

**ФЕДЕРАЛЬНОЕ АГЕНТСТВО
НАУЧНЫХ ОРГАНИЗАЦИЙ**

**Федеральное государственное бюджетное
учреждение науки**

**ИНСТИТУТ КОНСТРУКТОРСКО-
ТЕХНОЛОГИЧЕСКОЙ ИНФОРМАТИКИ
РОССИЙСКОЙ АКАДЕМИИ НАУК**
пер. Вадковский д.18 корп. 1А
127055, Москва, а/я 24, ИКТИ РАН
тел. (499) 978-99-62, факс (499) 973-12-96
e-mail: ship@ikti.ru
<http://ikti.ru/>

**В диссертационный совет
Д 212.144.03
ФГБОУ ВПО «МГУДТ»
117997, г. Москва,
ул. Садовническая, д. 33, стр. 1**

«11» сентября 2015 г. № 11650/
на _____ от _____



ОТЗЫВ

на автореферат диссертации Лысогорского Александра Евгеньевича на тему: «Разработка манипуляционного механизма параллельной структуры для поступательных и вращательных движений в системе технологического транспорта текстильного предприятия», представленной на соискание ученой степени кандидата технических наук по специальности 05.02.13 – «Машины, агрегаты и процессы (легкая промышленность)»

В настоящее время необходимость автоматизации производств текстильной промышленности ставит перед производителями задачи скорейшего развития средств механизации и автоматизации производственных процессов на основе отечественных разработок.

В связи с этим резко возросла потребность в синтезе новых структур роботов-манипуляторов.

В свете вышесказанного, представляется своевременной постановка автором Лысогорским А.Е. в диссертации вопроса о разработке и применении новых схем роботов в технологических операциях в текстильной промышленности.

Научная новизна диссертации заключается в разработке алгоритмов структурного синтеза, кинематического и динамического анализа, а также разработке численных и натуральных моделей параллельной структуры манипуляционных механизмов для поступательных и вращательных движений, предназначенных для системы технологического транспорта текстильного предприятия.

Достоверность диссертационного исследования подтверждается корректным использованием математического аппарата, а также тем, что все принятые допущения были апробированы ранее.

Следует отметить, что все расчеты, математические выкладки и операции выполнены с достаточной строгостью, а результаты частично проверены с помощью численного и опытного эксперимента.

К несомненным достоинствам работы следует отнести создание автором Лысогорским А.Е. натурального образца механизма параллельной структуры, выполняющим поступательные движения.

Из автореферата диссертации видно, что работа прошла должную апробацию, а её результаты были представлены на международных научно-технических конференциях.

Опубликованные работы в рамках исследования соответствуют заявленной теме.

К недостаткам работы можно отнести тот факт, что автор не уделил должного внимания вопросам кинематической точности разработанных структур роботов. Однако данное замечание не умаляет достоинств выполненного исследования.

Считаю, что диссертационная работа на тему «Разработка манипуляционного механизма параллельной структуры для поступательных и вращательных движений в системе технологического транспорта текстильного предприятия» полностью соответствует требованиям п. 9 «Положения о присуждении ученых степеней», от 24.09.2013 №842, а её автор Лысогорский Александр Евгеньевич заслуживает присуждения ему ученой степени кандидата технических наук по специальности 05.02.13 – «Машины, агрегаты и процессы (легкая промышленность)».

**Директор
Федерального государственного
бюджетного учреждения науки
Института конструкторско-технологической
информатики Российской академии наук,
д.т.н., профессор**



С.А. Шептунов

«11» марта 2015 г.