

Сведения о ведущей организации

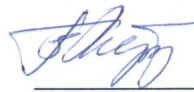
по диссертации Сахарова Александра Вадимовича на тему «Движение мобильного устройства без внешних движителей по шероховатой плоскости» на соискание ученой степени кандидата физико-математических наук по специальности 01.02.01 — теоретическая механика

Полное наименование организации в соответствии с уставом	Федеральное государственное бюджетное учреждение высшего профессионального образования «Удмуртский государственный университет»
Сокращенное наименование организации в соответствии с уставом	УдГУ
Почтовый индекс, адрес организации	426034, г. Ижевск, Университетская ул., д. 1
Веб-сайт	http://udsu.ru
Телефон	(3412)68-16-10
Адрес электронной почты	rector@udsu.ru
Список публикаций сотрудников ведущей организации по теме диссертации соискателя в рецензируемых научных изданиях за последние 5 лет (не более 15 публикаций)	<ol style="list-style-type: none">1. <i>Borisov A.V., Karavaev Yu.L., Mamaev I.S., Erdakova N.N., Ivanova T.B., Tarasov V.V.</i> Experimental Investigation of the Motion of a Body with an Axisymmetric Base Sliding on a Rough Plane // <i>Regular and Chaotic Dynamics.</i> – 2015. – V. 20, N. 5. – P. 518–541.2. <i>Караваяев Ю.Л., Килин А.А.</i> Динамика сфероробота с внутренней омниколесной платформой // <i>Нелинейная динамика.</i> – 2015. – V. 11, N. 1. – P. 187–204.3. <i>Борисов А.В., Казаков А.О., Кузнецов С.П.</i> Нелинейная динамика кельтского камня: неголономная модель // <i>УФН.</i> – 2014. – Т. 184, № 5. – С. 493–500.4. <i>Bizyaev I.A., Borisov A.V., Mamaev I.S.</i> The Dynamics of Nonholonomic Systems Consisting of a Spherical Shell with a Moving Rigid Body Inside // <i>Regular and Chaotic Dynamics.</i> – 2014. – V. 19, N. 2. – P. 198–213.5. <i>Борисов А.В., Ердакова Н.Н., Иванова Т.Б., Мамаев И.С.</i> Динамика тела с осесимметричным основанием на наклонной плоскости // <i>Нелинейная динамика.</i> – 2014. – Т. 10, № 4. – С. 483–495.6. <i>Килин А.А., Караваяев Ю.Л., Клековкин А.В.</i>

	<p>Кинематическая модель управления высокоманевренным мобильным сферороботом с внутренней омниколесной платформой // Нелинейная динамика. – 2014. – Т. 10, № 1. – С. 113–126.</p> <p>7. <i>Borisov A.V., Kilin A.A., Mamaev I.S.</i> How to Control Chaplygin's Sphere Using Rotors // Regular and Chaotic Dynamics. – 2012. – V. 17. N. 3–4. – P. 258–272.</p> <p>8. <i>Борисов А.В., Килин А.А., Мамаев И.С.</i> Тележка с омниколесами на плоскости и сфере // Нелинейная динамика. – 2011. – Т. 7, № 4. – С. 785–801.</p>
--	---

«Верно»

Ректор УдГУ,
д-р ист. наук, профессор



_____/Мерзлякова Галина Витальевна



« 26 » января 2016 г.