

Сведения о члене экспертной комиссии

1	ФИО (полностью)	Рыбак Лариса Александровна
2	Дата рождения (полная)	8 февраля 1962 г.
3	Гражданство	РФ
4	Ученая степень (с указанием шифра специальности научных работников, по которой защищена диссертация)	д.т.н., 05.02.18
5	Ученое звание (по кафедре, специальности)	профессор по кафедре
6	Место работы:	
	Почтовый индекс, адрес, web-сайт, электронный адрес организации	308012, Белгородская область, г. Белгород, ул. Костюкова, 46, Федеральное государственное бюджетное образовательное учреждение высшего образования "Белгородский государственный технологический университет им. В.Г. Шухова" (БГТУ им. В.Г. Шухова), https://www.bstu.ru/index,rector@intbel.ru
	Полное наименование организации в соответствии с уставом	Федеральное государственное бюджетное образовательное учреждение высшего образования "Белгородский государственный технологический университет им. В.Г. Шухова"
	Ведомственная принадлежность организации	Министерство науки и высшего образования
	Тип организации	Федеральное государственное бюджетное образовательное учреждение высшего образования
	Наименование подразделения	Кафедра технологии машиностроения
	Должность	Профессор, Руководитель НИИ Робототехники и систем управления
7	Основные публикации в области диссертационного исследования	
	<p>1. Рыбак Л.А., Малышев Д.И., Гапоненко Е.В., Перевузник В.С., Волошкин А.А. / Оптимизация параметров ПИД-регулятора системы управления динамической платформы подвижности на базе гексапода для тренажерных комплексов // Вестник Национального исследовательского ядерного университета "МИФИ". Т. 11. № 3. С. 254-259. 2022.</p> <p>2. John I., Mohan S., Rybak L. Numerical investigations, development and control of a cartesian (3-PRRR) parallel manipulator / Proceedings of the Institution of Mechanical Engineers, Part C: Journal of Mechanical Engineering Science. 2022.</p> <p>3. Nandanwar A., Dhar N.K., Behera L., Malyshev D., Rybak L. Finite-time robust admissible consensus control of multirobot system under dynamic events / IEEE Systems Journal. Vol. 15(1), P. 780–790, 2021.</p> <p>4. Khalapyan S., Rybak L., Gaponenko E., Carbone G. Motion control of 6-DOF relative manipulation device / Mechanisms and Machine Science. Vol. 103, P. 217–225, 2021.</p>	

	<p>5. Inel F., Medjebouri A., Rybak L.A., Carbone G. Mode predictive control for spatial cable driven parallel robot based on variation the mass of end-effector / Mechanisms and Machine Science. Vol. 91, P. 209–217, 2021.</p> <p>6. Medjebouri A., Inel F., Rybak L.A., Carbone G. Robust control strategies of puma 560 robot manipulator / Mechanisms and Machine Science. Vol. 91, P. 218–227, 2021.</p> <p>7. Mohan S., Sunilkumar P., Rybak L., Malyshev D., Khalapyan S., Nozdracheva A Conceptual design and control of a sitting-type lower-limb rehabilitation system established on a spatial 3-PRRR parallel manipulator / Mechanisms and Machine Science. Vol. 84, P. 345–355, 2020.</p> <p>8. Sunilkumar P., Mohan S., Choudhury R., Rybak L. Dynamics and motion control of a three degree of freedom 3-PRRR parallel manipulator / Mechanisms and Machine Science. Vol. 89, P. 103–111, 2020.</p>
8	Контактный телефон члена экспертной комиссии (желательно мобильный)
9	Адрес электронной почты