

## Список публикаций

Пивоварова Елена Николаевна

Статьи в рецензируемых журналах:

1. Борисов А. В., Килин А. А., Пивоварова Е. Н., Разгон волчка Чаплыгина при помощи роторов, принята к печати в *Доклады Академии Наук*.
2. Kilin A. A., Pivovarova E. N., Chaplygin's Top with Periodic Gyrostatic Torque, готовится печати в *Regul. Chaotic Dyn.*
3. Ivanova T. B., Kilin A. A., Pivovarova E. N., Controlled Motion of a Spherical Robot of Pendulum Type on an Inclined Plane, *Doklady Physics*, 2018, vol. 63, no. 7, pp. 302–306.
4. Ivanova T. B., Kilin A. A., Pivovarova E. N., Controlled Motion of a Spherical Robot with Feedback. II, *Journal of Dynamical and Control Systems*, 2017, doi: 10.1007/s10883-017-9390-7.
5. Ivanova T. B., Kilin A. A., Pivovarova E. N., Controlled Motion of a Spherical Robot with Feedback. I, *Journal of Dynamical and Control Systems*, 2018, vol. 24, no. 3, pp. 497–510.
6. Пивоварова Е. Н., Исследование устойчивости стационарных движений сфероробота комбинированного типа, *Нелинейная динамика*, 2017, т. 13, № 4, с. 611–623.
7. Kilin A. A., Pivovarova E. N., The Rolling Motion of a Truncated Ball Without Slipping and Spinning on a Plane, *Regular and Chaotic Dynamics*, 2017, vol. 22, no. 3, pp. 298–317.
8. Borisov A. V., Kazakov A. O., Pivovarova E. N., Regular and Chaotic Dynamics in the Rubber Model of a Chaplygin Top, *Regular and Chaotic Dynamics*, 2016, vol. 21, nos. 7–8, pp. 885–901. (рус.: Регулярная и хаотическая динамика в резиновой модели волчка Чаплыгина, *Нелинейная динамика*, 2017, т. 13, № 2, с. 277–297)
9. 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.
10. 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).
11. 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)).
12. 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.
13. 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.
14. 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.
15. 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. A., Pivovarova E. N., Acceleration of a Chaplygin Top Using Rotors, The Seventh International Conference “Geometry, Dynamics, Integrable Systems — GDIS 2018”, June 5–9, 2018, Dolgoprudny, Russia.
2. Ivanova T. B., Pivovarova E. N., Controlled motion of a spherical robot with an axisymmetric pendulum actuator using feedback, The International Scientific Workshop “Recent Advances in Hamiltonian and Nonholonomic Dynamics”, June 15–18, 2017, Dolgoprudny, Russia.
3. Kilin A. A., Pivovarova E. N., A study of the dynamics of a truncated ball moving without slipping and spinning on a plane, The International Scientific Workshop “Recent Advances in Hamiltonian and Nonholonomic Dynamics”, June 15–18, 2017, Dolgoprudny, Russia.
4. 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.

5. 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.
6. 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.
7. Пивоварова Е. Н., Иванова Т. Б., Динамика и управление движением сфероробота комбинированного типа, Всероссийская научная конференция студентов-физиков и молодых ученых ВНКСФ-21: материалы конф., Омск, Россия, 26 марта–2 апреля, 2015, с. 84–85.
8. 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.
9. 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.
10. 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.