

ЗАКЛЮЧЕНИЕ

комиссии диссертационного совета 24.2.282.07

на диссертационную работу Нелюбовой Анны Васильевны

«Управление движением манипулятора параллельно-последовательной структуры на основе трипода с дополнительной геометрической связью», представленную на соискание ученой степени кандидата технических наук по специальности 2.5.4. Роботы, мехатроника и робототехнические системы

1. Диссертационная работа Нелюбовой Анны Васильевны по теме и содержанию соответствует паспорту специальности 2.5.4. Роботы, мехатроника и робототехнические системы (технические науки), а именно пунктам:

п. 4. Математическое и полунатурное моделирование мехатронных и робототехнических систем, включая взаимодействие со средой, анализ их характеристик, оптимизация и синтез по результатам моделирования;

п. 5. Методы, алгоритмы, программные и аппаратные средства управления роботами, робототехническими и мехатронными системами, включая адаптивное, оптимальное, распределенное, интеллектуальное и супервизорное управление.

2. Диссертационная работа имеет научное и практическое значение. Научное значение работы заключается в развитии теории аналитических методов синтеза программных перемещений исполнительных приводов и методов кинематического и динамического анализа механизма манипулятора на основе трипода с дополнительной геометрической связью. Практическая значимость исследований заключается в использовании алгоритмов управления движением механизмов манипуляторов при реализации технологических процессов в машиностроении и сельском хозяйстве. Результаты, полученные в работе, могут быть использованы при проектировании новых манипуляторов, расчете их кинематических и динамических характеристик при перемещении по произвольным траекториям рабочего органа.

3. Основные материалы диссертации достаточно полно изложены в 21 опубликованных работах, из них 8 статей в рецензируемых научных изданиях, рекомендованных ВАК Минобрнауки России. Публикации выполнены в соавторстве и лично.

4. В представленной работе соблюдены требования, установленные п. 9,10,11,13,14 Положения о присуждении ученых степеней.

5. Комиссия рекомендует диссертационному совету 24.2.282.07 принять диссертационную работу Нелюбовой Анны Васильевны к защите.

6. В качестве официальных оппонентов предлагается утвердить:

Воробьеву Наталью Сергеевну, доктора технических наук, доцента, заведующую кафедрой «Механика», ФГБОУ ВО «Волгоградский государственный аграрный университет», г. Волгоград.

Малышева Дмитрия Ивановича, кандидата технических наук, ведущего научного сотрудника отдела 65 «Математическая робототехника и искусственный интеллект», Федеральное государственное учреждение «Федеральный исследовательский центр «Информатика и управление» Российской академии наук», г. Москва.

7. В качестве ведущей организации предлагается назначить Федеральное государственное бюджетное учреждение науки Институт машиноведения им. А.А. Благонравова Российской академии наук (ИМАШ РАН), г. Москва.

8. Защиту предлагается назначить на «25» июня 2026 г.

**Председатель комиссии
диссертационного совета 24.2.282.07**

Доктор технических наук, доцент



Чернышев Вадим Викторович

Члены комиссии:

Доктор физико-математических наук,
доцент



Малолетов Александр Васильевич

Доктор физико-математических наук,
профессор



Брискин Евгений Самуилович