

Отзыв на автореферат диссертационной работы
Кикиной Анны Юрьевны,
выполненной на тему:
**«Разработка расчетно-экспериментального метода повышения
точности позиционирования исполнительных органов
антропоморфных робототехнических систем для перспективных
пилотируемых космических программ»,**
представленную на соискание ученой степени кандидата
технических наук по специальности 2.5.13. «Проектирование, конструкция,
производство, испытания и эксплуатация летательных аппаратов»

Рецензируемая диссертационная работа, выполненная Кикиной Анной Юрьевной, посвящена актуальной задаче создания специального математического и алгоритмического обеспечения, которые решают задачу повышения точности позиционирования исполнительных органов антропоморфных робототехнических систем для перспективных пилотируемых космических программ. Основу разработанного метода повышения точности позиционирования исполнительных органов антропоморфных робототехнических систем (АРТС) для перспективных пилотируемых космических программ составляет разработанное математическое обеспечение по определению искусственных параметров, задаваемых оператором базовых целевых операций. Метод предполагает проведение наземных экспериментов для установления аппроксимирующей зависимости между параметрами, задаваемыми рукой космонавта-оператора в задающем устройстве копирующего типа (ЗУКТ), и параметрами, получаемыми в результате работы рукой бортовой АРТС. Для каждой базовой целевой операции разрабатывается алгоритм повышения точности. С помощью построенной математической модели предлагается введение и пересчет искусственных параметров, передаваемых через программный модуль на персональном компьютере (ПК) оператора к бортовой АРТС, что позволяет повысить точность выполнения базовой целевой операции. Поэтому тема и содержание диссертационной работы Кикиной А.Ю. всесторонне соответствует паспорту специальности 2.5.13. «Проектирование, конструкция, производство, испытания и эксплуатация летательных аппаратов».

Для повышения точности позиционирования исполнительных органов антропоморфных робототехнических систем для перспективных

пилотируемых космических программ автор разработал метод, состоящий из двух этапов. Первый этап включает в себя:

- декомпозицию программы работы бортовой АРТС на базовые целевые операции;
- для каждой базовой целевой операции разрабатывается алгоритм повышения точности;
- проведение наземного эксперимента для получения данных по рассогласованию движений космонавта-оператора и бортовой АРТС;
- установление регрессии, аппроксимирующей зависимость между параметрами, задаваемыми рукой космонавта-оператора в ЗУКТ, и параметрами, получаемыми в результате работы рукой бортовой АРТС.

Второй этап включает в себя:

- введение и пересчет искусственных параметров, передаваемых через программный модуль на ПК космонавта-оператора к бортовой АРТС;
- композицию базовых целевых операций в программу работы и проведение программы работы бортовой АРТС.

Достоверность проведенных исследований подтверждается четким формулированием основных положений исследований, использованием формализованных описаний и применением базовых методов анализа. Заключение по диссертационной работе подтверждаются и иллюстрируются проведенными экспериментальными исследованиями с участием космонавтов, показавших выполнение целевой операции попадания манипулятором АРТС рычагом управляющего устройства в заданный угол поворота с точностью не менее 90% и целевой операции по позиционированию точек на рабочих плоскостях оператора и АРТС с точностью не менее 81%.

По работе имеются следующие замечания:

1. Отсутствует определение понятия базовой целевой операции, набор основных БЦО, требующих повышения точности.
2. В автореферате не указаны факторы, влияющие на снижение точности при работе в космосе по сравнению с наземными испытаниями.
3. Отмечается малочисленность экспериментальных данных, полученных для построения регрессий, аппроксимирующих зависимости между параметрами, задаваемыми рукой космонавта-оператора в ЗУКТ, и параметрами, получаемыми в результате работы рукой бортовой АРТС.

Данные замечания не снижают ценность диссертационной работы, выполненной на высоком научном уровне и имеющей перспективу прикладного применения.

Работа отвечает требованиям ВАК РФ, предъявляемым к кандидатским диссертациям, а ее автор Кикина Анна Юрьевна заслуживает присуждения ученой степени кандидата технических наук по специальности 2.5.13. «Проектирование, конструкция, производство, испытания и эксплуатация летательных аппаратов».

Доцент кафедры

«Тепломассообменных процессов и установок»

ФГБОУ ВО «НИУ «МЭИ»,

кандидат технических наук



Н.М. Савченкова

“ 12 ” ноября 2025 г.

Адрес: 111250, Россия, г. Москва, Красноказарменная улица, дом 14

Раб. телефон: +7 495 362-76-09

E-mail: savchenkovanm@mpei.ru



ПОВЕРЯЮ
НАЧАЛЬНИКА УПРАВЛЕНИЯ
СОНОЛОМ Л.И. ПОЛЕВАЯ

