

ОТЗЫВ

на автореферат диссертации Ждановой Юлии Ильдаровны на тему «Методы анализа, синтеза и алгоритмы управления антропоморфным захватным модулем сервисного робота с групповым приводом выходных звеньев» на соискание учёной степени кандидата технических наук по специальности 2.5.4 — «Роботы, мехатроника и робототехнические системы».

Диссертация Ю.И. Ждановой посвящена разработке методов анализа, синтеза и алгоритмов управления антропоморфными захватными модулями, обладающими повышенными эксплуатационными возможностями. В условиях стремительного роста применения антропоморфных роботов в различных средах, в том числе, космической, их использование становится все более актуальным и востребованным. Исследование имеет значительную научную и практическую ценность.

В автореферате автор аргументирует актуальность темы, подчеркивая необходимость повышения эксплуатационных возможностей антропоморфного захватного модуля сервисного робота. Проведенный обзор показал необходимость реализации обхвата жёстких недетерминированных объектов с адаптацией выходных звеньев к профилю поверхности.

Цели и задачи исследования четко сформулированы в автореферате. Решение этих задач демонстрирует системный подход к проблеме, включающий теоретический анализ и экспериментальное подтверждение эффективности предложенных решений.

Научная новизна работы заключается в развитии метода анализа и построения, структурного и параметрического синтеза, разработке алгоритмов управления двигателями антропоморфных захватных устройств.

Практическая значимость исследования подтверждается успешным внедрением его результатов в прикладные проекты: «ТЕЛЕДРОИД» и «Каньон». Это свидетельствует о востребованности полученных разработок.

Автореферат подробно описывает структуру диссертации и подтверждает ее соответствие заявленной научной специальности. Положения, выносимые на защиту, логически вытекают из результатов исследования.

Результаты исследования прошли апробацию на научных Международных и Всероссийских конференциях, что подтверждает их надежность и научную обоснованность.

Однако, следует отметить несколько замечаний:

1. В тексте автореферата недостаточно полно представлены результаты численного моделирования или экспериментальной проверки разработанных методов.
2. В тексте автореферата встречаются отдельные опечатки (например, на стр. 7: «захватными модулями, обладающих...»; на стр. 11: «как единая компонента и систему...»), а также имеет место непреднамеренное дублирование абзацев на стр. 13»).

Тем не менее указанные замечания носят исключительно рекомендательный и редакционный характер и не снижают общей положительной оценки представленного исследования. Работа отвечает основным требованиям, предъявляемым к кандидатским диссертациям по специальности 2.3.5 — «Роботы, мехатроника и робототехнические системы», и в соответствии с пп. 9–11, 13, 14 «Положения о присуждении учёных степеней», а её автор, Жданова Юлия Ильдаровна, заслуживает присуждения учёной степени кандидата технических наук.

На включение персональных данных, содержащихся в отзыве, в документы, связанные с работой диссертационного совета, и их дальнейшую обработку согласен.

« 8 » июня 2026 года

к.т.н., с.н.с.

лаб. 80

ИПУ РАН

Саломатин Александр Александрович

Саломатин Александр Александрович, кандидат технических наук по специальности 2.3.8 «Информатика и информационные процессы», старший научный сотрудник лаборатории 80 «Киберфизических систем», Институт проблем управления им. В. А. Трапезникова Российской академии наук.

Адрес: 117997, г. Москва, ул. Профсоюзная, 65.

Тел: +7 (495) 334-89-10 доб.: 1847

E-mail: sandr@ipu.ru

Подпись

ЗАВЕРЮ

ЗАВ. ОБЩИМ ОТДЕЛОМ



« 02 »	Вх.№ 0.5-65-67
ЛИСТОВ	« 16 » 06 2026 г.
	ВолгГТУ

с одобрением 16.06.26