

**РЕГЛАМЕНТ РАБОТЫ  
МЕЖДУНАРОДНОЙ НАУЧНО-ТЕХНИЧЕСКОЙ КОНФЕРЕНЦИИ  
«ЭКСТРЕМАЛЬНАЯ РОБОТОТЕХНИКА»**

**23-25 ноября 2011 г.**

**ГНУ ЦНИИ РТК**

**Санкт-Петербург, Тихорецкий пр. 21**

<b>23 ноября (среда) 2011 г.</b>					
<b>09:00 – 11:00</b>	Регистрация участников. Холл конференц-зала (2 эт.)				
<b>11:00 – 11:30</b>	Открытие конференции. Конференц-зал (2 эт.)				
<b>11:30 – 13:00</b>	Пленарное заседание. Конференц-зал (2 эт.)				
<b>13:00 – 14:00</b>	Обед. Столовая (1 эт.)				
<b>14:00 – 15:00</b>	Продолжение пленарного заседания. Конференц-зал (2 эт.)				
<b>15:00 – 15:30</b>	Кофе-брейк				
<b>15:30 – 17:00</b>	Продолжение пленарного заседания. Конференц-зал (2 эт.)				
<b>24 ноября (четверг) 2011 г.</b>					
<b>10:00 – 11:00</b>	Секционные заседания				
	Секция I. Подсекция 1.1 Ауд. № 207 (2 эт.)	Секция I. Подсекция 1.2 Конференц-зал (2 эт.)	Секция II. Ауд. №208 (2 эт.)	Секция III. Ауд. №325 (3 эт.)	Российско-немецкий семинар по робототехнике Малый конференц-зал, ком. 301 (3 эт.)
<b>11:00 – 11:30</b>	Кофе-брейк				
<b>11:30 – 13:00</b>	Продолжение секционных заседаний и российско-немецкого семинара				
<b>13:00 – 14:00</b>	Обед. Столовая (1 эт.)				
<b>14:00 – 15:00</b>	Продолжение секционных заседаний и российско-немецкого семинара				
<b>15:00 – 15:30</b>	Кофе-брейк				
<b>15:30 – 17:00</b>	Продолжение секционных заседаний и российско-немецкого семинара				
<b>25 ноября (пятница) 2011 г.</b>					
<b>10:00 – 12:00</b>	Продолжение секционных заседаний				
<b>12:00 – 14:00</b>	Выездное заседание Научного совета РАН по робототехнике и мехатронике Конференц-зал (2 эт.)				
<b>14:00 – 15:00</b>	Закрытие конференции. Конференц-зал (2 эт.)				
<b>15:00 – ...</b>	Торжественный прием, посвященный 85-летию профессора Е.И. Юревича				

**ПРОГРАММА**  
**МЕЖДУНАРОДНОЙ НАУЧНО-ТЕХНИЧЕСКОЙ КОНФЕРЕНЦИИ**  
**«ЭКСТРЕМАЛЬНАЯ РОБОТОТЕХНИКА»**

**23 ноября (среда) 2011 г.**

<b>11:00 – 11:30</b>	<b>Открытие конференции</b>	<b>Конференц-зал</b>
----------------------	-----------------------------	----------------------

*Приветствие участникам конференции:*

*Директор-главный конструктор ГНУ ЦНИИ РТК, к.э.н. Лопота Александр Витальевич*

*Заместитель генерального директора ОАО «ЦТСС», к.т.н. Горбов Леонид Григорьевич*

*Заместитель начальника Центра по проведению спасательных операций особого риска «Лидер» МЧС России Дикий Владимир Андреевич*

<b>11:30 – 17:00</b>	<b>Пленарное заседание</b>	<b>Конференц-зал</b>
----------------------	----------------------------	----------------------

*Сопредседатели:*

*д.т.н. Цариченко Сергей Георгиевич*

*д.т.н. Юревич Евгений Иванович*

*(Выступления – до 20 мин. Ответы на вопросы – до 10 мин.)*

1. *А.В. Лопота, В.И. Юдин, Е.И. Юревич (ГНУ ЦНИИ РТК, Санкт-Петербург) Исследования и разработки ЦНИИ РТК по экстремальной робототехнике*
2. *С.Г. Цариченко (ВНИИПО МЧС России, Моск. обл.) Задача создания робототехнической индустрии*
3. *В.И. Комченков Н.А. Рудянов (Минобороны России, Москва) Состояние робототехнических комплексов в сухопутных войсках МО РФ*
4. *Пауль Плюгер, Эрвин Прасслер (Университет прикладных наук, Бонн-Рейг-Зиг, Германия) Вклад Германии в Европейские исследования в робототехнике*
5. *А.А. Градовцев, А.С. Кондратьев, А.Н. Тимофеев (ГНУ ЦНИИ РТК; СПбГПУ, Санкт-Петербург) Робототехническое обеспечение для объектов перспективной космической инфраструктуры*
6. *А.К. Филимонов (СПбГМТУ, Санкт-Петербург) Подводная робототехника*
7. *А.Н. Звягинцев (40 ГНИИ МО РФ, г. Ломоносов) Применение средств подводной робототехники ВМФ, при выполнении морских спасательных операций*
8. *В.В. Зеленцов, С.В. Медвецкий, П.В. Космачев, В.А. Коваленко, В.Б. Кудряшов, П.В. Лаптев, В.В. Лукьянчиков (МГТУ им. Н.Э. Баумана, Москва) Современные робототехнические комплексы специального назначения*
9. *В.Е. Павловский (ИПМ им. М.В. Келдыша РАН, Москва) К истории разработок шагающих машин*
10. *Р.М. Юсупов, А.В. Тимофеев (СПИИ РАН, Санкт-Петербург) Развитие теории интеллектуальных систем управления движением и мультиагентной навигации в экстремальной робототехнике*
11. *Л.А. Станкевич, Е.И. Юревич (СПбГПУ; ГНУ ЦНИИ РТК, Санкт-Петербург) Разумные роботы – будущее робототехники*

**24 ноября (четверг) 2011г.**

**Секция I. Робототехника для чрезвычайных и штатных экстремальных ситуаций**

*Сопредседатели:*

*д.т.н. Цариченко Сергей Георгиевич*

*к.ф.-м.н. Юдин Виктор Иванович*

**10:00 – 17:00**

**Подсекция 1.1**

**Робототехнические системы**

**Ауд. № 207**

*Сопредседатели:*

*д.т.н. Дьяченко Владимир Алексеевич*

*д.т.н. Игнатъев Михаил Борисович*

*(Выступления – до 15 мин. Ответы на вопросы – до 5 мин.)*

1. *Е.С. Брискин, В.А. Шурыгин, В.А. Серов, Н.Г. Шаронов, Я.В. Калинин (ВолгГТУ, Волгоград)* Шагающие машины со сдвоенными энергетически эффективными механизмами шагания
2. *М.Б. Игнатъев, П.И. Макин (ГУАП, Санкт-Петербург)* Автономный адаптивный шагающий робот для диагностики газопроводов
3. *М.Б. Игнатъев (ГУАП, Санкт-Петербург)* Экзоскелетоны – проблемы создания и перспективы внедрения
4. *В.Г. Градецкий, И.Л. Ермолов, М.М. Князьков, С.А. Собольников (МГТУ «СТАНКИН»; ИПМех им. А.Ю. Ишлинского РАН, Москва)* Создание подвижных коммуникационных сетей на базе автономных мобильных роботов
5. *О.А. Шмаков, Д.А. Демидов, А.А. Иванов, И.Б. Прямыцын, А.В. Рогов (ГНУ ЦНИИ РТК; СПбГПУ, Санкт-Петербург)* Змеевидные роботы и гиперизбыточные манипуляторы на основе унифицированных модулей
6. *А.А. Иванов (СПбГПУ, Санкт-Петербург)* Анализ конструктивных компоновок двухступенного мехатронного модуля для змеевидного робота
7. *Д.В. Кузин, В.А. Польский (МГТУ им. Н.Э. Баумана, Москва)* Мобильный робот для транспортировки грузов по пересеченной местности
8. *А.В. Попов (ГНУ ЦНИИ РТК, Санкт-Петербург)* О способах учета внешних возмущений при построении системы безопасности управления движением робота-манипулятора
9. *Д.В. Коньшев, С.А. Воротников (МГТУ им. Н.Э. Баумана, Москва)* Комплекс распределённых робототехнических средств обеспечения безопасности в местах массового скопления людей
10. *С.А. Кожемякин, К.О. Можяев, С.А. Воротников (МГТУ им. Н.Э. Баумана, Москва)* Макет летающего инспекционного робота-квадрокоптера
11. *Ю.И. Жуков, А.Ю. Янченко (СПбГМТУ, Санкт-Петербург)* Подводная робототехника в задачах ликвидации последствий аварий
12. *В.Е. Павловский, А.В. Панченко (ИПМ им. М.В. Келдыша РАН; МГУ им. М.В. Ломоносова, Москва)* Исследование динамики малого шестиногого робота в программном комплексе «универсальный механизм»
13. *Л.Н. Кравчук (ИПМех им. А.Ю. Ишлинского РАН, Москва)* Шарообразное транспортное средство

*Сопредседатели:*

*д.т.н. Бурдаков Сергей Федорович*

*д.т.н. Потапов Анатолий Михайлович*

*(Выступления – до 15 мин. Ответы на вопросы – до 5 мин.)*

1. ***В.Ф. Филаретов, А.В. Лебедев, Д.А. Юхимец (ИАПУ ДВО РАН, Владивосток)*** Разработка методов и алгоритмов управления движением необитаемых подводных аппаратов по сложным пространственным траекториям при существенных изменениях их параметров
2. ***В.И. Канищев, В.Г. Петров (СПбГМТУ, Санкт-Петербург)*** Метод оценки эффективности процесса телеуправления подводным роботом
3. ***В.И. Канищев, Т.Н. Козлова (СПбГМТУ, Санкт-Петербург)*** Некоторые алгоритмы телеуправления двумя подводными роботами
4. ***Хусейн Тбена Кадим, Ямаль Вахиб Салман Ал Обаиди, Инаам Хасан (Министерство науки и технологий Ирака, Багдад)*** Моделирование навигации и управления полетом для автономных беспилотных летательных аппаратов с использованием MATLAB и AEROSIM
5. ***В.С. Заборовский, В.А. Мулюха, А.С. Ильяшенко (ГНУ ЦНИИ РТК, Санкт-Петербург)*** Отработка технологии управления напланетными роботами с борта орбитальной станции
6. ***И.А. Васильев, М.В. Коваль Е.К. Игнатиади (ГНУ ЦНИИ РТК, Санкт-Петербург)*** Унифицированный мультиплатформенный программно-аппаратный комплекс для систем управления мобильными роботами
7. ***А.С. Кизоркин (БГТУ «Военмех» им. Д.Ф. Устинова, Санкт-Петербург)*** Алгоритм управления транспортной системой робота на основании показаний внутренних датчиков приводов
8. ***И.А. Васильев (ГНУ ЦНИИ РТК, Санкт-Петербург)*** Управление траекторным движением мобильного робота разных колесных схем
9. ***С.Н. Шинов (МГТУ им. Н.Э. Баумана, Москва)*** Повышение точности управления движением мобильных роботов с дифференциальным приводом за счёт учёта проскальзывания колёс
10. ***А.А. Тачков (ООО НПФ «Спецсистемы», Тверь)*** Метод пропорционального наведения при поиске очага возгорания мобильным пожарным роботом
11. ***В.Б. Аркадьев, А.Н. Власенко, О.Е. Лапин (ГНУ ЦНИИ РТК, Санкт-Петербург)*** Мультисенсорная система в составе мобильного робототехнического комплекса для поиска, локализации и идентификации источников гамма-излучения
12. ***М.Б. Игнатъев, Д.М. Макина (ГУАП, Санкт-Петербург)*** Нанороботы как основа элементной базы нового поколения для обеспечения экологической безопасности
13. ***К.В. Иванченко (МГТУ им. Н.Э. Баумана, Москва)*** Система слежения за подвижным объектом
14. ***Д.Г. Грязин, О.О. Величко (ОАО «Концерн «ЦНИИ «Электроприбор», Санкт-Петербург)*** Стенды для определения динамических характеристик гироскопов. классификация, особенности, метрологическое обеспечение
15. ***И.Ю. Даляев (ГНУ ЦНИИ РТК, Санкт-Петербург)*** Датчик выходного момента шарнира
16. ***Н.В. Заруцкий, В.А. Кузнецов (ГНУ ЦНИИ РТК, Санкт-Петербург)*** Шестикомпонентный датчик сил и моментов
17. ***Е.А. Купцов (МГТУ им. Н.Э. Баумана, Санкт-Петербург)*** Метод дистанционного управления манипуляционным роботом с контролем скорости движения и сил реакции на выходном звене

18. **И.Э. Новиков (ГНУ ЦНИИ РТК, Санкт-Петербург)** Пакет программ для моделирования процессов переноса и регистрации гамма-излучения для авиационного радиационного мониторинга с помощью беспилотных летательных аппаратов

**10:00 – 13:00 | Секция II. Робототехника для конфликтных ситуаций | Ауд. № 208**

*Сопредседатели:*

*к.т.н. Новиков Игорь Александрович*

*к.ф.-м.н. Смольников Борис Александрович*

*(Выступления – до 15 мин. Ответы на вопросы – до 5 мин.)*

1. **И.А. Каляев, А.Р. Гайдук, С.Г. Капустян (НИИ МВС ЮФУ, Таганрог)** Принципы и локальные правила самоорганизации мультиробототехнических систем
2. **С.Г. Капустян, Л.Ж. Усачев (НИИ МВС ЮФУ, Таганрог)** Самоорганизующиеся информационно-управляющие системы интеллектуальных роботов для экстремальных условий
3. **Д.Я. Иванов (НИИ МВС ЮФУ, Таганрог)** Использование принципов роевого интеллекта для управления целенаправленным поведением массово-применяемых микророботов в экстремальных условиях
4. **В.П. Шкодырев, Д.Г. Арсеньев (СПбГПУ, Санкт-Петербург)** Ситуационно-целевое планирование и управление в среде интеллектуальных мобильных роботов
5. **Т.П. Рыжова (МГТУ им. Н.Э. Баумана, Москва)** Управление коллективом мобильных роботов
6. **В.А. Александров, А.И. Кобрин (МЭИ (ТУ), Москва)** Архитектура программно-аппаратного комплекса для разработки и исследования коллективных алгоритмов управления группой роботов
7. **И.В. Шайденко (МГТУ им. Н.Э. Баумана, Москва)** Двухкомпонентная мобильная робототехническая система для наблюдения и разведки
8. **А.В. Васильев, А.А. Градовцев, А.В. Полин, А.В. Лопота (ГНУ ЦНИИ РТК, Санкт-Петербург)** Применение мобильных робототехнических комплексов для локализации и эвакуации взрывоопасных объектов

**10:00 – 13:00 | Секция III. Медицинская робототехника | Ауд. № 325**

*Сопредседатели:*

*д.м.н. Резник Олег Николаевич*

*д.м.н. Сенчик Константин Юрьевич*

*(Выступления – до 15 мин. Ответы на вопросы – до 5 мин.)*

1. **С.Ф. Багненко, А.В. Лопота, Н.А. Грязнов, О.Н. Резник, К.Ю. Сенчик (НИИ СП им. И.И. Джанелидзе; ГНУ ЦНИИ РТК, Санкт-Петербург)** Перфузионные комплексы модульного типа как базис медицинской робототехники
2. **С.Ф. Багненко, А.В. Лопота, Н.А. Грязнов, К.Ю. Сенчик, А.Е. Скворцов, А.О. Резник, О.Н. Резник (НИИ СП им. И.И. Джанелидзе; ГНУ ЦНИИ РТК, Санкт-Петербург)** Мехатронные портативные перфузионные системы – техногуманитарный ресурс трансплантации
3. **К.А. Жуков, В.А. Буняков (ГНУ ЦНИИ РТК, Санкт-Петербург)** Алгоритмы сегментации и анализа трехмерных данных для системы ориентации слепых и слабовидящих людей, основанной на стереокамере
4. **Н.А. Грязнов, Д.А. Кочкарев, А.И. Модягин, К.Ю. Сенчик, Ф.Г. Ушаков (ГНУ ЦНИИ РТК, Санкт-Петербург)** Перспективный мехатронный аппарат для наружной компрессии грудной клетки с возможностью контроля процесса сердечно-легочной реанимации организма человека

5. **В.Е. Павловский, И.А. Орлов (ИПМ им. М.В. Келдыша РАН, Москва)** Динамическая модель робота для механотерапии
6. **М.В. Дворников, С.П. Рыженков, В.М. Усов (НИИ испытательного Центра авиационно-космической медицины и военной эргономики ГНИИ военной медицины Минобороны России)** Системы медицинского оборудования в составе робототехнического комплекса оказания помощи пострадавшим в экстремальных ситуациях.
7. **В.М. Усов, С.П. Рыженков, М.В. Дворников (НИИ испытательного Центра авиационно-космической медицины и военной эргономики ГНИИ военной медицины Минобороны России)** Совершенствование способов обнаружения пораженных использованием автономных средств локального позиционирования и носимых устройств оповещения тяжести состояния.
8. **В.М. Усов, М.В. Дворников, С.П. Рыженков (НИИ испытательного Центра авиационно-космической медицины и военной эргономики ГНИИ военной медицины Минобороны России)** Проблемы поддержания стабильной среды обитания в гермообъектах специального назначения использованием мобильных роботов класса «Housrkeeping» с контролем опасных ситуаций и коррекцией санитарно-гигиенических параметров в локальных отсеках и секторах гермообъекта
9. **В.М. Теплов, К.Ю. Сенчик, Б.Н. Шах, О.Н. Резник, И.В. Логинов (НИИ СП им. И.И. Джанелидзе; ГНУ ЦНИИ РТК, Санкт-Петербург)** Роль неинвазивных систем сердечно-легочной реанимации в органном донорстве
10. **В.М. Теплов (НИИ СП им. И.И. Джанелидзе)** Опыт применения неинвазивной системы реанимации для сохранения органов потенциального посмертного донора
11. **С.Ф. Багненко, О.Н. Резник, А.Е. Скворцов, А.О. Резник, К.Ю. Сенчик, А.В. Лопота (НИИ СП им. И.И. Джанелидзе; ГНУ ЦНИИ РТК, Санкт-Петербург)** Сохранение жизнеспособности изолированных донорских органов с помощью аппаратной нормотермической перфузии. Первый опыт применения в клинической практике
12. **М.К. Ключкин (СПб ГУЗ «ГорКВД», Санкт-Петербург)** Реабилитация дерматологических пациентов с помощью неаблятивного фракционного лазера (реабилитация пациентов страдающих постакне)

10:00 – 17:00

Российско-немецкий семинар по робототехнике

Малый конференц-зал,  
Ауд. № 301

*Сопредседатели:*

*проф. Пауль Плюгер*

*д.т.н. Юревич Евгений Иванович*

*д.т.н. Ющенко Аркадий Семенович*

*(Выступления – до 15 мин. Ответы на вопросы – до 5 мин.)*

*Приветствие участникам семинара:*

*Лопота Александр Витальевич, ГНУ ЦНИИ РТК, Санкт-Петербург, Россия*

*Пауль Плюгер, Университет прикладных наук, Бонн-Рейг-Зиг, Германия*

1. **А.В. Лопота (ГНУ ЦНИИ РТК, Санкт-Петербург)** Научно-технические направления деятельности ЦНИИ РТК

#### **Мобильные роботы**

2. **Пауль Плюгер (Университет прикладных наук, Бонн-Рейг-Зиг, Германия)** Джонни и Дженни – автономные сервисные роботы для дома

3. *Герхард Лейкмайер (Университет технологий, Аахен, Германия)* К вопросу об интегрированной поддержке функционирования домашних роботов
4. *Ульрих Рейзер (Фраунгоферский институт, Германия)* Сервисный робот Care-O-Bot - будущий помощник в домашнем хозяйстве
5. *И.М. Макаров, В.М. Лохин, С.В. Манько, М.П. Романов (МИРЭА, Москва)* Автономные роботы и мультиагентные робототехнические системы
6. *А. Каргов, Т. Вернер, И. Гайзер, Ш. Шульц, Г. Бреттхауер (Институт прикладной информатики Института Технологий г. Карлсруе, Германия)* Робототехнические манипуляторы для сервисной робототехники
7. *А.А. Градовцев, А.И. Каргов, А.С. Кондратьев, А.В. Лопота (ГНУ ЦНИИ РТК, Санкт-Петербург, Россия; Институт прикладной информатики Института технологий г. Карлсруе, Германия)* Концепция проектирования многофункциональных манипуляционных робототехнических систем для сервисного применения в космической отрасли
8. *Райнер Херперс (Университет прикладных наук, Бонн-Рейг-Зиг, Германия)* Моделирование движения двухколесного робота-велосипеда
9. *С.А.Воротников, К.В. Ермишин (МГТУ им. Н.Э. Баумана, Москва)* Система управления сервисным мобильным роботом-экскурсоводом
10. *В.Ф. Филаретов, А.В. Зуев, А.С. Губанков (ИАПУ ДВО РАН, Владивосток)* Автоматический роботизированный комплекс для точной механической обработки и доводки пространственных корпусных композитных изделий вертолетов
11. *Карстен Бернс (Университет г.Кайзерслотэн, Германия)* Социальный интерактивный робот «ROMAN» (РОМАН)
12. *Карстен Бернс (Университет г.Кайзерслотэн, Германия)* Мобильные роботы высокой проходимости

#### **Управление и информационное обеспечение**

11. *С.А. Половко, Е.Ю. Смирнова, А.В. Лопота (ГНУ ЦНИИ РТК, Санкт-Петербург)* Основные результаты и перспективные направления исследований в области навигации и управления мобильными робототехническими комплексами
12. *Франк Паземанн (Университет г. Оснабрюк, Германия)* Нейросетевое управление поведением автономных роботов
13. *Анастасия Кюстенмахер (Университет прикладных наук, Бонн-Рейг-Зиг, Германия)* Технология предсказания ошибок поведения робота, основанная на моделировании
14. *Райнер Херперс (Университет прикладных наук, Бонн-Рейг-Зиг, Германия)* Компьютерное зрение для промышленных приложений
15. *В.Е. Павловский, Л.В. Глазкова, А.В. Панченко (МГУ им. М.В. Ломоносова; ИПМ им. М.В. Келдыша РАН, Москва)* Динамика, моделирование и управление колесным роботом
16. *Пауль Плюгер (Университет прикладных наук, Бонн-Рейг-Зиг, Германия)* Реконструкция поверхности по результатам наблюдений
17. *А.С. Ющенко (МГТУ им. Н.Э. Баумана, Москва)* Методы нечеткой логики в управлении мобильными манипуляционными роботами
18. *Б.Б. Михайлов, Е.А. Деятериков (МГТУ им. Н.Э. Баумана, Москва)* Система технического зрения для измерения пути мобильного робота
19. *В.П. Андреев, А.В. Умнов (ИПМ им. М.В.Келдыша РАН, Международная лаборатория «Сенсорика», МГУ им. М.В. Ломоносова, Москва)* Исследование эффективности метода стабилизации изображения для сканирующих систем технического зрения, использующих линейку фотодатчиков с большим разбросом параметров

20. *М.Н. Плавинский, В.В. Горюнов, Д.В. Иванов, Л.Б. Коган (ГНУ ЦНИИ РТК, Санкт-Петербург)* Опыт разработки сенсорного обеспечения автономной навигации мобильных робототехнических комплексов
21. *Б.Б. Михайлов, В.Н. Герасимов (МГТУ им. Н.Э. Баумана, Москва)* Решение задачи локализации мобильного робота в помещении
22. *Войнов В.В. (ООО «Б+Р Промышленная Автоматизация»)* Принцип комплексного управления движением в реализации систем управления промышленными роботами

#### **Образование и международные программы**

22. *Райнер Херперс (Университет прикладных наук, Бонн-Рейг-Зиг, Германия)* Международная мобильность и двойные магистерские программы университета Бонн-Рейн-Зиг
23. *Эрвин Прасслер (Университет прикладных наук, Бонн-Рейг-Зиг, Германия)* Программа международных исследований в области робототехники BRICS
24. *А.С. Ющенко (МГТУ им Н.Э. Баумана, Москва)* Сравнительный анализ образовательных программ в области робототехники МГТУ им. Н.Э.Баумана и университета Бонн-Рейн-Зиг; Перспективы двойного магистерского диплома



---

---

**25 ноября (пятница) 2011г.**

---

---

**Секция I. Робототехника для чрезвычайных и штатных экстремальных ситуаций**

*Сопредседатели:*

*д.т.н. Цариченко Сергей Георгиевич*

*к.ф.-м.н. Юдин Виктор Иванович*

**10:00 – 12:00**

**Подсекция 1.1**

**Робототехнические системы**

**Ауд. № 207**

*Сопредседатели:*

*д.т.н. Дьяченко Владимир Алексеевич*

*д.т.н. Игнатьев Михаил Борисович*

*Дискуссии и обсуждения*

**10:00 – 12:00**

**Подсекция 1.2**

**Управление и информационное обеспечение**

**Конференц-зал**

*Сопредседатели:*

*д.т.н. Бурдаков Сергей Федорович*

*д.т.н. Потапов Анатолий Михайлович*

*Дискуссии и обсуждения*

**10:00 – 12:00**

**Секция II.**

**Робототехника для конфликтных ситуаций**

**Ауд. № 208**

*Сопредседатели:*

*к.т.н. Новиков Игорь Александрович*

*к.ф.-м.н. Смольников Борис Александрович*

*Дискуссии и обсуждения*

**10:00 – 12:00**

**Секция III.**

**Медицинская робототехника**

**Ауд. № 325**

*Сопредседатели:*

*д.м.н. Резник Олег Николаевич*

*д.м.н. Сенчик Константин Юрьевич*

*Дискуссии и обсуждения*

12:00 – 14:00	Выездное заседание Научного совета РАН по робототехнике и мехатронике Тема: «Космическая робототехника»	Конференц-зал
---------------	---	---------------

*Председатель:*  
*академик РАН И.М. Макаров*  
(Выступления – до 20 мин. Ответы на вопросы – до 10 мин.)

1. ***В.А. Веселов, И.А. Каляев, В.П. Носков, П.С. Сологуб, С.В. Федосеев (НИИ МВС ЮФУ, Таганрог; МГТУ им. Н.Э. Баумана, Москва)*** История и современное состояние разработок российских роботов-планетоходов
2. ***А.С. Кондратьев, А.А. Градовцев (ГНУ ЦНИИ РТК, Санкт-Петербург)*** Робототехнические средства и системы для существующих и перспективных пилотируемых космических аппаратов
3. ***В.Е. Павловский, Ю.Ф. Голубев (ИПМ им. М.В. Келдыша РАН, Москва)*** Космическая робототехника
4. ***Лариса Бийч (Компания «Нэптек», Канада)*** Платформы и сенсорика: прошлые и современные робототехнические системы наземного и космического применения

14:00 – 15:00	Заккрытие конференции	Конференц-зал
---------------	-----------------------	---------------

*Ведущий:*  
*д.т.н. Юревич Евгений Иванович*

***Подведение итогов работы конференции: выступления сопредседателей секций.  
Принятие решения конференции.***