

Сведения о научных руководителях
по диссертации *Гарбуза Михаила Андреевича*
«Динамика механических систем, способных перемещаться в произвольном направлении за счёт преобразования энергии потока среды»

Научные руководители: Самсонов Виталий Александрович

Ученая степень: доктор физико-математических наук

Ученое звание: профессор

Научная специальность: 01.02.01 Теоретическая механика

Место работы: ФГБОУ ВО «Московский Государственный Университет имени М.В. Ломоносова»

Должность: главный научный сотрудник лаборатории общей механики Научно-исследовательского института механики МГУ имени М.В. Ломоносова

Место работы: ФГБОУ ВО «Московский Государственный Университет имени М.В. Ломоносова»

Адрес места работы: 119192 Москва, Мичуринский проспект, д. 1, НИИ механики МГУ

Тел.: +7(495)9395478

E-mail: samson@imec.msu.ru

Второе место работы: ФГБОУ ВО «Московский Государственный Университет имени М.В. Ломоносова»

Должность: профессор кафедры теоретической механики и мехатроники

Адрес места работы: 119991, ГСП-1, Москва, Ленинские горы, МГУ, д.1, Главное здание, механико-математический факультет, кафедра теоретической механики и мехатроники

Тел. : +7(495)9393681

Список основных научных публикаций по специальности 1.1.7. – Теоретическая механика, динамика машин за последние 5 лет:

1. Досаев М.З., Самсонов В.А. Особенности равновесия тела на шарнирных опорах и скользящей заделке // *Известия Российской академии наук. Механика твердого тела*, 2023. – № 4. – С. 3-12.
2. Окунев Ю.М., Привалова О.Г., Самсонов В.А. Об устойчивости особых режимов планирования оперенного тела // *Вестник Московского университета. Серия 1: Математика. Механика*, 2022. – № 3. – С. 68-72.
3. Локшин Б.Я., Самсонов В.А. О спуске лыжника по прямолинейной трассе // *Известия Российской академии наук. Механика твердого тела*, 2022. – № 4. – С. 144-162.
4. Окунев Ю.М., Привалова О.Г., Самсонов В.А. Устойчивость вертикального спуска тяжелого оперенного тела в сопротивляющейся среде // *Вестник Санкт-Петербургского университета. Серия 1. Математика. Механика. Астрономия*, 2022. – Т. 9, № 1. – С. 144-151.
5. Досаев М.З., Самсонов В.А. Особенности динамики систем с упругими элементами и сухим трением // *Прикладная математика и механика*, 2021. – Т. 85, № 4. – С. 426-435.

Научный руководитель: Климина Любовь Александровна

Ученая степень: кандидат физико-математических наук

Ученое звание:

Научная специальность: 01.02.01 Теоретическая механика

Место работы: ФГБОУ ВО «Московский Государственный Университет имени М.В. Ломоносова»

Должность: ведущий научный сотрудник лаборатории общей механики Научно-исследовательского института механики МГУ имени М.В. Ломоносова

Место работы: ФГБОУ ВО «Московский Государственный Университет имени М.В. Ломоносова»

Адрес места работы: 119192 Москва, Мичуринский проспект, д. 1, НИИ механики МГУ

Тел.: +7(495)9395478

E-mail: klimina@imec.msu.ru

Список основных научных публикаций по специальности 1.1.7. – Теоретическая механика, динамика машин за последние 5 лет:

1. Голованов С.А., Климина Л.А., Самсонов В.А. Аналитическое исследование эффективности разгона робота тримарана // *Известия Российской академии наук. Теория и системы управления*, 2025. – № 5. – С. 171–178.
2. Klimina L.A., Shalimova E.S. On the Skating Motion of a Robot Controlled by an Internal Flywheel // *Journal of Computer and Systems Sciences International*, 2023. – Т. 62. – № 3. – С. 597–605.
3. Климина Л.А., Шалимова Е.С. О движении на коньках робота, управляемого внутренним маховиком // *Известия Российской академии наук. Теория и системы управления*, 2023. – № 4. – С. 168–176.
4. Голуб А.П., Климина Л.А., Локишин Б.Я., Селюцкий Ю.Д. Об автоколебаниях многозвенного аэродинамического маятника // *Известия Российской академии наук. Теория и системы управления*, 2023. – № 2. – С. 140–150.
5. Климина Л.А., Формальский А.М. Об оптимальном раскачивании качелей стоящим на них человеком // *Известия Российской академии наук. Теория и системы управления*, 2022. – № 6. – С. 85–94.

Ученый секретарь
диссертационного совета МГУ.011.7

М.А. Муницына