

Сведения об официальном оппоненте
по диссертационной работе Слободзяна Никиты Сергеевича
«Прецизионное управление линейным приводом
механизма с параллельной структурой космического применения»,
представленной на соискание учёной степени кандидата технических наук
по специальности 05.11.16 – «Информационно-измерительные
и управляющие системы (в машиностроении)»

ФИО	Хейло Сергей Валерьевич
Гражданство	Российская Федерация
Шифр и наименование научной специальности, по которой защищена диссертация	05.02.13 – «Машины, агрегаты и процессы (легкая промышленность)»
Учёная степень и отрасль науки	Доктор технических наук
Учёное звание	Доцент
Индекс Хирша (Scopus/РИНЦ)	5 / 11
Основное место работы	
Полное название организации	Федеральное государственное бюджетное образовательное учреждение высшего образования «Российский государственный университет им. А.Н. Косыгина (Технологии. Дизайн. Искусство)»
Адрес организации с индексом, телефон, эл. почта, сайт	119071, Москва, Малая Калужская ул., д. 1, тел.: 8 (495) 811-01-01 доб. 1064, e-mail: pr-mechanica@rguk.ru сайт: https://kosygin-rgu.ru
Наименование подразделения	Кафедра теоретической и прикладной механики
Должность	и.о. заведующего кафедрой, профессор
Список основных публикаций по теме диссертации в рецензируемых научных изданиях (список ВАК РФ и Scopus) за последние 5 лет (не более 15 публикаций, но не менее 3 за три последних года)	
1. Vo Dinh, T., Kheylo, S. Solution of the Problem about Speeds and Special Positions of Spherical Parallel Manipulator // International Journal of Mechanical Engineering and Robotics Research, 2021, 10(1), стр. 38–43 2. Хейло С.В., Гарин О.А., Палочкин С.В., Дорофеев С.Д. Исследование свойств пространственных механизмов с шестью степенями свободы // Справочник. Инженерный журнал с приложением. 2021. № 3 (288). С. 28-33. 3. Kheylo, S.V., Tsarkov, A.V., Garin, O.A. Kinematic Analysis of Novel 6-DOF Robot // Advances in Intelligent Systems and Computing, 2020, 1126 AISC, стр. 442–450 4. Laryushkin, P.A., Erastova, K.G., Filippov, G.S., Kheylo, S.V. Calculation of Delta-Type Mechanisms with Linear Actuators and Different Numbers of Degrees of Freedom // Journal of Machinery Manufacture and Reliability, 2019, 48(3), стр. 204–210 5. Nhan, N.H.K., Tung, V.D., Kheylo, S., Victor, G. Oscillations and Control of Spherical Parallel Manipulator // International Journal of Advanced Robotic Systems, 2019, 16(3) 6. Хейло С.В., Глазунов В.А., Палочкин С.В., Гарин О.А., Ключерев В.Н. Точность сферического механизма // Справочник. Инженерный журнал с приложением. 2019. № 1 (262). С. 29-35. 7. Glazunov, V.A., Kheylo, S.V., Tsarkov, A.V. The Control Complex Robotic System on Parallel Mechanism // Studies in Systems, Decision and Control, 2019, 174, стр. 137–146 8. Nosova, N.Y., Kheilo, S.V., Glazunov, V.A., Tsar'kov, A.V. Dynamic Analysis of the Spherical Part of the Parallel Manipulator Taking into Account the Control Law // Journal of Machinery Manufacture and Reliability, 2018, 47(3), стр. 205–212 9. Glazunov V., Nosova N., Kheylo S., Tsarkov A. Design and Analysis of the 6-DOF Decoupled Parallel Kinematics Mechanism // Mechanisms and Machine Science (book series). 2018. T.	

 Хейло С.В.
«27» августа 2021 г.

Подлинность подписи удостоверяю

наз. директор
ФГБОУ ВО «РГУ им. И. Косыгина»
должность директор
И. И. И. И. И. И.

Ф.И.О. * 06.09.1956 г.р. * И. И. И.

М.П. ОБЩЕИИ
ОТДЕЛ
ОБРАЗОВАНИЯ И НАУКИ
РОССИЙСКОЙ ФЕДЕРАЦИИ
ОБЩЕИИ
ОТДЕЛ
ОБРАЗОВАНИЯ И НАУКИ
РОССИЙСКОЙ ФЕДЕРАЦИИ