

КОНФЕРЕНЦИИ, СИМПОЗИУМЫ, ВЫСТАВКИ

Краткий обзор календаря за 2006-2007 гг.

37-й МЕЖДУНАРОДНЫЙ СИМПОЗИУМ ПО РОБОТОТЕХНИКЕ ISR 2006 (Франция) и 4-я КОНФЕРЕНЦИЯ ПО РОБОТОТЕХНИКЕ Robotik 2006 (Германия)

Организаторы

VDI Wissensforum,

VDMA (робототехника + автоматизация).

При поддержке организаций:

DGR – немецкой ассоциации робототехники,

FR – международной федерации робототехники.

15-17 мая 2006 года в Мюнхенском Международном конгресс-центре прошла совместная конференция 37-ого международного симпозиума по робототехнике ISR 2006 и 4-ой немецкой конференции по робототехнике Robotik 2006. Совместная конференция была организована вместе с выставкой робототехники AUTOMATICA, которая проводилась 16-19 мая 2006 г.

Международный симпозиум по робототехнике (ISR) – старейшая всемирная международная конференция в области робототехники, являющаяся основой для современных исследований в робототехнике.

В программе выступлений были представлены новинки в области систем и элементов роботов, технического зрения роботов, передающих и обрабатывающих блоков.

Организационный комитет

Председатель Рольф Дитер Шрафт (Rolf Dieter Schraft), институт Фраунгофера, Германия.

Вице-председатель Герд Хирцингер (Gerd Hirzinger), Германия.

Сопредседатели:

Пол Джонстон (Paul Johnston), Международная федерация робототехники (IFR), Канада;

Токуо Джиккура (Tokuo Iikura), Ассоциация робототехники Японии (JARA), Япония;

Стефан Мюллер (Stefan Mueller), Бельгия;

Дональд Винсент (Donald Vincent), США.

Более подробную информацию можно получить на сайте:

<http://www.isr2006.com>.

8-я МЕЖДУНАРОДНАЯ КОНФЕРЕНЦИЯ ПО МЕХАТРОНИКЕ И ТОЧНОМУ МАШИНОСТРОЕНИЮ

8-10 июня 2006 г. (Румыния)

Тематика конференции

- » Промышленные и мобильные роботы, микророботы;
- » Метрология, измерительные приборы и системы;
- » Автоматизированное проектирование;
- » Оптика в мехатронных устройствах и в точном машиностроении;

» Образование и обучение (мехатроника; точное машиностроение).

Более подробную информацию можно получить на сайте:

<http://zeus.east.utcluj.ro/mec/mmfm/index.htm>.

16-й СИМПОЗИУМ ПО ПРОЕКТИРОВАНИЮ, ДИНАМИКЕ И УПРАВЛЕНИЮ РОБОТАМИ CISM-IFTOMM ROMANSY 2006 (Польша)

20-24 июня 2006 г. в Варшаве (Польша) прошёл симпозиум, посвящённый проектированию, исследованию динамики роботов и управлению роботами. Он был организован Международной федерацией теории механизмов и машин (IFTOMM) и Варшавским технологическим университетом.

Организационный комитет

Польша: Т. Зелинска (T. Zielińska), М. Ольшевски (M. Olszewski), С. Зелински (S. Zieliński), К. Козловски (K. Kozłowski), К. Тшон (K. Tchoń), К. Кедзиор (K. Kędzior).

Руководящий комитет

М. Чекарелли (M. Ceccarelli), Италия,

И-Минг Чен (I-Ming Chen), Сингапур,

Б. Хейманн (B. Heimann), Германия,

Е. Мартин (E. Martin), Канада,

О. Кхатиб (O. Khatib), США,

В. Шилен (W. Schiehlen), Германия,

О. Таканиши (O. Takanishi), Япония,

Т. Зелинска (T. Zielińska), Польша.

Темы симпозиума

» Проектирование роботов;

» Сервисные, познавательно-развлекательные, медицинские и обучающие роботы;

» Био-роботы;

» Исследования в области управления, моделирования, кинематического и динамического анализа робототехнических систем;

» Системы датчиков робота, воспринимающие устройства;

» Космические роботы;

» Последние инновации в робототехнике;

Более подробную информацию можно получить на сайтах:

<http://romansy.ia.pw.edu.pl/romansy2006>, <http://www.robots.neu.edu/iftomm>.

ПРОБЛЕМЫ МЕХАНИКИ СОВРЕМЕННЫХ МАШИН III международная конференция

21-27 июня 2006 г. (Улан-Удэ, Россия)

Организаторы

Министерство образования и науки Российской Федерации,

Российская Академия наук,

Научный совет РАН по проблемам машиноведения и технологических процессов,

Министерство образования и науки Республики Бурятия,

Восточно-Сибирский государственный технологический университет,

Институт машиноведения им. А.А. Благонравова РАН,

Иркутский государственный университет путей сообщения,

Братский государственный университет.

Организационный комитет

Сопредседатели оргкомитета:

Артюнин А.И., ВСГТУ (Улан-Удэ),

Фролов К.В., ИМАШ РАН (Москва),
Хоменко А.П., ИГУПС (Иркутск),
Заместитель председателя оргкомитета Балбаров В.С., ВСГТУ (Улан-Удэ),
Учёный секретарь: Алхунсаев Г.Г., ВСГТУ (Улан-Удэ).

Тематика конференции

- » Структура, кинематика и динамика исполнительных механизмов;
- » Динамика, прочность и надежность машин;
- » Механика и управление движением шагающих машин и роботов;
- » Моделирование процессов, автоматизация исследований, проектирования и конструирования машин и механизмов;
- » Мехатронные системы.

Более подробную информацию можно получить на сайте:
<http://cactus.esstu.ru/mech-conf/startPage.html>.

**АРМ 2006 – МЕЖДУНАРОДНАЯ ЛЕТНЯЯ ШКОЛА-КОНФЕРЕНЦИЯ
ПО СОВРЕМЕННЫМ ПРОБЛЕМАМ В МЕХАНИКЕ (Россия)**

25 июня – 1 июля 2006 г. в Санкт-Петербурге (Репино) проходила летняя школа-конференция «Современные проблемы в механике 2005», организованная институтом проблем машиноведения Российской Академии наук под патронажем РАН.

Тематика конференции

- » Механика обобщённых сплошных сред (полярные и микроморфные сплошные среды, смеси, зерно, порошки и т.д.).
- » Фазовые переходы;
- » Твёрдые частицы и их структура;
- » Наноструктуры и тонкие слои;
- » Волновые движения;
- » Нелинейная динамика, хаос и вибрации;
- » Динамика жёстких тел и многозвенных механизмов;
- » Жидкость и газ;
- » Вычислительная механика;
- » Механические и социальные аспекты инженерии.

Более подробную информацию можно получить на сайте:
<http://www.ipme.ru/ipme/conf/apm2005/index.php>.

**9-я МЕЖДУНАРОДНАЯ КОНФЕРЕНЦИЯ ПО ЛАЗАЮЩИМ И ШАГАЮЩИМ
РОБОТАМ CLAWAR 2006**

9-я Международная конференция по лазающим и шагающим роботам CLAWAR 2006 проходила в Бельгии (Брюссель) 12-14 сентября 2006 г.

Тематика конференции

- » Автономные и телеуправляемые CLAWAR;
- » Биологические системы;
- » Моделирование и проектирование CLAWAR;
- » Управление CLAWAR;
- » Проектирование модульной архитектуры систем;
- » Развлечения;
- » Новые приводы и источники питания;
- » Интеллектуальные и обучаемые роботы;
- » Микротехника;

- » Колёсное передвижение;
- » Гибридное передвижение;
- » Виртуальная реальность.

Сферы применения: вспомогательные технологии в биомедицине, строительстве, образовании, при спасательных операциях в чрезвычайных ситуациях; развлечения; помощь пожилым людям и инвалидам; нанотехнологии; нефтехимия; проход труб и воздухопроводов для их восстановления; безопасность и слежение; подводная робототехника.

Более подробную информацию можно получить на сайте:

<http://www.bsme.be/events/clawar2006/clawar2006.html>.

IEEE 2006 / RSJ МЕЖДУНАРОДНАЯ КОНФЕРЕНЦИЯ ПО ИНТЕЛЛЕКТУАЛЬНЫМ РОБОТАМ И СИСТЕМАМ (IROS) (Китай)

IEEE 2006 / RSJ Международная конференция по интеллектуальным роботам и системам (IROS) проходила в Пекинском международном центре с 9 по 15 октября 2006 г.

Тема конференции «Сплав человеческого и робототехнического в современном кибернетическом обществе» отражает интересы растущего взаимодействия и сосуществования роботов и людей, личных роботов, сетевых роботов, робототехники и других технологий для улучшения качества жизни людей, как, например, здоровья, развлечения, уход по дому и т.д.

Тематика конференции

- » Действующие приближения в мобильной робототехнике;
- » Электроактивные полимерные приводы и датчики в робототехнике;
- » Многоцелевая робототехника;
- » От датчиков к человеческой ориентации в пространстве (геометрия навигации);
- » Медицинская диагностика, хирургия и оценка результатов.

Более подробную информацию можно получить на сайте:

<http://www2.acae.cuhk.edu.hk/~armi06/index.html>.

МЕЖДУНАРОДНАЯ КОНФЕРЕНЦИЯ ПО ТЕОРИИ МЕХАНИЗМОВ И МЕХАНИКЕ МАШИН

9-15 октября 2006 г. (Краснодар, Россия)

Программный комитет конференции

Сопредседатели: Колесников К.С. (МГТУ им. Баумана, Москва), Фролов К.В. (ИМАШ РАН, Москва), Петрик А.А. (Куб ГТУ, Краснодар).

Зам. председателей: Бабешко В.А. (КГУ, Краснодар), Бережной С.Б. (Куб ГТУ, Краснодар), Махутов Н.А. (ИМАШ РАН, Москва), Смелягин А.И. (Куб ГТУ, Краснодар).

Члены комитета: Артюнин А.И. (ВСГТУ, Улан-Удэ), Асташев В.К. (ИМАШ РАН, Москва), Барановский А.М. (НГАВТ, Новосибирск), Бледнова Ж.М. (Куб ГТУ, Краснодар), Брискин Е.С. (ВолгГТУ, Волгоград), Доронин В.И. (ДГУПС, г. Хабаровск), Дубровский В.А. (ИМАШ РАН, Москва), Дьяченко А.П. (Департамент промышленности и лесных ресурсов Краснодарского края, Краснодар), Елисеев С.В. (ИРИИТ, Иркутск), Каразин В.И. (СПбГПУ, Санкт-Петербург), Невенчаная Т.О. (АГТУ, Астрахань), Пожбелко В.И. (ЮУГТУ, Челябинск), Ряховский О.А. (МГТУ, Москва), Сильченко П.Н. (КГТУ, Красноярск), Симанков В.С. (Куб ГТУ, Краснодар), Синев А.В. (ИМАШ РАН, Москва), Скойбеда А.Т. (БНТУ, Минск), Тимофеев Г.А. (МГТУ, Москва), Трипкош А.И. (Департамент промышленности и транспорта муниципального образования, Краснодар), Уалиев Г.У. (ИММ, Алма-Ата), Умнов Н.В. (ИМАШ РАН, Москва), Хомченко В.Г. (ОГТУ, Омск). Учёный секретарь Кегелес В.Л. (Куб ГТУ, Краснодар).

Тематика конференции

- » Теория механизмов (структура, кинематика и синтез механизмов; роботы, манипуляторы и механизмы параллельной структуры; мехатронные системы);
- » Механика машин (зубчатые, цепные и фрикционные передачи; механические приводы и системы машин; управление машинами и приводами; микромеханика и нанотехнологии);
- » Динамика машин (динамический анализ машин; балансировка и уравнивание машин; виброзащита машин и систем машин);
- » Надежность и безопасность машин (надежность и долговечность машин; экспериментальные исследования машин; трение в машинах);
- » Исторические и методологические аспекты преподавания курсов ТММ, ДМ, ТМ и ПМ.

Более подробную информацию можно получить на сайте <http://kubstu.ru/?uid=010010&nid=292>.

**IV МЕЖДУНАРОДНАЯ СПЕЦИАЛИЗИРОВАННАЯ
ВЫСТАВКА «РОБОТОТЕХНИКА»**

Робототехника, интеллектуальные системы, мехатроника, техническая кибернетика

17 – 20 октября 2006 г. (Москва, Россия)

Организаторы

Министерство образования и науки Российской Федерации, Федеральное агентство по науке и инновациям, Министерство Российской Федерации по делам гражданской обороны, чрезвычайным ситуациям и ликвидации последствий стихийных бедствий (МЧС России), Русская выставочная компания «ЭКСПОДИЗАЙН».

Цель проведения выставки

- Показ передовых технологий, робототехнических, интеллектуальных и мехатронных систем, разработанных или производимых в России и за рубежом.
- Отбор отечественных инновационных разработок и инвестиционных проектов в области робототехники для расширения возможностей их коммерциализации и вывода на мировые рынки высокотехнологичной продукции.

Тематика выставки

- » Робототехника и мехатроника: промышленные робототехнические системы, автоматизированные системы и интеллектуальные производства, роботы сферы обслуживания, роботы специального назначения, интеллектуальные роботы и пр.;
- » Промышленные, встраиваемые и специализированные вычислительные системы: компьютеры, процессоры, компоненты, интерфейсы, программное обеспечение;
- » Комплекующие, узлы, агрегаты робототехнических и мехатронных систем: мини- и микродвигатели, сервоприводы, оптоэлектроника, пневматика, гидравлика;
- » Алгоритмы, технологии и программное обеспечение искусственного интеллекта: представление знаний, нечеткая логика, обучение и самообучение, экспертные системы, нейронные сети, генетические алгоритмы, алгоритмы группового поведения;
- » Нанотехника и технологии;
- » Сенсоры и датчики;
- » Метрология, измерительная техника, системы наблюдения;
- » Системы технического зрения, анализа и обработки изображения;
- » Источники и системы питания;
- » Интеллектуальные потребительские товары: «интеллектуальная» бытовая техника;
- » Роботы - игрушки, компьютерные игры;

» Системы передачи данных: интернет и интранет, каналы связи, специализированное программное обеспечение.

Сферы применения робототехнических, интеллектуальных и мехатронных систем, представленные на выставке:

Промышленность, энергетика и нефтегазовый комплекс;

Сельское и лесное хозяйство;

Строительство и жилищно-коммунальное хозяйство;

Медицина и сфера социального обслуживания;

Научные исследования;

Образование;

Военное дело;

Системы обеспечения безопасности и борьба с терроризмом;

Освоение космоса, морских глубин и труднодоступных районов;

Сфера обслуживания;

Досуг, развлечения и спорт.

Партнёры выставки:

Компания «Техновижн», Ассоциация спортивной робототехники, интернет-портал RoboClub.ru, компания «Андроидные роботы».

Деловая программа выставки включала в себя научно-практические конференции по актуальным проблемам развития высокотехнологичной сферы науки и промышленности, семинары, «круглые столы», презентации и конкурсы различной направленности.

Более подробную информацию можно получить на сайте:

<http://robotexpo.ru>.

XVIII МЕЖДУНАРОДНАЯ КОНФЕРЕНЦИЯ ТЕХНОЛОГИИ МАТЕРИАЛОВ, ПРОЕКТИРОВАНИЯ И ЛОГИСТИКИ MNCL 2006

19-20 октября 2006 г. (Белград, Сербия)

Организаторы

Кафедра механики университета Белграда, Сербия;

Департамент обработки материалов и проектирования, Сербия.

Организационный комитет

Мирсеа Аламореану (Mircea Alamooreanu), Румыния;

Харальд Ашемманн (Harald Aschemann), Германия;

Тибериу Бабеу (Tiberiu Babeu), Румыния;

Срдан Бошняк (Srđan Bošnjak), Сербия;

Милорад Бурик (Milorad Burić), Черногория;

Димитру Карунту (Dimitru Caruntu), США;

Марко Чеккарелли (Marco Ceccarelli), Италия;

И-Минг Чен (I-Ming Chen), Сингапур.

Темы семинаров

» Погрузочно-разгрузочные устройства и подъёмные системы;

» Транспортные машины и конвейерное оборудование;

» Подъёмники машин, конвейеры и канатные дороги;

» Промышленные роботы и манипуляторы.

Более подробную информацию можно получить на сайте:

<http://meh.mas.bg.ac.yu/mhcl06/>.

22-я МЕЖДУНАРОДНАЯ НАУЧНАЯ КОНФЕРЕНЦИЯ ПО ВЫЧИСЛИТЕЛЬНОЙ МЕХАНИКЕ

6-8 ноября 2006 г. (Пльзень, Чехия)

Организаторы

Кафедра механики факультета прикладных наук университета Западной Богемии, Пльзень;

Чешский национальный комитет IFToMM.

Организационный комитет

Мирослав Балда (Miroslav Balda),

Яромир Хорачек (Jaromír Horáček), Прага,

Хайнек Кластерка (Huněk Klášterka), Пльзень.

Тематика конференции

» Анализ, математическое моделирование и числовое моделирование в механике твёрдых тел, гидромеханике и термодинамике;

» Биомеханика;

» Взаимодействие жидких структур;

» Динамика механических систем;

» Надёжность и долговечность структур;

» Экспериментальные методы в механике.

Более подробную информацию можно получить на сайте:

<http://www.fav.zcu.cz/>.

10-я МЕЖДУНАРОДНАЯ КОНФЕРЕНЦИЯ ПО МЕХАТРОННЫМ ТЕХНОЛОГИЯМ

20-24 ноября 2006 г. (Монтеррей, Мексика)

Организатор

Институт технологии, Монтеррей.

Организационный комитет

Джон Биллинслей (John Billingsley), Австралия,

Зенгджи Сан (Zengqi Sun), ГуоШенг Джан (Guozheng Yan), Китай ,

Герд Джегер (Gerd Jäger), Бодо Хейманн (Bodo Heimann), Германия,

Хауро Козоно (Hauru Kozono), (Yoshimi Takeuchi), Япония.

Тематика конференции

» Прогрессивные мехатронные устройства в робототехнике, интеллектуальные механизмы управления движением, человеко-машинный интерфейс, мобильные роботы;

» Датчики в управляемых приводах, тактильные материалы и структуры, машинное зрение и распознавание, измерение и управление, автоматизированное передвижение, идентификация, интеллектуальное и расширенное управление, искусственный интеллект.

Более подробную информацию можно получить на сайте:

<http://cmpublish.itesm.mx/wps/wcm/>

16-й МЕЖДУНАРОДНЫЙ СИМПОЗИУМ РОБОТОТЕХНИКИ В АЛЬПИЙСКО-АДРИАТИЧЕСКО-ДУНАЙСКОМ РЕГИОНЕ (RAAD),

7-9 июня 2007 г. (Любляна, Словения)

16-й Международный симпозиум по робототехнике стран Альпийско-Адриатическо-Дунайского региона (RAAD) будет проведён в Любляне, через семь лет после симпозиума,

прошедшего в Мариборе (Словения, 2000 г.) За это время прогресс робототехники, автоматизации и связанных с ними областей привёл к большим изменениям в эксплуатации и технологии роботов. Цель RAAD – содействовать встрече учёных и практиков в робототехнике стран региона, чтобы дать им возможность обсудить проблемы и обменяться новыми идеями.

Организационный комитет

Г. Бельфорте (G. Belforte), Италия;
Дж. Ф. Бито (J. F. Bito), Болгария;
Ф. Борангу (Th. Borangiu), Румыния;
М. Чеккарелли (M. Ceccarelli), Италия;
К. Доброводский (K. Dobrovodsky), Словакия.

Тематика конференции

- » Индустриальные приложения управления роботом;
- » Микророботы: моделирование;
- » Система технического зрения робота;
- » Механизмы захвата и интерфейс;
- » Сервисные роботы;
- » Гуманоидные роботы;
- » Датчики и приводы головок для роботов;
- » Человеко-машинный интерфейс робота;
- » Робототехника и развлечения;
- » Подводные и космические роботы.

Более подробную информацию можно получить на сайте:

<http://robo.fe.uni-lj.si/raad2007>.

**12-й ВСЕМИРНЫЙ КОНГРЕСС ПО ТЕОРИИ МЕХАНИЗМОВ И МАШИН
IFToMM 2007**

17-21 июня 2007 г. (Бесанкон, Франция)

Организационный комитет

Марк Дахан (Marc DAHAN), Франция;
Манфред Хиллер (Manfred HILLER), Германия;
Дамиен Чаблат (Damien CHABLAT), Франция.

Тематика конференции

- » Динамика машин;
- » Человеко-машинные системы;
- » Мехатроника;
- » Микромеханизмы;
- » Нелинейные колебания;
- » Транспортирующие машины;
- » Надёжность машин и механизмов;
- » Биомеханика и др.

Более подробную информацию можно получить на сайте: <http://www.iftomm2007.com>.

**МЕЖДУНАРОДНАЯ КОНФЕРЕНЦИЯ ПО ДИНАМИКЕ МУЛЬТИТЕЛ
ECCOMAS 2007**

25-28 июня 2007 г. (Милан, Италия)

Динамика мультител – область вычислительной механики, объединяющая различные

дисциплины (динамику структур, вычислительную математику, теорию управления и информатику) с целью создания методов и инструментальных средств виртуального макетирования сложных механических систем. Динамика мультител играет сегодня важную роль в моделировании, анализе и оптимизации механических систем.

Организационный комитет

Дж. Амбросио (J. Ambrósio), Португалия;

М. Арнольд (M. Arnold), Германия;

В. Блейер (W. Blajer), Польша;

А. Кардона (A. Cardona), Аргентина;

Дж. Гарсиа де Джалон (J. García de Jalón), Испания.

Тематика конференции

- » Теоретические и вычислительные методы;
 - » Сложные приложения, включая космос, автомобильные, биомеханические, железнодорожные разработки и т.д.;
 - » Проблемы масштабирования;
 - » Расширенные числовые алгоритмы;
 - » Системы гибких мультител;
 - » Моделирование в реальном масштабе времени, вычислительная эффективность и виртуальный мир;
 - » Управление;
 - » Оптимизация;
 - » Программное обеспечение разработок, проверка правильности, самообучение.
- Более подробную информацию можно получить на сайте:
<http://www.multibody2007.org>.

10-я МЕЖДУНАРОДНАЯ КОНФЕРЕНЦИЯ ПО ЛАЗАЮЩИМ И ШАГАЮЩИМ РОБОТАМ CLAWAR 2007

16-18 июля 2007 г. (Сингапур)

10-я Международная конференция по лазающим и шагающим роботам CLAWAR 2007 состоится в Сингапуре 16-18 июля 2007 г.

Тематика конференции

- » Автономные CLAWAR;
- » Телеуправляемые CLAWAR;
- » Биологические системы: идеи и решения;
- » Инновационное проектирование CLAWAR;
- » Моделирование CLAWAR;
- » Управление CLAWAR;
- » Интеллектуальные и обучаемые CLAWAR;
- » Проектирование модульной архитектуры систем;
- » Микротехника;
- » Новые приводы и источники питания;
- » Колёсное передвижение;
- » Гибридное передвижение;
- » Навигация;
- » Виртуальная реальность.

Более подробную информацию можно получить на сайте:
<http://clawar.org/clawar2007/index.htm>.

АРКТИЧЕСКАЯ ЛЕТНЯЯ КОНФЕРЕНЦИЯ ПО ДИНАМИКЕ, КОЛЕБАНИЯМ И УПРАВЛЕНИЮ

6-10 августа 2007 г. (Саариселка, Финляндия)

Эта конференция берёт начало от арктического симпозиума по динамике машин. Она посвящена динамическим проблемам механических систем от микромашин до тяжёлого машиностроения. Учёные, работающие в этой области, приглашены к участию в уникальной арктической летней конференции в деревне Saariselkä (Саариселка) за полярным кругом на 68-й широте, где температура воздуха днём не превышает 20 градусов Цельсия.

Организационный комитет

Эрно Кескинен (Erno Keskinen), Финляндия;
Аренд Шваб (Arend Schwab), Нидерланды;
Петер Эберхард (Peter Eberhard), Германия;
Вольфганг Зеemann (Wolfgang Seemann), Германия.

Тематика конференции

- » Динамика и управление;
- » Динамика машин и колебания машин;
- » Активное управление колебаниями;
- » Прямые и обратные методы в системах мультител;
- » Динамика материалов;
- » Нелинейные колебания и случайные колебания.

Более подробную информацию можно получить на сайте:

<http://ruuvi.me.tut.fi/DVC07/>.

ШЕСТАЯ МЕЖДУНАРОДНАЯ КОНФЕРЕНЦИЯ ПО СИСТЕМАМ МУЛЬТИТЕЛ, НЕЛИНЕЙНОЙ ДИНАМИКЕ И УПРАВЛЕНИЮ

4-7 сентября 2007 г. (Лас-Вегас, США)

Тематика конференции

- » Динамика транспортного средства;
- » Робототехнические системы;
- » Биомеханические системы;
- » Молекулярная динамика;
- » Динамика машин;
- » Вычислительные и цифровые методы в динамике;
- » Нелинейная динамика и колебания;
- » Мехатроника и экспериментальные методы в динамике;
- » Активные и пассивные системы управления механическими системами.

Более подробную информацию можно получить на сайте:

<http://www.rpi.edu/~anderk5/IDETC2007/>.

13-я МЕЖДУНАРОДНАЯ КОНФЕРЕНЦИЯ ПО МАШИНАМ И МЕХАНИЗМАМ

12-14 декабря 2007 г. (Бангалор, Индия)

Международная конференция по машинам и механизмам (NaCoMM) проводится каждые два года под эгидой Ассоциации машин и механизмов (АММ) Индии. Это – один из самых важных конгрессов, на котором исследователи, проектировщики, инженеры, работающие в данной области, встречаются и обмениваются опытом. NaCoMM проводился в глав-

ных исследовательских и образовательных учреждениях Индии, таких, как Индийский институт технологии (ИТ) Канпур (1997), ИТ Бомбей (1999), ИТ Кхарагпур (2001), ИТ Дели (2003) и ИТ Guwahati (2005). 13-й NaCoMM был проведён в Индийском институте науки Бангалор (IISc) под эгидой АММ Индии. В дополнение к NaCoMM IISc также организует шестой Международный симпозиум по истории машин и механизмов.

Организационный комитет

Хорхе Анжелес (Jorge Angeles), Канада;

Х. С. Ян (H. S. Yan), Тайвань;

Дж.-П. Мерлет (J.-P Merlet), Франция;

А. Кескемефи (A. Kecskemethy), Германия;

Тематика конференции

» Анализ и синтез механизмов;

» Робототехника;

» Динамика и вибрационная устойчивость машин;

» Микро-, наномашин;

» Биомедицинские устройства и механизмы;

» Механизмы и машины для сельского, сельскохозяйственного и промышленного применения;

» История машин и механизмов.

Более подробную информацию можно получить на сайте:

<http://www.mecheng.iisc.ernet.in>.

Поступила в редакцию 20.02.2007

После доработки 28.02.2007