

Сведения о ведущей организации по диссертации
 Артеменко Максима Николаевича
 на тему «Повышение маневренности роботизированного дорожного катка»
 по научной специальности 2.5.11 – «Наземные транспортные и технологические средства
 и комплексы»

Наименование организации	Федеральное государственное автономное образовательное учреждение высшего образования «Уральский федеральный университет имени первого Президента России Б.Н. Ельцина»
Кафедра	«Подъемно-транспортные машины и роботы»
Заведующий кафедрой	Лукашук Ольга Анатольевна
Ученая степень	Кандидат технических наук
Ученое звание	доцент
адрес	620002, Екатеринбург, ул.Мира 28
телефон	+73433754554
e-mail	o.a.lukashuk@urfu.ru

Список публикаций за последние 5 лет:

1. Либерман, Я. Л. Принципы проектирования мобильных роботов / Я. Л. Либерман, Л. Н. Горбунова // Мехатроника, автоматика и робототехника. – 2023. – № 11. – С. 22-26. – DOI 10.26160/2541-8637-2023-11-22-26. – EDN SPILHL..

2. Либерман, Я. Л. Транспортирующие машины и специализация систем управления ими как перспективный путь их развития / Я. Л. Либерман // Инновационное развитие техники и технологий наземного транспорта : сборник статей, Екатеринбург, 16 декабря 2020 года / Уральский федеральный университет имени первого Президента России Б. Н. Ельцина. – Екатеринбург: Издательство Уральского университета, 2021. – С. 70-72. – EDN JZCCJJ.

3. Либерман, Я. Л. Система управления скоростью робокара с элементами искусственного интеллекта / Я. Л. Либерман, Л. Н. Горбунова // Известия Тульского государственного университета. Технические науки. – 2021. – № 9. – С. 243-250. – DOI 10.24412/2071-6168-2021-9-243-250. – EDN CVVPDS.

4. Великанов, В. С. К вопросу применения роботизированного самоходного гусеничного оборудования в добыче крепких руд открыто-подземным способом / В. С. Великанов, В. А. Овчинникова // Технологическое оборудование для горной и нефтегазовой промышленности : Сборник трудов XXI Международной научно-технической конференции, проведенной в рамках Уральской горнопромышленной декады, Екатеринбург, 06–07 апреля 2023 года / Под общей редакцией Ю.А. Лагуновой. Оргкомитет: Ю.А. Лагунова, А.Е. Калянов. – Екатеринбург: Уральский государственный горный университет, 2023. – С. 5-8. – EDN JYZNVL.

5. Великанов, В. С. Система управления автомобильным наклонным карьерным подъемником / В. С. Великанов, А. Д. Лукашук // Актуальные проблемы современной науки, техники и образования : Тезисы докладов 81-й международной научно-технической конференции, Магнитогорск, 17–21 апреля 2023 года. Том 1. – Магнитогорск: Магнитогорский государственный технический университет им. Г.И. Носова, 2023. – С. 361. – EDN UYECVC.

6. Великанов, В. С. Роботизированные самоходные гусеничные машины в добыче полезных ископаемых открыто-подземным способом / В. С. Великанов, В. А.

Овчинникова, И. А. Гришин // Горная промышленность. – 2023. – № 2. – С. 76-82. – DOI 10.30686/1609-9192-2023-2-76-82. – EDN ZSVFLE.

7. Великанов, В. С. Визуализация и анализ информации об эргономике рабочего места на основе компьютерного прототипирования конструкции кабины карьерного экскаватора / В. С. Великанов, Е. А. Ильина, Ю. В. Кочержинская // Вестник Череповецкого государственного университета. – 2022. – № 1(106). – С. 18-30. – DOI 10.23859/1994-0637-2022-1-106-2. – EDN KKHROX.

8. Великанов, В. С. Исследование возможности транспортирования карьерных грузов по траектории спуска максимально приближенной к брахистохронной кривой / В. С. Великанов, Н. В. Дерина, Н. В. Мамай // Транспортное, горное и строительное машиностроение: наука и производство. – 2022. – № 17-2. – С. 280-287. – DOI 10.26160/2658-3305-2022-17-280-287. – EDN TUVWIP.

9. Мусонов, О. С. Компактный механизм двухъярусной парковочной системы параллельной парковки автомобиля / О. С. Мусонов, О. А. Лукашук // Инновационное развитие техники и технологий наземного транспорта : Сборник статей IV Всероссийской научно-практической конференции, Екатеринбург, 16 декабря 2022 года. – Екатеринбург: Уральский федеральный университет имени первого Президента России Б.Н. Ельцина, 2023. – С. 134-137. – EDN APEPNW.

10. Шонохова, Н. А. Системы управления шнековыми движителями / Н. А. Шонохова, Я. Л. Либерман, О. А. Лукашук // Инновационное развитие техники и технологий наземного транспорта, Екатеринбург, 06 декабря 2019 года / Уральский федеральный университет имени первого Президента России Б. Н. Ельцина. – Екатеринбург: Издательство Уральского университета, 2020. – С. 154-156. – EDN LLXTSI.

11. Разработка модульного транспортного средства и обоснование его эксплуатационных показателей в современных логистических условиях / К. А. Асанбеков, Г. Н. Табуркин, О. А. Лукашук, Е. А. Сутормин // Инновационное развитие техники и технологий наземного транспорта, Екатеринбург, 06 декабря 2019 года / Уральский федеральный университет имени первого Президента России Б. Н. Ельцина. – Екатеринбург: Издательство Уральского университета, 2020. – С. 59-61. – EDN WPQFJK.

12. Либерман, Я. Л. Мобильный робот повышенной проходимости / Я. Л. Либерман, В. А. Овчинникова, Л. Н. Горбунова // Машиностроение и безопасность жизнедеятельности. – 2023. – № 1(45). – С. 63-67. – EDN CJMNXE.

13. Либерман, Я. Л. О некоторых принципах проектирования мобильных роботов / Я. Л. Либерман, Л. Н. Горбунова // Борисовские чтения: Материалы III Всероссийской научно-технической конференции с международным участием, Красноярск, 23–24 сентября 2021 года / Отв. за выпуск Е.С. Воеводин. – Красноярск: Сибирский федеральный университет, 2021. – С. 209-214. – EDN COPCAN.

Заведующий кафедрой «ПТМиР» ФГАОУ ВО
«УрФУ имени первого Президента России Б.Н. Ельцина»
кандидат технических наук, доцент,
Лукашук Ольга Анатольевна



подпись