Санкт–Петербургский государственный университет

П Р О Г Р А М М А

международной научной конференции по механике

IX Поляховские чтения

Секция 6

9–12 марта 2021 г., Санкт–Петербург, Россия

Санкт–Петербург

2021

10 марта 2021 г.

Утренние заседания:

Секция 6. *Устойчивость и стабилизация механических и электромеханических систем (Stability and Stabilization of Mechanical and Electromechanical Systems)*

Председатель заседания: ***Быков В.Г.***

13:00-13:20 **Барабанов И.Н., Тхай В.Н.** Цикл в связанной механической системе.

13:20-13:40 **Быков В.Г.** Синхронные прецессии и автоколебания динамически неуравновешенного ротора при ограниченном возбуждении.

13:40-14:00 **Зубов С.В.** Стабилизация движения линейных систем при наличии ограниченных возмущений.

14:00-14:20 **Александров В.В., Бугров Д.И., Бугрова М.И., Пилюгина С.К.** О размерах области достижимости линейной системы второго порядка.

14:20-14:40 **Окунев Ю.М., Привалова О.Г., Самсонов В.А.** Устойчивость вертикального спуска тяжелого оперенного тела в сопротивляющейся среде.

Вечерние заседания:

Секция 6. *Устойчивость и стабилизация механических и электромеханических систем (Stability and Stabilization of Mechanical and Electromechanical Systems)*

Председатель заседания: ***Андреев А.С.***

16:00-16:20 **Андреев А.С., Перегудова О.А., Колегова Л.В.** Об управлении движением трехколесного робота с вязко-упругими колесами по горизонтальной плоскости.

16:20-16:40 **Красинский А.Я., Ни А.В., Юлдашев А.А.** О стабилизации заданного положения схвата дельта-робота.

16:40-17:00 **Курочкин В.Ю., Злобин Д.Ю., Шиманчук Д.В.** Управляемое движение гуманоидного робота в задаче приседания.

17:00-17:20 **Злобин Д.Ю., Шиманчук Д.В., Желонкина О.С., Князев Н.П., Курочкин В.Ю., Ившин А.М.** О возможных походках четырехногого робота.

17:20-17:40 **Алферов Г.В., Федоров В.М., Хохрякова А.А.** Корректировка движения мобильного робота при использовании модифицированного алгоритма D^*.

17:40-18:00 **Andreev A.S., Peregudova O.A.** On the Steady Motions Control of Robot Manipulators with Viscoelastic Joints.

11 марта 2021 г.

Утренние заседания:

Секция 6. *Устойчивость и стабилизация механических и электромеханических систем (Stability and Stabilization of Mechanical and Electromechanical Systems)*

Председатель заседания: ***Платонов А.В.***

13:00-13:20 **Селюцкий Ю.Д.** О динамике одной аэроупругой системы с двумя степенями свободы.

13:20-13:40 **Шмигирилов Р.В., Рябинин А.Н.** Физическое и математическое моделирование колебаний сегмента моста.

13:40-14:00 **Ильина А.Ю., Ковачев А.С.** Динамика статически неурав-

новешенного ротора при наличии активного магнитного подшипника.

14:00-14:20 **Платонов А.В.** Анализ устойчивости решений одного класса механических систем с кусочно-постоянными коэффициентами.

14:00-14:20 **Латонов В.В.** Минимаксная стабилизация линии визирования инерционного объекта на подвижном основании при наличии трения.

Вечерние заседания:

Секция 6. *Устойчивость и стабилизация механических и электромеханических систем (Stability and Stabilization of Mechanical and Electromechanical Systems)*

Председатель заседания: ***Александров А.Ю.***

16:00-16:20 **Александров А.Ю.** О полиустойчивости движений сложных систем.

16:20-16:40 **Быков В.Г., Ковачев А.С.** Аналитическое и численное исследование процесса автобалансировки динамически неуравновешенного жесткого ротора, закрепленного в ортотропных вязко-упругих опорах.

16:40-17:00 **Александров А.Ю., Тихонов А.А.** О трехосной стабилизации твердого тела в условиях управления с распределенным запаздыванием.

17:00-17:20 **Bezglasnyi S.P., Dorogovtseva E.V.** On the motion control of heavy solid body without velocities measurement.

17:20-17:40 **Bezglasnyi S.P.** Stabilization in large of gyrostat program motion with cavity filled with viscous fluid.

17:40-18:00 **Гладун А.В.** О стабилизации вращательного движения твердого тела со спарками гиродинов.