

ОТЗЫВ

научного руководителя доктора технических наук, доцента Хейло С.В.
на диссертационную работу Гарина О.А.
«Разработка и исследование механизмов с шестью степенями свободы,
имеющих ортогонально расположенные пары двигателей с попарно
параллельными осями»,
представленную на соискание ученой степени кандидата технических наук
по специальности 2.5.2. Машиноведение (технические науки).

Диссертационная работа «Разработка и исследование механизмов с шестью степенями свободы, имеющих ортогонально расположенные пары двигателей с попарно параллельными осями» посвящена синтезу и исследованию новых пространственных механизмов с шестью степенями свободы с повышенными свойствами и выполнена на актуальную и значимую в научно-практическом отношении тему.

Гарин Олег Анатольевич, окончил МГТУ им. Н.Э. Баумана в 1993 г. с отличием по специальности инженер-механик. После окончания МГТУ им. Н.Э. Баумана работал в ряде инженерных организаций. С 2011 г. работает в МГТУ им. Н.Э. Баумана в должности начальника управления научной и инновационной деятельности.

С 2020 г. Гарин О.А. является прикрепленным соискателем в ИМАШ РАН для подготовки диссертации на соискание ученой степени кандидата технических наук.

Научной работой по теме исследования Гарин О.А. начал заниматься в 2016 г. Научные результаты были подтверждены патентами и выступлениями на конференциях.

Во время работы над диссертацией Гарин О.А. показал глубокие знания в области синтеза новых пространственных механизмов, кинематического и динамического анализов, экспериментального исследования и проявил себя как эрудированный специалист, способный самостоятельно проводить расчеты, анализировать полученные результаты, решать научные проблемы.

В диссертационной работе разработаны новые механизмы с шестью степенями свободы, имеющие ортогонально расположенные пары двигателей с попарно параллельными осями, обладающие свойствами изоморфности и кинематической развязки. Предложены методики структурного синтеза, кинематического анализа механизма и оценки точности позиционирования. Предложен метод силового анализа механизма с шестью степенями свободы с применением аппарата винтового исчисления. Создана физическая модель

