

Список публикаций

Пивоварова Елена Николаевна

Статьи в рецензируемых журналах:

1. Kilin A. A., Pivovarova E. N., Ivanova T. B., Spherical Robot of Combined Type: Dynamics and Control, *Regular and Chaotic Dynamics*, 2015, vol. 20, no. 6, pp. 716–728.
2. Ivanova T. B., Pivovarova E. N., Comments on the Paper by A. V. Borisov, A. A. Kilin, I. S. Mamaev “How to Control the Chaplygin Ball Using Rotors. II”, *Regular and Chaotic Dynamics*, 2014, vol. 19, no. 1, pp. 140–143 (рус.: Комментарий к статье А. В. Борисова, А. А. Килина, И. С. Мамаева “Как управлять шаром Чаплыгина при помощи роторов. II”, *Нелинейная динамика*, 2014, т. 10, № 1, с. 127–131).
3. Иванова Т. Б., Пивоварова Е. Н. Динамика и управление сферическим роботом с осесимметричным маятниковым приводом, *Нелинейная динамика*, 2013, т. 9, № 3, с. 507–520 (англ.: Dynamics and Control of a Spherical Robot with an Axisymmetric Pendulum Actuator, arXiv:1511.02655 (2015)).
4. Пивоварова Е. Н., Иванова Т. Б. Исследование устойчивости периодических решений в задаче о качении шара с маятником, *Вестник Удмуртского университета. Математика. Механика. Компьютерные науки*, 2012, № 4, с. 146–155.
5. Пивоварова Е. Н., Клековкин А. В., Влияние трения качения на управляемое движение робота-колеса, *Вестник Удмуртского университета. Математика. Механика. Компьютерные науки*, 2015, т. 25, № 4, с. 583–592.
6. Ветчанин Е. В., Караваев Ю. Л., Калинин А. А., Клековкин А. В., Пивоварова Е. Н., Модель безвинтового подводного робота, *Вестник Удмуртского университета. Математика. Механика. Компьютерные науки*, 2015, т. 25, № 4, с. 544–553.
7. Алаалькин С. С., Богатырев А. В., Иванова Т. Б., Пивоварова Е. Н., Определение моментов инерции и положения центра масс робототехнических устройств, *Вестник Удмуртского университета. Физика и химия*, 2014, № 4, с. 79–86.

Тезисы докладов конференций:

1. Kilin A., Klekovkin A., Pivovarova E., Analysis of the influence of the rolling friction on the dynamics of a robot-wheel, Sixth International Conference “Geometry, Dynamics, Integrable Systems”: book of abstracts, Izhevsk, Russia, 2–5 June, 2016, p. 31.
2. Klekovkin A. V., Pivovarova E. N., Taking rolling friction into account in the case of the controlled motion of robot-wheel, International conference “Nonlinear methods in physics and mechanics”: book of abstracts, Yaroslavl, Russia, 1–3 October, 2015, pp. 42–43.
3. Иванова Т. Б., Килин А. А., Пивоварова Е. Н., Динамика сфероробота с одномерным маятником, несущим ротор, Всероссийская научная конференция “Дни регулярной и хаотической динамики” : сб. тез., Ижевск, Россия, 27–28 марта 2015 г., с. 18–19.
4. Пивоварова Е. Н., Иванова Т. Б., Динамика и управление движением сфероробота комбинированного типа, Всероссийская научная конференция студентов-физиков и молодых ученых ВНКСФ-20: материалы конф., Омск, Россия, 26 марта–2 апреля, 2015, с. 84–85.
5. Пивоварова Е. Н., Иванова Т. Б., Динамика и управление движением шара с маятниковым механизмом, Всероссийская научная конференция студентов-физиков и молодых ученых ВНКСФ-20: материалы конф., Ижевск, Россия, 27 марта–3 апреля, 2014, с. 81–82.
6. Pivovarova E. N., Ivanova T. B., On the Motion of a Ball with a Spherical Pendulum, International Conference “Nonlinear Dynamics and its Applications”: book of abstracts, Yaroslavl, Russia, 10–14 October, 2013, pp. 59–60.
7. Pivovarova E. N., Ivanova T. B., Free and Controlled Motion of a Ball with a Spherical Pendulum, Fourth International Conference “Geometry, Dynamics, Integrable Systems”: book of abstracts, Izhevsk, Russia, 10–14 June, 2013, pp. 45–46.