

Официальный оппонент по кандидатской диссертации

Мотиенко Анны Игоревны

на тему "Модели и методики поддержки принятия решений о спасении пораженных в результате аварий на опасных производственных объектах"

1. Фамилия, имя, отчество официального оппонента

Яцун Сергей Федорович

2. Ученая степень, обладателем которой является официальный оппонент, и наименование отрасли науки, научных специальностей, по которым им защищена диссертация

Доктор технических наук по специальности 05.13.01 – Системный анализ, управление и обработка информации (технические системы)

Ученое звание: профессор

3. Полное название организации, являющейся основным местом работы официального оппонента, и занимаемая им в этой организации должность

Федеральное государственное бюджетное образовательное учреждение высшего профессионального образования «Юго-Западный государственный университет заведующий кафедрой теоретической механики и мехатроники

4. Список основных публикаций по теме диссертации в рецензируемых научных изданиях за последние 5 лет

1. Яцун С.Ф., Ворочаева Л.Ю. Математическое моделирование управляемого движения колесного пятизвенного прыгающего робота // Известия Российской академии наук. Теория и системы управления. 2015. № 4. С. 68.
2. Яцун С.Ф., Ворочаева Л.Ю., Яцун А.С. Математическое моделирование движения двухмассового вибрационного мобильного робота // Фундаментальные исследования. 2015. № 12-4. С. 729-734
3. Яцун С.Ф., Попов Н.И., Емельянова О.В., Савин А.И. Исследование движения навесного оборудования, установленного на квадрокоптере с помощью упруго-вязкого подвеса // Фундаментальные исследования. 2014. № 5-5. С. 969-973.
4. Яцун С.Ф., Волкова Л.Ю., Ворочаев А.В. Исследование движения многозвенного робота, перемещающегося прыжками и планированием // Справочник. Инженерный журнал с приложением. 2014. № S4. С. 12-17.
5. Яцун С.Ф., Локтионова О.Г., Волкова Л.Ю., Ворочаев А.В. Результаты экспериментального исследования характеристик прыжка разгонного модуля робота, перемещающегося с отрывом от поверхности // Справочник. Инженерный журнал с приложением. 2014. № S4. С. 7-12.
6. Яцун С.Ф., Пью Вей Ч., Савин С.И. Исследование закономерностей движения мобильного робота как части мультиагентной системы // Известия Юго-Западного государственного университета. 2014. № 1 (52). С. 129-135.
7. Яцун С.Ф., Локтионова О.Г., Понедельченко М.С. Синтез параметров аппарата для реабилитации нижних конечностей человека после травм // Фундаментальные исследования. 2013. № 10-5. С. 1033-1039.
8. Яцун С.Ф., Локтионова О.Г., Понедельченко М.С. Динамические особенности движения аппарата для реабилитации нижних конечностей человека после травм при

- дискретном управлении // *Фундаментальные исследования*. 2013. № 10-5. С. 1040-1044.
9. Яцун С.Ф., Локтионова О.Г., Понедельченко М.С. Математическое моделирование движения аппарата для реабилитации нижних конечностей человека после травм // *Современные проблемы науки и образования*. 2013. № 5. С. 18
10. Яцун С.Ф., Пью Вей Ч., Савин С.И., Шевякин В.Н. Исследование динамических режимов гусеничного мобильного робота при взаимодействии с неподвижным препятствием // *Известия Юго-Западного государственного университета*. 2013. № 5(50). С. 191-198.