

СПИСОК

публикаций к.т.н., доц. Терешина В.А. за 2011-16 г.г.

1. Андриенко П.А., Терешин В.А. Троицкий мост в Санкт-Петербурге. Динамика гидроприводов. // LAP LAMBERT Academic Publishing GmbH & Co. KG, Saarbruecken, Germany. 2011, с.124.
2. Евграфов А.Н., Терешин В.А., Хростицкий А.А. Особенности задачи исследования геометрии механизма с избыточными связями. // Научно-технические ведомости СПбГПУ. - СПб.: Изд-во СПбГПУ, 2011, №4. - С. 122-126.
3. Терешин В.А., Хростицкий А.А. Силовой анализ парадоксального механизма с избыточными связями. // Научно-технические ведомости СПбГПУ. - СПб.: Изд-во СПбГПУ, 2011, №4. - С. 133-137.
4. Терешин В.А., Хростицкий А.А. Расчет усилий и жесткостей в статически неопределимом механизме смесителя. // Современное машиностроение. Наука и образование: материалы 2-й Международной научно-практической конференции. 14-15 июня 2012 года, Санкт-Петербург. - СПб.: Изд-во Политехн. ун-та, с 788-797.
5. Борина А.П., Терешин В.А. Решение задачи о пространственном движении статически неустойчивого шагающего аппарата. // Современное машиностроение. Наука и образование: материалы 3-й Международной научно-практической конференции. 20-21 июня 2013 года, Санкт-Петербург. - СПб.: Изд-во Политехн. ун-та, с 631-641.
6. Нигматуллина Ф.Р., Терешин В.А. Режим разгона опорно-поворотного устройства телескопа. // Современное машиностроение. Наука и образование: материалы 3-й Международной научно-практической конференции. 20-21 июня 2013 года, Санкт-Петербург. - СПб.: Изд-во Политехн. ун-та, с 804-810.
7. Нигматуллина Ф.Р., Терешин В.А. Исследование динамики телескопа. // Научно-технические ведомости СПбГПУ. - СПб.: Изд-во СПбГПУ, 2014, Вып.3(202)/2014. - С. 219-228.
8. Нигматуллина Ф.Р., Терешин В.А. Динамические ошибки трехосного телескопа в режиме сопровождения. // Интернет-журнал «Науковедение», ISSN 2223-5167 2014 №6 (25) [Электронный ресурс] М.: Науковедение, 2014 № 6 Режим доступа: <http://naukovedenie.ru/PDF/66TVN614.pdf>, свободный. - Загл. с экрана. - Яз. рус, англ. DOI: 10.15862/66TVN614.
9. Borina A., Tereshin V. Control of Biped Walking Robot Using Equations of the Inverted Pendulum. // Springer International Publishing Switzerland 2015, p.: 23-31
10. Borina A., Tereshin V. Mathematical Modelling of Interaction the Biped Dynamic Walking Robot with the Ground. // Springer International Publishing Switzerland 2016, p.: 127-134. A.Evgrafov (ed.), Advances in Mechanical Engineering, Lecture Notes in Mechanical Engineering, DOI 10.1007/978-3-319-29579-4_13.
11. Терешин В.А. Ударные спектры при линейном взаимодействии. // Современное машиностроение. Наука и образование: материалы 6-й Международной научно-практической конференции. / Под ред. А.Н.Евграфова и А.А.Поповича. - СПб.: Изд-во Политехн. ун-та, 2017, с. 202-213.

Доцент кафедры «Теория механизмов и машин»
к.т.н., доцент

Ученый секретарь
диссертационного совета Д 212.229.12

