**ОТВЕТ** на отзыв о статье А.А. Зобовой, К.В. Герасимова

«Движение симметричного экипажа на омни-колесах с массивными роликами»

Авторы благодарны рецензенту за внимательное прочтение работы. Со всеми замечаниями согласны. В текст внесены следующие правки:

* В разделе 4 в текст внесены следующие исправления, касающиеся влияния массы роликов при переходе:

«Кроме этого, при смене контакта происходит мгновенное наложение связи на вновь вошедший в контакт ролик и снятие её с освободившегося, после чего последний может свободно вращаться вокруг своей оси. В этот момент в реальной системе происходят взаимодействия типа ударных, в том числе проскальзывание роликов относительно плоскости, при котором происходит уменьшение полной энергии системы. Однако моделирование этих эффектов не рассматривается в настоящей работе. Будем считать, что скорости $\nu\_1$, $\nu\_2$, $\nu\_3$ при переходе с ролика на ролик не изменяются, как и в безынерционной модели в отсутствии роликов ($B = 0$). Таким образом, масса роликов влияет на динамику системы только на гладких участках движения и не учитывается при смене роликов. Из уравнений (2.1, 2.2) получим, что ролик, входящий в контакт, мгновенно приобретает ту же угловую скорость, что и освобождающийся ролик.»

Также аналогичные изменения, подчеркивающие, что масса роликов учитывается лишь на гладких участках, внесены в аннотацию статьи. (Заметим, что отличия от безынерционной модели роликов существенны даже в этих условиях.) Авторы планируют изучить удары, возникающие в системе при смене роликов, в следующих работах.

* редакционные замечания 1 – 8 исправлены.
* Численные значения параметров, при которых производился расчет, перенесены в раздел 5. Расчет производился в безразмерных величинах.
* Фигуры оформлены в соответствии с требованиями журнала. Внесены некоторые изменения в раздел 5, связанные с перестроением фигур.

С уважением,

К.В. Герасимов,

А.А. Зобова.