**РЕЦЕНЗИЯ**
**на выпускную квалификационную работу**

Пушкарева Даниила Сергеевича
«Определение целевой конфигурации мобильного манипулятора в задачах схвата объектов»

Выпускная квалификационная работа посвящена задаче планирования конфигурации робототехнической системы, состоящей из мобильной платформы и манипулятора, с учетом ограничений, задаваемых множеством препятствий. Данная задача является актуальной в связи с тем, что автономные робототехнические системы, с одной стороны, испытывают бурное развитие, с другой стороны, все еще сталкиваются с множеством проблем при функционировании в средах, отличных от роботизированных производственных линий. В работе подробно и математически корректно описывается разработанный магистрантом метод определения целевой конфигурации, что позволяет сделать положительное заключение о достоверности результатов исследования. Приводятся результаты вычислительных экспериментов, показывающие эффективность предложенного подхода. К достоинствам работы относятся ориентированность на практические приложения робототехники, четкость и подробность формального описания предложенного подхода. К недостаткам работы можно отнести то, что подход сравнивается только с тремя простыми эвристиками для определения целевого положения платформы. Тем не менее, в целом выпускная работа заслуживает оценки «отлично», а студенту Пушкарев Д. С. Рекомендуется присвоить квалификацию «магистр».

**Рецензент:**
Картак Вадим Михайлович, д-р физ.-мат. наук, проф.,
Заведующий кафедрой вычислительной техники и защиты информации
ФГБОУ ВО Уфимский университет науки и технологий
*(ФИО, ученая степень, ученое звание, должность)*

Факультет информатики и робототехники

*(подпись рецензента, заверенная по месту работы)*

18.06.2024 *(дата)*