

Отзыв

на автореферат диссертации Едакиной Татьяны Витальевны
«Разработка и исследование поступательно-направляющего механизма
параллельной структуры, обладающего свойством изоморфности», представленной
на соискание ученой степени кандидата технических наук по специальности
05.02.18 – «Теория механизмов и машин»

В современных условиях существенного роста возможностей робототехнических систем, их востребованности в важнейших технических приложениях (в машиностроении, точном приборостроении, медицинской технике, прецизионных лабораторных манипуляторах и др.) повышаются требования к существенному совершенствованию используемых исполнительных механизмов. В этой связи диссертационная работа Т.В. Едакиной, направленная на исследование повышения возможностей перспективного, при решении широкого круга технических задач, механизма параллельной структуры представляется актуальной и практически важной.

Взяв за основу трехступенной механизм с линейными приводами движения, она провела его глубокую модификацию путем замены линейных двигателей на вращательные, с винтовыми кинематическими парами, что, несомненно, отличается научной новизной. Дополнительно практическую ценность разработке также придает введение еще одной кинематической цепи для вращения перемещаемого механизмом рабочего органа. Отличается новизной принятое решение об удаленном размещении от исполнительного механизма вращательного привода, с закреплением его на основании механизма, что позволяет уменьшить массу подвижного элемента с установленным рабочим органом. Автор правильно указывает на определенное повышение надежности механизма при замене линейных двигателей, на вращающиеся винтовые пары, устраняющие возможность заклинивания, особенно при значительных переменных нагрузках. Другим возможным достоинством предложенной схемы может стать упрощение повышенной точности выведения исполнительного органа в заданную пространственную позицию с торможением, с сохранением его положения, в т.ч. в условиях действующих внешних нагрузок.

Представляет методический интерес выполненное Т.В. Едакиной детальное решение обратной задачи о положениях и скоростях звеньев разработанного механизма, а также проведенный энергетический анализ его динамических характеристик, включая динамическую точность. Завершенность работе придает оценка рабочей зоны механизма, с учетом возможных перемещений в используемых кинематических цепях. Важным практическим результатом работы стало

