РЕЦЕНЗИЯ

на магистерскую диссертацию студента

Федерального государственного бюджетного образовательного учреждения высшего образования

«ТОМСКИЙ ГОСУДАРСТВЕННЫЙ УНИВЕРСИТЕТ СИСТЕМ УПРАВЛЕНИЯ И РАДИОЭЛЕКТРОНИКИ (ТУСУР)»

Студент гр. 517-М Винник Александр Евгеньевич

Кафедра компьютерных систем в управлении и проектировании (КСУП)

Наименование темы магистерской диссертации

<u>СИНТЕЗ УПРАВЛЕНИЯ ДВИЖЕНИЕМ МОБИЛЬНОГО РОБОТА-</u> МАНИПУЛЯТОРА

Представленная на рецензию работа содержит пояснительную записку на <u>69</u> листах, список использованных источников содержит <u>21</u> пунктов.

Работа выполнена в соответствии с заданием и в полном объеме.

ОСНОВНЫЕ ДОСТОИНСТВА И НЕДОСТАТКИ ПРОЕКТА

1. Актуальность, значимость темы в теоретическом и практическом плане

Актуальность работы обусловлена востребованностью в роботизированных системах на современных производствах, оптимизации технологических процессов. Также для реализации мультизадачности роботов, требуется разработать универсальный алгоритм управления и контроля роботов и роботизированных систем.

2. Краткая характеристика структуры работы

Рецензируемая работа содержит введение, 2 главы, заключение, список использованных источников.

Первая глава посвящена описанию мобильного робота на меканум колесах. Рассмотрены алгоритмы прогнозирования траектории. Описаны базовые алгоритмы управления роботом.

Во второй главе представлены процессы и результаты моделирования поведения двух типов мобильных роботов в различных условиях. Реализованы и представлены базовые алгоритмы управления роботом манипулятором.

3. Достоинства работы, в которых проявились оригинальные выводы, самостоятельность студента, эрудиция, уровень теоретической подготовки, знание литературы и т.д.

Данная работа рассматривает достаточно актуальную тему на данный момент. Методы и алгоритмы, представленные в данной работе, имею достаточно большой спектр практического применения.

Результаты работы представлены на конференциях различного уровня.

Пояснительная записка корректно сформирована и логически грамотно изложена. Текст пояснительной записки, графики и рисунки соответствуют требованиям, предъявляемым к выпускной квалификационной работе.

4. Недостатки работы (по содержанию и оформлению)

К недостаткам работы можно отнести отсутствие результатов практической реализации разработанных алгоритмов на макете реального робота.

Результат работы соответствует постановке цели, имеет практическую значимость. Автор выпускной квалификационной работы показал отличный уровень владения теоретическими и практическими знаниями по математическому моделированию систем, хорошие навыки в программировании, достаточные компетенции в области создания робототехнических систем. Продемонстрировал способность анализировать мнения и работы ученых в рассматриваемой области и формирование собственной точки зрения.

Работа заслуживает оценки *«Отлично»*, а дипломант *Винник Александр Евгеньевич* достоин присуждения квалификации «магистр по направлению 27.04.04 «Управление в технических системах».

Рецензент: Канд. техн. наук, доцент ИШИТР НИ ТПУ

Чердынцев Евгений Сергеевич		
«	<i>»</i>	2019 г.