



Общество с ограниченной ответственностью
129344, Москва, ул. Верхоянская д.18 корп. 2
ИНН 7716637971 КПП 771601001
ОГРН 1097746138170 ОКПО 60488746

Федеральное государственное бюджетное
учреждения науки

Института машиноведения им. А.А.
Благонравова Российской академии наук

101000, Москва, М. Харитоньевский пер., д. 4.

Москва, 06 сентября 2021 года

Отзыв

На автореферат диссертации Чернецова Роберта Александровича по теме «Разработка и анализ механизмов, обеспечивающих постоянство точки ввода инструмента в рабочую зону, полученных на основе использования ременных и конических передач» Специальность 05.02.18 Теория механизмов и машин.

Проведенное автором исследование вносит вклад в решение актуального вопроса разработки механизмов для специальных задач. В современной литературе описаны механизмы для решения задач подобного назначения, но из реальное воплощение имеет ряд существенных ограничений, что позволило автору предложить и обосновать собственное решение.

Достоверность результатов исследования обеспечивалась математическими выкладками, основанными на фундаментальных положениях механики, получившие подтверждения с помощью численных и натуральных эксперимента изложенных в работе.

Оценивая, в целом, диссертацию положительно, необходимо упомянуть наличие следующих недостатков:

1. В преамбуле работы указаны альтернативные механизмы, однако не ясно, чем вызван выбор механизма именно на основе ременных либо конических передач.
2. Указанные области применения могут быть, существенно шире, автором работы указаны только две основные области.
3. В выводах работы указаны параметры рабочей зоны, но не указана точность работы рабочего инструмента.

Вывод: диссертация автора Чернецова Роберта Александровича на тему «Разработка и анализ механизмов, обеспечивающих постоянство точки ввода инструмента в рабочую зону, полученных на основе использования ременных и конических передач» является завершенной, самостоятельной научно-квалификационной работой, содержащей решение актуальной задачи разработки нового механизма, обеспечивающего постоянство точки ввода инструмента в рабочую зону; автор работы - Роберт Александрович заслуживает присуждения степени кандидата наук по специальности 05.02.18, Теория механизмов и машин.

Генеральный директор

ООО «СтимПро»

к.т.н. Рахилин Константин Валентинович

