

## ОТЗЫВ

научного руководителя, PhD, профессора Магида Евгения Аркадьевича на кандидатскую диссертацию Хусаинова Рамиля Расимовича на тему «Система управления движением двуногого шагающего робота», представленную на соискание ученой степени кандидата технических наук по специальности 05.13.01 «Системный анализ, управление и обработка информации (механика и машиностроение)».

Хусаинов Рамиль Расимович в 2008 году закончил бакалавриат и в 2010 году магистратуру Московского физико-технического института по направлению «Прикладная математика и физика». В 2015 году Хусаинов Р.Р. начал заниматься научно-исследовательской работой под моим руководством в АНО ВО «Университет Иннополис». Работа, связанная с исследованием движения двуногих шагающих роботов, проводилась им в рамках выполнения проекта «Разработка и исследование комплекса программных решений создания энергоэкономичных систем управления механикой движения антропоморфных робототехнических комплексов на основе контроля статического и динамического равновесия» при поддержке федеральной целевой программы «Исследования и разработки по приоритетным направлениям развития научно-технологического комплекса России на 2014-2020 годы». Хусаинов Р.Р. был ответственным исполнителем проекта и внес ключевой вклад в выполнение поставленных перед проектом задач. С 2016 года Хусаинов Р.Р. прикреплен в качестве соискателя ученой степени на кафедре интеллектуальной робототехники ФГАОУ ВО «Казанский (Приволжский) федеральный университет».

В отношениях с коллегами по работе Хусаинов Р.Р. доброжелателен, открыт и всегда готов оказать нужную помощь. Целеустремленно и постоянно занимается научной работой, что подтверждается большим количеством публикаций и выступлений на различных конференциях. Основные результаты диссертации изложены в 14 работах, в том числе в 8 публикациях, который на данный момент уже проиндексированы в библиографической и реферативной базе данных Scopus. На разработанные программы для ЭВМ получено 1 свидетельство о государственной регистрации. Предложенная Хусаиновым Р.Р. схема управления движением ДШР и разработанные математические модели движения робота приняты к внедрению в компании «Андроидная техника».

Считаю, что диссертация Хусаинова Рамиля Расимовича выполнена на актуальную тему. Носит законченный характер и удовлетворяет требованиям ВАК, а диссертант является сложившимся ученым и заслуживает присуждения ученой степени кандидата технических наук по специальности 05.13.01 – «Системный анализ, управление и обработка информации».

Научный руководитель, PhD, профессор  
ФГАОУ ВО «Казанского (Приволжского)  
федерального университета»



Магид Е.А.  
2018 г.

*Диссертация Магид Е.А. завершена  
всё в соответствии с требованиями ВАК  
Евгений Аркадьевич Магид*