование организации в соответствии с уставом	Федеральное государственное автономное образовательное учреждение высшего образования «Московский политехнический университет»
Ведомственная принадлежность организации	Министерство науки и высшего образования Российской Федерации
Сокращенное наименование организации в соответствии с уставом	Московский Политех
Тип организации	Образовательное учреждение
Почтовый индекс, адрес организации	Россия, г. Москва, 107023, ул. Большая Семеновская, д. 38
Вебсайт	https://mospolytech.ru/
Телефон	+7 (495) 223-05-23 +7 (495) 223-05-23
Адрес электронной почты	E-mail: mospolytech@mospolytech.ru
Список основных публикаций в соответствующей сфере исследования в рецензируемых научных изданиях за последние 5 лет (не более 15 публикаций):	
1. Программа планирования траектории движения двурукого робота при выполнении манипуляции над объектами / Кречетов И.В., Скворцов А.А. // свидетельство о государственной регистрации программы для ЭВМ. 2018. Номер свидетельства: RU 2018612558. Номер заявки: 2017663801.	
2. Параваева Д.О., Попова Е.С. Роль силы трения в составных частях машин и оборудования // Новые технологии высшей школы. Наука, техника, педагогика. 2021. С. 393-397.	
3. Архипов М.В., Варганов М.В., Мищенко Р.С. Промышленные роботы: Управление манипуляционными роботами. М.: Юрайт. 2020. 170 с.	
4. Виноградов А.Н. Методология научных исследований. М.: КноРус. 2020. 292 с.	
5. Программа модуля управления бионическим протезом / Кречетов И.В., Скворцов А.А. // свидетельство о государственной регистрации программы для ЭВМ. 2019. Номер свидетельства: RU 2019664430. Номер заявки: 2019663501.	

6. Рабичева Т.С. Параметризация как метод кинематического исследования механизмов // Новые материалы, оборудование и технологии в промышленности. 2021. 76 с.
7. Программа управления приводами исполнительных групп звеньев на базе адаптивности усилий, развиваемых на захватываемом объекте (ПО " ПРИГЗ-АУ") / Кречетов И.В., Скворцов А.А., Семака В.Ю. // свидетельство о государственной регистрации программы для ЭВМ. 2016. Номер свидетельства: RU 2016610852. Номер заявки: 2015619749.
8. Ильиченко Е.Н. Разработка концепции мобильного робота для обслуживания машиностроительных производств // Гагаринские чтения – 2019. 2019. С. 675-676.
9. Скворцова А.А., Щербаков В.И. Способ определения коэффициента трения скольжения материалов // Наука и техника в дорожной отрасли. 2021. С. 64-66.
10. Программа управления кинематическими звеньями антропоморфного манипулятора захвата с контролем распределенного давления (ПО " ПОКЗЗУ-КРД") / Кречетов И.В., Скворцов А.А. // свидетельство о государственной регистрации программы для ЭВМ. 2016. Номер свидетельства: RU 2016663915. Номер заявки: 2016661533.
11. Краснова Е.В., Моргунов Ю.А., Саушкин П.Б., Шандров Б.В., Развитие прикладных научных исследований в машиностроении России // Экономика промышленности. 2021. Том 14. № 3. С. 274-287.
12. Программа управления приводами исполнительных групп звеньев, на базе адаптивности усилий развиваемых на захватываемом объекте (ПО "ПРИГЗ-АУ") / Кречетов И.В., Скворцов А.А., Семака В.Ю. // свидетельство о государственной регистрации программы для ЭВМ. 2016. Номер свидетельства: RU 2016610852. Номер заявки: 2015619749.
13. Рабичева Т.С., Мочалова Т.С., Забайкин С.М., Самойлова А.С. Синтез рычажного механизма с двойным ходом выходного звена в программе параметрического моделирования T-FLEX CAD // XXXI международная инновационная конференция молодых ученых и студентов по проблемам машиноведения (МИКМУС - 2019). Сборник трудов конференции. 2020. С. 824-827.
14. Гуцин В.Г., Балтаджи С.А., Соболев А.Н., Бровкина Ю.И. Проектирование механизмов и машин. Старый Оскол: Тонкие наукоемкие технологии. 2019. 488 с.
15. Кинематическое исследование кулачково-зубчато-рычажного механизма методом ложных планов // Фундаментальные основы механики. 2019. №4. С. 85-92.