



**МИНИСТЕРСТВО НАУКИ И  
ВЫСШЕГО ОБРАЗОВАНИЯ  
РОССИЙСКОЙ ФЕДЕРАЦИИ**

**федеральное государственное бюджетное  
образовательное учреждение  
высшего образования**

**«КУРГАНСКИЙ ГОСУДАРСТВЕННЫЙ  
УНИВЕРСИТЕТ»**

ул. Советская, д.63, строение 4,  
г. Курган, 640020

Тел. (3522) 65-49-99, Факс (3522) 46-22-51

rektorat@kgsu.ru, www.kgsu.ru

17.12.2018 № 77-01-3706

На № \_\_\_\_\_

УТВЕРЖДАЮ  
Проректор по образовательной  
деятельности ФГБОУ ВО «Курганский  
государственный университет»  
А.В. Зайцев



**АКТ о внедрении**

в учебный процесс результатов диссертационного исследования Волкова  
Александра Александровича на тему  
«Повышение скорости движения в повороте быстроходной гусеничной машины на  
основе совершенствования алгоритмов управления движением»  
представленной на соискание ученой степени кандидата технических наук по  
специальности  
05.05.03 – «Колесные и гусеничные машины»

Результаты диссертационной работы А.А. Волкова «Повышение скорости движения в повороте быстроходной гусеничной машины на основе совершенствования алгоритмов управления движением» являются ключевой частью госбюджетных тем № 256 «Научные основы синтеза систем стабилизации движения быстроходной гусеничной машины на основе инновационных информационных технологий» и № 361 «Разработка математических моделей и алгоритмов автоматизированного управления поступательной скоростью движения современных транспортных средств и роботизированных комплексов на их базе», выполняемых кафедрой гусеничных машин и прикладной механики в 2014-2018гг.

Материалы диссертации используются в учебном процессе подготовки специалистов по направлению 23.05.02 (лекционная часть дисциплин «Управление техническими системами», «Динамика машин», а так же «Теория движения гусеничных машин»), и аспирантов по специальности 05.05.03 в Курганском государственном университете.

Заведующий кафедрой гусеничных машин  
и прикладной механики, д.т.н., профессор

 В.Б. Держанский

Профессор кафедры гусеничных машин  
и прикладной механики, д.т.н.

 И.А. Тараторкин