

Федеральное государственное бюджетное образовательное учреждение высшего профессионального образования «Московский государственный технологический университет «СТАНКИН» (МГТУ «СТАНКИН»), г. Москва.

Почтовый адрес: 127055, Москва, Вадковский пер., 1

Тел: (499)973-30-76, (499)973-30-66 Факс: (499)973-30-71, (499)973-31-67

eMail: rector@stankin.ru

официальный сайт: www.stankin.ru

Список основных публикаций

1. Костин А.В., Мягких А.С., Подураев Ю.В., Яковлев С.Ф. Методика определения основных электромеханических параметров прямого линейного электропривода // Мехатроника, автоматизация, управление. 2013. № 10. С. 27-31.
2. Вермель В.Д., Зарубин С.Г., Николаев П.М., Илюхин Ю.В., Подураев Ю.В., Поливанов А.Ю., Стебулянин М.М., Шатунов К.В., Яковлев С.Ф. Роботизированный технологический комплекс для прецизионной плазменной резки, плазменного упрочнения поверхности и нанесения защитных покрытий // Технология машиностроения. 2013. № 9. С. 48-53.
3. Фархатдинов И.Г., Подураев Ю.В. Экспериментальное исследование дистанционного управления мобильным роботом с применением системы отражения усилий с переменным коэффициентом обратной связи // Вестник МГТУ Станкин. 2011. № 1. С. 17-21.
4. Зеленский А.А., Подураев Ю.В., Бондарь Д.В. Способ повышения точности интерполяции сложного контура для мехатронных модулей и промышленных роботов // Известия высших учебных заведений. Машиностроение. 2011. № 9. С. 44-48.
5. Подураев Ю.В., Гапонов И.Ю., Чхо Х.Ч. Разработка манипулятора с параллельной архитектурой для прецизионной микроробототехнической системы // Вестник МГТУ Станкин. 2011. Т. 2. № 4. С. 161-166.
6. Зеленский А.А., Подураев Ю.В., Бондарь Д.В. Подход к исследованию неравномерно распределенного множества интерполяционных узлов для неортогональных мехатронных модулей контурной обработки материалов // Мехатроника, автоматизация, управление. 2011. № 11. С. 33-35.
7. Подураев Ю.В., Илюхин Ю.В., Яковлев С.Ф., Возжинский А.В. Основные аспекты создания отечественных робототехнических комплексов лазерной сварки с адаптивной системой управления // Мехатроника, автоматизация, управление. 2011. № 11. С. 18-22.
8. Фархатдинов И.Г., Подураев Ю.В. Об устойчивости системы двустороннего действия в дистанционном управлении мобильным роботом // Мехатроника, автоматизация, управление. 2011. № 11. С. 22-27.
9. Гапонов И.Ю., Подураев Ю.В., Чхо Х.Ч. Генерация силы на основе изображения в дистанционно-управляемых микроробототехнических системах // Мехатроника, автоматизация, управление. 2011. № 8. С. 34-40.
10. Логинов А.В., Подураев Ю.В., Харцбекер К., Иленфельдт Ш. Оптимизация динамических свойств многокоординатных обрабатывающих центров с гибридной кинематической структурой // Мехатроника, автоматизация, управление. 2010. № 9. С. 19-26.
11. Фархатдинов И.Г., Подураев Ю.В., Дж.-Х. Ю. Экспериментальное исследование позиционного, скоростного и комбинированного позиционно-скоростного режимов управления в системах дистанционного управления мобильными роботами // Мехатроника, автоматизация, управление. 2010. № 1. С. 70-78.
12. Дунин-Барковский И.И., Подураев Ю.В. Современные оптомехатронные системы для трехмерного оптического контроля объектов // Мехатроника, автоматизация, управление. 2010. № 9. С. 57-61.
13. Andreev V., Kuvshinov S., Pryanichnikov V., Poduraev Yu. Education on the Basis of Virtual Learning Robotics Laboratory and Group-controlled Robots // Procedia Engineering. 2014, Vol. 69. P. 35-40. (SCOPUS)