

В диссертационный совет Д217.014.01

СВЕДЕНИЯ об официальном оппоненте
(Согласие на оппонирование)

Я, РЯЗАНЦЕВ Виктор Иванович^{Фамилия имя отчество},
согласен быть официальным оппонентом ШВЕДОВА Сергея Борисовича^{Фамилия имя отчество}
по кандидатской диссертации на тему СОВЕРШЕНСТВОВАНИЕ АЭРОДИНАМИКИ
ЛЕГКОВОГО АВТОПОЕЗДА С ВЫСОКИМ ПРИЦЕПОМ

по специальности 05.05.03 Колесные и гусеничные машины

О себе сообщаю:

Ученая степень доктор технических наук

Шифр и наименование специальности 05.05.03 Колесные и гусеничные машины

Ученое звание доцент

Должность профессор

Место и адрес работы МГТУ им. Н.Э. Баумана, Москва, 2-ая Бауманская 5, стр.1

Телефон, e-mail (оппонента) 89104766540 ryazantsev1@yandex.ru

Перечень опубликованных работ по специальности оппонируем и диссертации:

1. Рязанцев В.И. Активная система регулирования схождения колес // Автомобильная промышленность. 1998. № 10. С. 35.
2. Рязанцев В.И., Копаев А.В. Математическая модель системы автоматического регулирования угла схождения управляемых колес автомобиля // Вестник машиностроения. 2001. № 7. С. 14.
3. Рязанцев В.И., Пузанов В.И. Система автоматического регулирования углов схождения колёс автомобиля // Вестник Московского государственного технического университета им. Н.Э. Баумана. Серия: Машиностроение. 2002. № 1. С. 22.

4. Рязанцев В.И. Автоматическое регулирование угла схождения колес при движении автомобиля // Автомобильная промышленность. 2003. № 10. С. 38.
5. Рязанцев В.И., Пузанов В.И. К определению оптимальных параметров системы автоматического регулирования углов схождения управляемых колёс автомобиля // Известия высших учебных заведений. Машиностроение. 2003. № 2. С. 27.
6. Копаев А.В., Рязанцев В.И. Математическое моделирование системы автоматического регулирования угла схождения колес автомобиля // Вестник Московского государственного технического университета им. Н.Э. Баумана. Серия: Естественные науки. 2004. № 3. С. 10.
7. Рязанцев В.И. Повышение активной безопасности автомобиля введением автоматически управляемого схождения // Мехатроника, автоматизация, управление. 2004. № 9. С. 40.
8. Рязанцев В.И. Эффективность применения активно управляемого схождения колес автомобилей // Известия высших учебных заведений. Машиностроение. 2006. № 10. С. 42-52.
9. Рязанцев В.И. Активное управление схождением колес автомобиля. Монография. М., 2007. 209 с.
10. Рязанцев В.И. Прогнозирование устойчивости движения автомобиля с активно управляемым схождением колес. Диссертация на соискание ученой степени доктора технических наук / Московский государственный технический университет им. Н.Э. Баумана. Москва, 2008.
11. Рязанцев В.И., Нгуен Чи Конг. Динамическая модель автомобиля для решения задач с потерей поперечной устойчивости // Известия высших учебных заведений. Машиностроение. 2008. № 7. С. 52-66.
12. Рязанцев В.И. Свойства автомобиля с системой управления схождением колес // Известия высших учебных заведений. Машиностроение. 2012. № 9. С. 38-44.
13. Рязанцев В.И. Метод повышения устойчивости движения автомобиля // Известия высших учебных заведений. Машиностроение. 2013. № 9. С. 49-55.
14. Рязанцев В.И. О реализации ещё одной возможности повышения устойчивости движения автомобиля // Инженерный журнал: наука и инновации. 2013. № 12 (24). С. 31.
15. Рязанцев В.И. Алгоритмы активного управления углами схождения колес автомобиля в движении // Известия высших учебных заведений. Машиностроение. 2014. № 10 (655). С. 31-40.
16. Рязанцев В.И., Наказной О.А. Алгоритмы управления системами активной безопасности автомобиля // Известия Волгоградского государственного технического университета. 2014. Т. 9. № 19 (146). С. 33-35.
17. Рязанцев В.И., Дьяков А.С. Нелинейная система управления схождением колес автомобиля // Инженерный журнал: наука и инновации. 2015. № 2 (38). С. 8.

Совместных публикаций с соискателем не имею. Не являюсь членом экспертного совета ВАК.

25.04.2016

Рязанцев В.И.

