

Федеральное государственное бюджетное учреждение науки Институт прикладной математики им. М.В. Келдыша Российской академии наук (ИПМ им.М.В.Келдыша РАН), г.Москва.

Почтовый адрес: 125047, Москва, Миусская пл., д.4

Тел: (499)978 13 14, Факс: (499)972 07 37

mailto: office@keldysh.ru

официальный сайт: www.keldysh.ru

Список основных публикаций:

1. Голубев Ю.Ф., Корянов В.В. Перелезание инсектоморфного робота через свободно катающийся шар // Известия Российской академии наук. Теория и системы управления. 2014. №5. С.116.
2. Алисейчик А.П., Орлов И.А., Дейнего В.Ю., Павловский В.Е., Платонов А.К. Биомехатронный исследовательский комплекс для двигательной нейрореабилитации // Мехатроника, автоматизация, управление. 2013. №12. С.53-58.
3. Фролов А.А., Бирюкова Е.В., Бобров П.Д., Платонов А.К., Пряничников В.Е. Биологически адекватные принципы управления экзоскелетом руки человека // Информационно-измерительные и управляющие системы. 2013. Т. 11. №4. С.007-018.
4. Каталинич Б., Пряничников В.Е., Цезарик П., Кеттлер Р. Сценарии и программы бионических сборочных систем, моделируемых с использованием роботов «АМУР» // Информационно-измерительные и управляющие системы. 2013. Т. 11. №4. С.034-043.
5. Голуб С.П., Голубев Ю.Ф. Синтез оптимального по времени управления перемещением перевернутого стержня // Известия Российской академии наук. Теория и системы управления. 2011. №6. С.38.
6. Пряничников В.Е., Каталинич Б., Платонов А.К. Применение автономных мобильных роботов амур для моделирования элементов самоорганизующихся систем// Информационно-измерительные и управляющие системы. 2011. Т.9. №9. С.8-18.
7. Пряничников В.Е., Андреев В.П., Ивченко В.Д., Кий К.И., Кирсанов К.Б., Левинский Б.М., Марзанов Ю.С., Никитина Т.А., Прысев Е.А. Мобильные технологические роботы: система сжатого описания и анализа цветных изображений в реальном масштабе времени// Информационно-измерительные и управляющие системы. 2011. Т.9. №9. С.56-63.
8. Голубев Ю.Ф., Корянов В.В. Залезание инсектоморфного робота на свободно катающийся шар// Известия Российской академии наук. Теория и системы управления. 2010. №6. С. 182-192.