

# ПРОГРАММА

36-й МЕЖДУНАРОДНОЙ НАУЧНО-ТЕХНИЧЕСКОЙ КОНФЕРЕНЦИИ  
«ЭКСТРЕМАЛЬНАЯ РОБОТОТЕХНИКА»

23-24 октября 2025 года, Cosmos St. Petersburg Pulkovskaya Hotel, Санкт-Петербург, пл. Победы, д. 1

## 23 ОКТЯБРЯ

09:00–10:00	Регистрация участников, приветственный кофе-брейк	
10:00–12:30	<b>ОТКРЫТИЕ КОНФЕРЕНЦИИ. ПРИВЕТСТВИЕ УЧАСТНИКОВ. ПЛЕНАРНОЕ ЗАСЕДАНИЕ</b>	<b>Конгресс-холл</b>
12:30–13:00	Перерыв	
15:30–16:00	Кофе-брейк	
13:00–18:00	<b>СЕКЦИЯ «НАЗЕМНАЯ РОБОТОТЕХНИКА»</b>	<b>Конгресс-холл</b>

### ПРЕДСЕДАТЕЛЬ

*Медведкин Алексей Игоревич, главный конструктор по робототехнике и приборостроению, ГНЦ РФ ЦНИИ РТК*

### СОПРЕДСЕДАТЕЛЬ

*Лаута Олег Сергеевич, д.т.н., доцент, начальник научно-исследовательского центра, полковник, Военная орденов Жукова и Ленина Краснознаменная академия связи имени Маршала Советского Союза С.М. Буденного*

**ВРЕМЯ ВЫСТУПЛЕНИЯ: 15 МИНУТ**

Система дистанционной идентификации типов подстилающей поверхности для мобильных роботов

*А.А. Белопицкий, С.А. Собольников (ВНИИА им. Н.Л. Духова; МГТУ «СТАНКИН», Москва)*

Разработка и исследование системы планирования движения вспомогательных гусениц мобильного робота

*Д.С. Попов, С.А. Собольников (ВНИИА им. Н.Л. Духова; МГТУ «СТАНКИН», Москва)*

Адаптация модуля планирования траектории движения наземного робототехнического комплекса к условиям его применения

*Я.Д. Королев, Д.С. Яковлев, А.П. Ярмола (НУЦ «Робототехника» МГТУ имени Н.Э. Баумана; Управление перспективных межвидовых исследований и специальных проектов, Москва)*

Генерация примитивов движения для велосипедной модели робота

*М.А. Аграновский, К.С. Яковлев (СПбГУ, Санкт-Петербург)*

Методология проектирования систем управления группами наземных РТК легкого класса с элементами автономности

*А.А. Тачков, А.П. Ярмола (НУЦ «Робототехника» МГТУ имени Н.Э. Баумана; Управление перспективных межвидовых исследований и специальных проектов, Москва)*

Особенности применения микроконтроллеров в сенсорно-управляющих системах сервисных мобильных роботов

*В.Е. Пряничников, Ю.С. Колесов, Д.К. Федотов (ИГМ им. М.В. Келдыша РАН; МГТУ «СТАНКИН»; Международный институт новых образовательных технологий РГГУ, Москва)*

Динамическое управление и контроль заряда робототехнических транспортных систем

*А.В. Вынгра, Б.А. Авдеев, С.Г. Черный (Херсонский технический университет, г. Генчешек)*

---

Разработка прототипа робота для автономного обнаружения и уничтожения кладок яиц насекомых-вредителей

*А.А. Горшков, Р.В. Кононенко, Е.А. Безносова (Иркутский национальный исследовательский технический университет), г. Иркутск)*

---

Опыт работы с отечественными лидерами К8.1 для обеспечения автономного движения робототехнического комплекса

*М.В. Мельникова, Д.С. Яковлев, А.А. Тачков, В.В. Демьянов (НУЦ «Робототехника» МГТУ имени Н.Э. Баумана; Управление перспективных межвидовых исследований и специальных проектов, Москва)*

---

Программа по подготовке операторов НРТК

*Н.Е. Рахимжанов (ВА МТО, филиал, г. Омск)*

---

Применение связующего программного обеспечения в задачах полунатурного моделирования систем управления мобильными роботами

*А.В. Козов, А.П. Ярмола (НУЦ «Робототехника» МГТУ имени Н.Э. Баумана; Управление перспективных межвидовых исследований и специальных проектов, Москва)*

---

Моделирование гусениц для мобильных роботов в симуляторе Gazebo

*Е.А. Магид (Казанский федеральный университет, г. Казань)*

---

Конечноэлементное моделирование в задаче расчёта динамики движения колёсных и гусеничных РТК

*С.Ю. Мензульский, Г.М. Корбуков (МГТУ имени Н.Э. Баумана, Москва)*

---

Подходы и принципы построения системы безопасности автономной и полуавтономной роботизированной техники в динамичных неструктурированных средах

*Ю.О. Видимина, А.А. Наумов (ГНЦ РФ ЦНИИ РТК, Санкт-Петербург)*

---

Проблематика обнаружения прозрачных поверхностей лазерным дальномером

*А.Н. Ерёмин (Казанский федеральный университет, г. Казань)*

---

13:00–18:00

**СЕКЦИЯ «МОРСКАЯ РОБОТОТЕХНИКА»**

**Конференц-зал А**

**ПРЕДСЕДАТЕЛЬ**

*Половко Сергей Анатольевич, к.т.н., научный руководитель Научно-исследовательского центра «Мультидисциплинарных исследований и трансфера технологий», ГНЦ РФ ЦНИИ РТК*

**СОПРЕДСЕДАТЕЛЬ**

*Курносов Андрей Алексеевич, д.т.н., советник ген. директора АНО «Инновационный инжиниринговый центр»*

---

**ВРЕМЯ ВЫСТУПЛЕНИЯ: 15 МИНУТ**

---

Разработка принципов управления и проектирования роботов с волнообразными движителями

*Авс Ахмад, А.С. Ющенко (МГТУ им. Н.Э. Баумана, Москва)*

---

Результаты натурного эксперимента по управляемому изменению крена АНПА

*Р.И. Якупов, Л.А. Мартынова (АО «Концерн «ЦНИИ «Электроприбор», Санкт-Петербург)*

---

Биоморфный робот-рыба с анизорезистивной локомоцией

*С.А. Лобов, В.С. Щапин, И.В. Митин, В.Б. Казанцев (БФУ им. И. Канта, Калининград; Национальный исследовательский Нижегородский государственный университет им. Н.И. Лобачевского, Нижний Новгород; МФТИ, г. Долгопрудный, Московская область)*

---

---

Исследование особенностей регулирования глубины плохообтекаемого подводного аппарата с крыльями

*Н.А. Щур, А.А. Пожилов (ГНЦ РФ ЦНИИ РТК, Санкт-Петербург)*

---

Алгоритм расхождения встречнодвижущихся судов, основанный на методе потенциальных полей

*Г.В. Данилин, А.А. Денисова, С.С. Соколов, Ю.К. Худайназаров (ООО «Газинформсервис», ООО «Датаджайл»; Государственный университет морского и речного флота имени адмирала С.О. Макарова; Военная академия связи, Санкт-Петербург)*

---

Методы преодоления помех при съёмке водной поверхности при помощи БПЛА

*Г.Н. Нагайцев, И.Л. Ермолов, Ф.М. Бельченко, П.П. Остриков, А.Н. Суханов (ИПМех РАН, Москва)*

---

Аппаратный комплекс для осмотра корпуса судна

*Ю.М. Виноградов (Санкт-Петербургский Государственный Морской Технический Университет, Санкт-Петербург)*

---

Экспериментальное исследование влияния пассивных хвостовых плавников на эффективность движения водных роботов, перемещающихся за счет внутренних масс

*А.В. Клековкин, А.В. Назаров (ИжГТУ им. М.Т. Калашникова, г. Ижевск)*

---

Морские робототехнические комплексы поисково-спасательного назначения

*А.А. Аскералиев, А.В. Овчинников, А.С. Марков (НИИ СлПТ ВУНЦ ВМФ «Военно-морская академия», Санкт-Петербург)*

---

Модель применения беспилотных летательных аппаратов по безэкипажным катерам

*И.И. Давлюд (Балтийское высшее военно-морское училище им. адмирала Ф.Ф. Ушакова, Калининград)*

---

Автономная система планирования движения МРТК при изменяемых гидрометеорологических условиях окружающей среды

*А.М. Маевский, М.А. Алексеев (АО «НПП ПТ «Океанос», Санкт-Петербург)*

---

13:00–18:00

**СЕКЦИЯ «ТЕХНОЛОГИИ ИСКУССТВЕННОГО ИНТЕЛЛЕКТА И ЦИФРОВЫЕ ТЕХНОЛОГИИ РАЗРАБОТКИ В РОБОТОТЕХНИКЕ»**

**Конференц-зал В**

**ПРЕДСЕДАТЕЛЬ**

*Тамм Александр Юрьевич, руководитель Научно-исследовательского центра «Мультидисциплинарных исследований и трансфера технологий», ГНЦ РФ ЦНИИ РТК*

**СОПРЕДСЕДАТЕЛЬ**

*Болсуновская Марина Владимировна, доцент Высшей школы компьютерных технологий и информационных систем, СПбПУ*

---

**ВРЕМЯ ВЫСТУПЛЕНИЯ: 15 МИНУТ**

---

Многомасштабная обработка ЭЭГ-сигналов для идентификации когнитивного состояния оператора в робототехнических системах

*В.А. Пичугов, С.Л. Мильникова, Н.П. Коренко, О.В. Кубряк, С.В. Ковальчук (Университет ИТМО, Санкт-Петербург; Национальный исследовательский университет «МЭИ», Москва)*

---

Применение модели Хиндмарш–Роуз для анализа сигналов нейронной активности

*А.А. Ковальчуков (ИПМаш РАН, Санкт-Петербург)*

---

Разработка математической модели управления в системе «человек-машина» по данным электроэнцефалографии

*Н.П. Коренко, С.Л. Мильникова, В.А. Пичугов, О.В. Кубряк, С.В. Ковальчук (Университет ИТМО, Санкт-Петербург; Национальный исследовательский университет «МЭИ», Москва)*

---

---

Применение математических моделей нейронной активности  
ФитцХью-Нагумо для разработки интерфейса мозг-компьютер  
*А.В. Рыбалко (ИПМаш РАН; СПбГУ, Санкт-Петербург)*

---

Управление мобильными роботами с помощью интерфейса мозг-компьютер  
*Н.А. Бабич, А.В. Рыбалко, А.Л. Фрадков (ИПМаш РАН; СПбГУ, Санкт-Петербург)*

---

Анализ данных мышечной активности человека  
для использования в неинвазивных интерфейсах  
*Д.С. Кобзарь, В.Д. Матвеев, А.Е. Архипов (ГНЦ РФ ЦНИИ РТК, Санкт-Петербург)*

---

Мультимодальные нейроинтерфейсы управления робототехническими  
устройствами  
*С.Ю. Гордлеева, В.Б. Казанцев (Национальный исследовательский Нижегородский государственный  
университет им. Н.И. Лобачевского, Нижний Новгород; МФТИ, г. Долгопрудный; Университет  
Неймарк, Нижний Новгород; ГНЦ РФ ЦНИИ РТК, Санкт-Петербург)*

---

Голосовое управление параметризацией и программированием  
робототехнических комплексов с использованием  
искусственного интеллекта  
*Е.С. Квас, Р.Т. Давар, В.П. Кузьменко (ГУАП, Санкт-Петербург)*

---

Сравнительный анализ больших языковых моделей  
для автономных робототехнических систем  
*Я.Д. Лапкин, В.Д. Матвеев (ГНЦ РФ ЦНИИ РТК, Санкт-Петербург)*

---

Применение методов машинного обучения для анализа динамических  
режимов конечности с одной степенью свободы под управлением  
мышечной пары сгибатель-разгибатель  
*Н.А. Ковалев, А.В. Губа, В.Б. Казанцев (МФТИ, г. Долгопрудный)*

---

Архитектура аппаратной части ускорителя с шиной PCIe  
для обработки данных камеры РТК  
*Р.В. Джеммер, В.О. Козлов (Санкт-Петербургский Государственный Морской Технический  
Университет, Санкт-Петербург)*

---

Алгоритмы улучшения визуального поиска промысловых рыб с БПЛА  
*Ф.М. Бельченко, И.Л. Ермолов, Г.Н. Нагайцев, Е.В. Новиков, П.П. Остриков, А.Н. Суханов  
(Институт проблем механики им. А.Ю. Ишлинского РАН, Москва)*

---

13:00–18:00

**СЕКЦИЯ «ОБРАЗОВАТЕЛЬНАЯ  
РОБОТОТЕХНИКА»**

**Конференц-зал С**

**ПРЕДСЕДАТЕЛЬ**

*Ледяева Виктория Сергеевна, заместитель руководителя информационно-аналитического центра, ГНЦ РФ ЦНИИ РТК*

**СОПРЕДСЕДАТЕЛЬ**

*Сыркина Мария Александровна, заместитель директора по УВР (инновационной деятельности и инженерному  
образованию), ГБОУ школа № 525 имени дважды Героя Советского Союза Г.М. Гречко, Санкт-Петербург*

---

**ВРЕМЯ ВЫСТУПЛЕНИЯ: 15 МИНУТ**

---

Конкурентоспособность российских образовательных робототехнических  
наборов на соревнованиях сложных технических направлений  
*Н.И. Орлов (ГБОУ школа № 509, Санкт-Петербург)*

---

Робототехника и образовательный кибер-спорт – мультидисциплинарный  
подход к развитию личностных результатов обучающихся  
*Д.Г. Кузиков (Федерация спортивного программирования Санкт-Петербурга, Санкт-Петербург)*

---

---

Образовательная робототехника от проекта «Братья Вольт»  
*В.В. Олейников (Проект Братья Вольт, Москва)*

---

Создание и внедрение программ по робототехнике в рамках университетской лаборатории: опыт и перспективы  
*С.Г. Коротков (ФГБОУ ВО «Марийский государственный университет», г. Йошкар-Ола)*

---

Организация предпрофессионального обучения учащихся управлению гибридными робототехническими системами  
*С.В. Кувшинов (МИНОТ РГГУ, Москва)*

---

Аспекты изучения робототехники детьми разного возраста  
*А.Ю. Овсянников (Университет Иннополис, г. Иннополис)*

---

Технологическая независимость образовательной робототехники  
*Ю.Е. Денисов (ООО «ПК Аквариус», Москва)*

---

Практические решения для массового внедрения робототехники в школах: опыт и перспективы  
*П.П. Ховрачева (Средняя общеобразовательная школа № 16, г. Сергиев Посад)*

---

Разработка технического средства обучения робототехнике для учащихся школ  
*А.А. Туровский (Петрозаводский государственный университет, г. Петрозаводск)*

---

Робототехнические соревнования в образовательной среде России: структура и особенности  
*Д.А. Ефимов, Г.Е. Бондарь (МИСИС, Москва)*

---

Робототехника как модуль предмета Труд (Технология) в формате УПК (учебно-практические кейсы)  
*Д.В. Махова (МАОУ «Лицей № 22 «Надежда Сибири», г. Новосибирск)*

---

Использование аддитивных технологий в проектировании рамы квадрокоптера (на примере кружка для студентов педагогического направления)  
*А.А. Борисова (Сыктывкарский Государственный Университет имени Питирима Сорокина, г. Сыктывкар)*

---

Профориентация обучающихся через преемственность программ дополнительного образования  
*С.В. Кожевин (МАОУ ДО «ЦОиПО», г. Артемовский)*

---

Путь в робототехнику начинается с РОБИ  
*П.М. Федоров (проект «Роби», г. Тюмень)*

---

Может ли школьник обучить нейросеть. Опыт проведения соревнований по морской робототехнике в СПбГМТУ  
*А.А. Сенишин (СПбГМТУ, Санкт-Петербург)*

---

13:00–18:00

**СЕКЦИЯ «ТЕОРЕТИЧЕСКИЕ ОСНОВЫ  
РОБОТОТЕХНИКИ»**

**Конференц-зал D**

**ПРЕДСЕДАТЕЛЬ**

*Слободзян Никита Сергеевич, заместитель главного конструктора по сервисной робототехнике и мехатронным системам, ГНЦ РФ ЦНИИ РТК*

**СОПРЕДСЕДАТЕЛЬ**

*Филатов Денис Михайлович, и.о. заведующего кафедрой робототехники и автоматизации производственных систем, СПбГЭТУ «ЛЭТИ»*

---

Цифровые алгоритмы адаптивного оценивания параметров нелинейных колебательных систем

*А.Д. Семенов (Институт проблем машиноведения РАН, Санкт-Петербург)*

---

Методический подход к проектированию систем управления робототехнических комплексов по критерию «качество-стоимость»

*Д.С. Яковлев, А.А. Тачков, К.А. Комаров, В.В. Демьянов (НУЦ «Робототехника» МГТУ имени Н.Э. Баумана; Управление перспективных межвидовых исследований и специальных проектов, Москва)*

---

Обзор методов снижения колебаний мобильных манипуляторов

*Г.Н. Нагайцев, И.Л. Ермолов (Институт проблем механики им. А.Ю. Ишлинского РАН, Москва)*

---

Стабилизация платформы Стюарта на подвижном основании

*Н.А. Мирошников, О.Б. Шагниев (СПбГУ, Санкт-Петербург)*

---

Интеллектуальное управление электроприводом в условиях неопределенностей

*А.К. Голубев, А.А. Пыркин (Университет ИТМО, Санкт-Петербург)*

---

Оптимальное движение упругого объекта с устранением колебаний в конечном положении

*А.И. Бохонский, Н.И. Варминская (Черноморское высшее военно-морское орденов Нахимова и Красной Звезды училище имени П.С. Нахимова, Севастополь)*

---

Нелинейные задающие устройства в системах управления приводами роботов

*Д.Е. Мирославский (ГНЦ РФ ЦНИИ РТК, Санкт-Петербург)*

---

Подход к оценке эксплуатационной живучести робототехнических комплексов для экстремальных условий

*П.К. Шубин, М.В. Кулешова (ГНЦ РФ ЦНИИ РТК, Санкт-Петербург)*

---

Сравнительный анализ матричных, кватернионных и бикватернионных подходов к решению прямой задачи кинематики в системах реального времени

*Н.С. Слободзян (ГНЦ РФ ЦНИИ РТК, Санкт-Петербург)*

---

Активная оптическая система локального позиционирования

*М.Т. Коротких, И.И. Саитов (ГНЦ РФ ЦНИИ РТК, Санкт-Петербург)*

---

Применение алгоритмов BFMatcher и RANSAC для определения взаимного расположения автономного мобильного робота и беспилотной авиационной системы типа «квадрокоптер»

*А.В. Пешнин, М.А. Шереужев (МГТУ «СТАНКИН»; МГТУ им. Баумана, Москва)*

---

Метод разработки роботизированных платформ с всенаправленными колесами

*А.С. Дьяков, Д.С. Федоров (МГТУ им. Баумана, Москва)*

---

Особенности применения микроконтроллеров в сенсорно-управляющих системах сервисных мобильных роботов

*В.Е. Пряничников, Ю.С. Колесов, Д.К. Федотов (ИПМ им. М.В. Келдыша РАН; МГТУ «СТАНКИН»; РГГУ, Москва)*

---

---

Использование симуляторов при проектировании сервисных мобильных роботов  
*А.В. Плотников, В.Е. Пряничников (ИПМ им. М.В. Келдыша РАН; МГТУ «СТАНКИН»; РГГУ, Москва)*

---

Открытая программная платформа проектирования беспилотных наземных транспортных средств  
*К.В. Святов, В.С. Михайлов, Р.В. Житков (Ульяновский государственный технический университет, г. Ульяновск)*

---

13:00–18:00

**СЕКЦИЯ «ПРОМЫШЛЕННАЯ И ПРОФЕССИОНАЛЬНАЯ СЕРВИСНАЯ РОБОТОТЕХНИКА. РОБОТИЗАЦИЯ АТОМНОЙ ОТРАСЛИ»**

**Конференц-зал 6**

**ПРЕДСЕДАТЕЛЬ**

*Даляев Игорь Юрьевич, к.т.н., главный конструктор по экстремальной робототехнике и автоматизации-начальник научно-технического комплекса, ГНЦ РФ ЦНИИ РТК*

**СОПРЕДСЕДАТЕЛЬ**

*Савчиц Сергей Михайлович, главный конструктор – руководитель направления ЦО НИОКР ПЯТЦ, АО «Прорыв»*

---

**ВРЕМЯ ВЫСТУПЛЕНИЯ: 15 МИНУТ**

---

Проблемы обеспечения безопасности взаимодействия социальных роботов и человека  
*В.П. Андреев (МГТУ «СТАНКИН», Москва)*

---

Роботизация деятельности по выводу из эксплуатации объектов атомной отрасли: оценка текущего состояния, приоритетные направления развития, вызовы и возможности  
*М.Ю. Каленова, А.Ю. Иванов (Институт проблем безопасного развития атомной энергетики РАН, Москва)*

---

Система управления совместным движением мобильной платформы и робототехнического манипулятора для задачи покраски и диагностики деталей вертолётов  
*Д.И. Арабаджиев, М.А. Шереужев, Н.А. Мостаков (МГТУ «СТАНКИН»; Институт проблем управления им. В.А. Трапезникова РАН, Москва)*

---

Разработка системы управления манипулятором Rozum 75 на базе ROS и БЯМ  
*Н.М. Керимов, М.Д. Кривова, К.С. Яковлев (Федеральный исследовательский центр «Информатика и управление» РАН; НИУ ВШЭ, Москва)*

---

Фотограмметрия для калибровки кинематики роботов-манипуляторов  
*А.В. Гудым, С.Д. Борисов, А.П. Соколов (МГТУ им. Н.Э. Баумана, Москва)*

---

Система управления мехатронного модуля с двумя степенями подвижности для вкручивания транспедикулярных винтов в педикулу позвонка  
*М.А. Соловьев, И.А. Фролов, А.А. Воротников, А.А. Гринь, О.В. Левченко (Российский университет медицины Минздрава России; Отделение неотложной нейрохирургии НИИ СП им. Н.В. Склифосовского; Департамент здравоохранения города Москвы, Москва)*

---

Интеллектуальный агент робототехнического комплекса с использованием системы технического зрения  
*М.А. Михайлович, С.В. Леонов, Е.С. Михеев (Национальный исследовательский Томский политехнический университет, г. Томск)*

---

Захват поврежденных объектов манипуляционным роботом  
*С.А. Собольников, Д.Д. Подколзин, Н.А. Куликов (МГТУ «СТАНКИН», Москва)*

---

---

Построение макетов робототехнических систем на основе модульных блоков сервоусилителей  
*П.С. Григорьев (ГНЦ РФ ЦНИИ РТК, Санкт-Петербург)*

---

Робототехнические системы как системы с конструктивной информационной безопасностью  
*А.А. Немчинов, К.С. Амелин, А.А. Губарев, А.Ю. Серохвостов, С.П. Соболев, А.О. Чернов (СПбГУ, Санкт-Петербург)*

---

Планирование пути манипулятора при помощи безопасных интервалов в среде с динамическими препятствиями, траектории которых известны  
*Н.М. Керимов, К.С. Яковлев (ФИЦ «Информатика и управление» РАН, Москва)*

---

Метод контроля крена распорного модуля внутритрубного робота  
*В.А. Волков, Д.К. Капустин (ГНЦ РФ ЦНИИ РТК, Санкт-Петербург)*

---

Передовые приводные решения для ключевых отраслей промышленности – унификация VS специализация  
*С.А. Федорченко (ООО «ИнноДрайв», Санкт-Петербург)*

---

Автоматизация технологического процесса отбора газовой пробы гермообъема ядерного реактора  
*А.В. Шайтанов (ООО «Вест-Инжиниринг», Санкт-Петербург)*

---

16:00–18:00

**ЗАСЕДАНИЕ ТК–141**

**Конференц-зал 5**

ПРЕДСЕДАТЕЛЬ

*Лопота Александр Витальевич, д.т.н., директор-главный конструктор, ГНЦ РФ ЦНИИ РТК*

СОПРЕДСЕДАТЕЛЬ

*Павлов Владимир Анатолиевич, к.т.н., начальник сектора, ГНЦ РФ ЦНИИ РТК*

---

18:00–20:00

Фуршет

---

## 24 ОКТЯБРЯ

09:00–10:00

Регистрация участников, приветственный кофе-брейк

12:00–13:00

Кофе-брейк

10:00–15:00

**СЕКЦИЯ «НАЗЕМНАЯ РОБОТОТЕХНИКА»**

**Конгресс-холл**

ПРЕДСЕДАТЕЛЬ

*Седов Артем Юрьевич, главный конструктор по специальной робототехнике, ГНЦ РФ ЦНИИ РТК*

СОПРЕДСЕДАТЕЛЬ

*Лаута Олег Сергеевич, начальник научно-исследовательского центра, д.т.н., доцент, полковник, Военная орденов Жукова и Ленина Краснознаменная академия связи имени Маршала Советского Союза С.М. Буденного*

---

**ВРЕМЯ ВЫСТУПЛЕНИЯ: 15 МИНУТ**

---

Робототехнические элементы перспективной цифровой системы испытаний авиационной техники

*А.Ю. Гетманцев (Государственный летно-испытательный центр им. В.П. Чкалова Минобороны России, г. Ахтубинск)*

---



---

**Разработка и сборка робота «Комета» для спортивных соревнований:  
битва роботов**

*Е.А. Бояркин, М.А. Потьпицына, М.А. Попов (Иркутский национальный исследовательский  
технический университет, г. Иркутск)*

---

**Алгоритм формирования управления для транспортировки длинномерных  
объектов с помощью механически соединенных высокоманевренных  
мобильных роботов**

*Ю.Л. Караваев, В.А. Шестаков (ИжГТУ им. М.Т. Калашникова, г. Ижевск)*

---

**Методический подход к оценке степени автономности РТК**

*С.Ю. Курочкин, К.А. Комаров, А.А. Тачков, В.В. Демьянов (НУЦ «Робототехника» МГТУ имени Н.Э.  
Баумана; Управление перспективных межвидовых исследований и специальных проектов, Москва)*

---

**Использование симуляторов при проектировании сервисных  
мобильных роботов**

*А.В. Плотников, В.Е. Пряничников (ИПМ им. М.В. Келдыша РАН; МГТУ «СТАНКИН»; Международный  
институт новых образовательных технологий РГГУ, Москва)*

---

**Особенности функционирования средств защиты от малоразмерных  
низколетящих объектов**

*А.А. Ксензенко, В.Е. Пряничников, В.В. Ястребов (ИПМ им. М.В. Келдыша РАН, МГТУ «СТАНКИН»,  
Москва)*

---

**Голосовое управление роботом-ассистентом в многофункциональной  
системе телеуправления**

*А.Л. Валцуллин, Р.Р. Даминдаров, А.В. Малолетов (Университет «Иннополис», г. Иннополис;  
ООО «РУБЕТЕК РУС», Центр Робототехники, Москва)*

---

**Проблематика проектирования ходовой части мобильного колёсного  
сервисного робота**

*В.А. Ложкин, Е.А. Докичев, М.С. Моисеенко (Санкт-Петербургский Государственный Морской  
Технический Университет, Санкт-Петербург)*

---

**Особенности моделирования процессов технической разведки  
с применением беспилотных летательных аппаратов**

*В.В. Сергеев, А.А. Воробьев (Военная академия материально-технического обеспечения,  
Санкт-Петербург)*

---

**Внедрение интерфейса CAN в плату управления группой мотор-колёс**

*Т.А. Скрыков, Н.М. Шевченко, М.А. Смирнов, Н.А. Кузнецов (ГНЦ РФ ЦНИИ РТК; БГТУ «ВОЕНМЕХ» им.  
Д. Ф. Устинова, Санкт-Петербург)*

---

**Основные положения разрабатываемого национального стандарта,  
регламентирующего общие технические требования и методы испытаний  
робототехнических средств разминирования**

*А.А. Лебедев (ФГБУ ВНИИ ГОЧС (ФЦ), Москва)*

---

**Результаты испытаний робототехнических средств, проводимых при участии  
ФГБУ ВНИИ ГОЧС (ФЦ) в 2025 г.**

*А.В. Лагутина (ФГБУ ВНИИ ГОЧС (ФЦ), Москва)*

---

**Сертификация аварийно-спасательной робототехники по требованиям  
Технического регламента ТР ЕАЭС 050/2021**

*С.С. Носков (ФГБУ ВНИИ ГОЧС (ФЦ), Москва)*

---

**Безопасное и робастное обучение с подкреплением для координации  
наземных роботов на однополосных дорогах**

*Г.Э. Рего (Петрозаводский государственный университет, г. Петрозаводск)*

---

---

Применение наземных дронов в экстремальных природных условиях  
*В.С. Соболев (Херсонский технический университет, г. Генчешек)*

---

Кейсы применения наземных роботов в городской среде  
*Э.Ю. Клименко (Фонд «Московский инновационный кластер», Москва)*

---

10:00–15:00

СЕКЦИЯ «МОРСКАЯ РОБОТОТЕХНИКА»

Конференц-зал А

---

**ПРЕДСЕДАТЕЛЬ**

*Игнатиади Евгений Константинович, главный конструктор по интеллектуальным системам управления и робототехнике, ГНЦ РФ ЦНИИ РТК*

**СОПРЕДСЕДАТЕЛЬ**

*Коноплин Александр Юрьевич, к.т.н., директор Института проблем морских технологий ДВО РАН*

---

**ВРЕМЯ ВЫСТУПЛЕНИЯ: 15 МИНУТ**

---

Система позиционирования и стабилизации АНПА для выполнения манипуляционных операций

*А.Ю. Коноплин, Р.П. Василенко (Институт проблем морских технологий им. академика М.Д. Агеева Дальневосточного отделения РАН, г. Владивосток)*

---

Метод стыковки АНПА с помощью манипулятора в условиях течений

*П.А. Пятавин, А.Ю. Коноплин (Институт проблем морских технологий им. академика М.Д. Агеева Дальневосточного отделения РАН, г. Владивосток)*

---

Системный подход к созданию морских робототехнических комплексов

*И.Е. Олейник (в/ч 45707, Санкт-Петербург)*

---

Оптимизация гелмпорта и дейдвуда надводного робота для экомониторинга на мелководье

*Д.А. Шлемин, О.В. Кубряк, С.В. Ковальчук (Национальный исследовательский университет «МЭИ», Москва; Университет ИТМО, Санкт-Петербург)*

---

Проблемы курсовой устойчивости безэкипажного катера с заглубленным навесным оборудованием

*Е.К. Игнатиади, Е.В. Винтер, В.В. Горюнов (ГНЦ РФ ЦНИИ РТК, Санкт-Петербург)*

---

Сопряженное моделирование динамики катера на свободной поверхности и гидродинамики потоков вблизи корпуса катера

*К.К. Забелло, Н.А. Щур (ГНЦ РФ ЦНИИ РТК, Санкт-Петербург)*

---

Разработка прототипа беспилотной надводной лодки с системой машинного зрения для обнаружения и обхода препятствий

*Е.А. Безносова, Р.В. Кононенко, В.И. Алексеев, М.А. Канищев (Иркутский национальный исследовательский технический университет, г. Иркутск)*

---

Безэкипажный катер с водомётным движителем

*В.Н. Шумилов (Санкт-Петербургский Государственный Морской Технический Университет, Санкт-Петербург)*

---

Проведение полунатурных испытаний морских робототехнических систем

*Ю.А. Счетчиков, М.Н. Чемоданов (Санкт-Петербургский Государственный Морской Технический Университет, Санкт-Петербург)*

---

Разработка катушки с кабелеукладчиком для телеуправляемого необитаемого подводного аппарата

*А.А. Саенко (Санкт-Петербургский Государственный Морской Технический Университет, Санкт-Петербург)*

---

---

**Рыбоподобный робот с ангулоформным типом локомоций**  
*Н.А. Алемпьев, И.В. Митин, В.Б. Казанцев (Национальный исследовательский Нижегородский государственный университет им. Н.И. Лобачевского, Нижний Новгород)*

---

**Рыбоподобный робот и его система сенсоров**  
*И.В. Митин, И.А. Потапов, С.А. Лобов, В.Б. Казанцев (МФТИ, г. Долгопрудный; Национальный исследовательский Нижегородский государственный университет им. Н.И. Лобачевского, Нижний Новгород; БФУ им. И. Канта, Калининград)*

---

**Исследование пикноклина с использованием автономных необитаемых подводных аппаратов: современные методы и перспективы**  
*А.Ю. Коноплин, К.П. Щербакова, Д.А. Космач (Институт проблем морских технологий им. академика М.Д. Агеева Дальневосточного отделения Российской академии, г. Владивосток)*

---

10:00–15:00

**СЕКЦИЯ «ТЕХНОЛОГИИ ИСКУССТВЕННОГО ИНТЕЛЛЕКТА И ЦИФРОВЫЕ ТЕХНОЛОГИИ РАЗРАБОТКИ В РОБОТОТЕХНИКЕ»**

**Конференц-зал В**

**ПРЕДСЕДАТЕЛЬ**

*Тамм Александр Юрьевич, руководитель Научно-исследовательского центра «Мультидисциплинарных исследований и трансфера технологий», ГНЦ РФ ЦНИИ РТК*

**СОПРЕДСЕДАТЕЛЬ**

*Болсуновская Марина Владимировна, доцент Высшей школы компьютерных технологий и информационных систем, СПбПУ*

---

**ВРЕМЯ ВЫСТУПЛЕНИЯ: 15 МИНУТ**

---

**Компоновка и реализация алгоритмического обеспечения систем технического зрения мобильных средств**  
*С.М. Соколов, А.А. Богуславский, А.Б. Бугеря, А.В. Агеев (ИПМ им. М.В. Келдыша РАН, Москва)*

---

**Архитектура аппаратной части базового модуля для обработки данных системы компьютерного зрения**  
*В.О. Козлов (Санкт-Петербургский Государственный Морской Технический Университет, Санкт-Петербург)*

---

**Система технического зрения для идентификации объектов сложных форм на цифровом изображении с использованием искусственных нейронных сетей**  
*М.В. Карпов, В.П. Андреев (МГТУ «СТАНКИН», Москва)*

---

**Нейроморфная модель эпизодической памяти при решении задач навигации**  
*А.М. Корсаков, А.А. Демчева, В.В. Иванова (ГНЦ РФ ЦНИИ РТК, Санкт-Петербург)*

---

**Динамические режимы биоморфной спайковой нейронной сети в задаче управления движением искусственной конечности**  
*А.В. Губа, Н.А. Ковалев, В.А. Демин, В.Б. Казанцев (МФТИ, г. Долгопрудный; Национальный исследовательский центр «Курчатовский институт», Москва)*

---

**Методика экстраполяции макропараметров биоморфного роботизированного летательного аппарата при помощи машинного обучения**  
*В.В. Андрулис, А.В. Губа, И.А. Кастальский, В.Б. Казанцев (МФТИ, г. Долгопрудный; НИЦ «Курчатовский институт», Москва; Нижегородский государственный университет им. Н.И. Лобачевского, Нижний Новгород; ГНЦ РФ ЦНИИ РТК, Санкт-Петербург)*

---

**Моделирование системы регуляции плавучести рыбы с управляемым плавательным пузырем**  
*Н.А. Исмаилов, В.Б. Казанцев (МФТИ, г. Долгопрудный)*

---

---

Эффект анизотропного маха в расчетной модели машущего крыла  
*Валид Халид, И.А. Кастальский, В.Б. Казанцев (МФТИ, г. Долгопрудный; НИЦ «Курчатовский институт», Москва; Национальный исследовательский Нижегородский государственный университет им. Н.И. Лобачевского, Нижний Новгород; ГНЦ РФ ЦНИИ РТК, Санкт-Петербург)*

---

Эмпирическая модель биомеханики полета для параметризации систем управления биоморфными летательными аппаратами  
*Е.А. Гладышева, И.А. Кастальский, В.Б. Казанцев (МФТИ, г. Долгопрудный; Национальный исследовательский центр «Курчатовский институт», Москва; Национальный исследовательский Нижегородский государственный университет им. Н.И. Лобачевского, Нижний Новгород; ГНЦ РФ ЦНИИ РТК, Санкт-Петербург)*

---

Анализ показателей качества функционирования поисковых роботов для реализации справочно-информационных запросов пользователей на ресурсах центров обработки данных специального назначения  
*Л.А. Саяркин, И.Б. Паращук (Военная академия связи, Санкт-Петербург)*

---

Алгоритм цифровой трансформации в системах связи на основе применения информационных и телекоммуникационных технологий  
*В.В. Карганов, Р.В. Яровой, Н.С. Еременко (Военная академия связи, Санкт-Петербург)*

---

Выбор модуля доверенной загрузки для обеспечения аутентификации и защиты иммерсивных интерфейсов взаимодействия робота и оператора от несанкционированного доступа  
*П.В. Мангиров, В.Р. Виноградов, И.Б. Паращук (Военная академия связи, Санкт-Петербург)*

---

Моделирование коллективного поведения роевых роботизированных систем в условиях экстремальных сред  
*У.В. Белкин, А.А. Приходский (ГУАП, Санкт-Петербург)*

---

10:00–15:00

СЕКЦИЯ «БЕСПИЛОТНЫЕ  
АВИАЦИОННЫЕ СИСТЕМЫ»

Конференц-зал С

ПРЕДСЕДАТЕЛЬ

*Семенухин Петр Валерьевич, главный конструктор по информационно-измерительным системам, ГНЦ РФ ЦНИИ РТК*

СОПРЕДСЕДАТЕЛЬ

*Виктор Михайлович Битный-Шляхто, начальник отдела, АО «НПП «Радар ММС»*

---

**ВРЕМЯ ВЫСТУПЛЕНИЯ: 15 МИНУТ**

---

Структура мобильного производственного цеха по сборке робототехнических комплексов специального назначения  
*Е.С. Чичков, В.С. Аераменко (Военная академия связи им. Маршала Советского Союза С.М. Буденного, Санкт-Петербург)*

---

Моделирование аэродинамики управляемого полета гибридного беспилотника  
*С.Т. Шекелашвили, Н.А. Щур (ГНЦ РФ ЦНИИ РТК, Санкт-Петербург)*

---

Конфликтно-устойчивое информационное обеспечение оперативного управления беспилотными системами специального назначения на основе риск-ориентированного подхода  
*Ю.К. Худайназаров, Ю.И. Стародубцев, О.М. Лепешкин (Военная академия связи им. Маршала Советского Союза С.М. Буденного, Санкт-Петербург)*

---

Архитектура программной и аппаратной частей защищённого радиоканала для управления беспилотными системами  
*В.С. Попов (Санкт-Петербургский Государственный Морской Технический университет, Санкт-Петербург)*

---

---

Сейсморазведочный модуль, интегрированный с БВС  
*А.И. Савельев, С.А. Борисов, Д.А. Шаров, А.В. Неешпапа (СПб ФИЦ РАН, Санкт-Петербург;  
ООО «Р-Сенсорс», г. Долгопрудный)*

---

Анализ уязвимостей протоколов передачи данных беспилотных систем  
*В.Е. Ермолаев, Ю.К. Худайназаров (Военная академия связи им. Маршала Советского Союза  
С.М. Буденного, Санкт-Петербург)*

---

Компенсация структурных помех в каналах управления робототехнических систем  
*С.С. Дворников, Р.В. Яровой, В.В. Карганов (Военная академия связи им. Маршала Советского Союза  
С.М. Буденного, Санкт-Петербург)*

---

Перспективы применения интеллектуальных технологий одиночного и группового управления беспилотными авиационными системами при реализации мероприятий по очистке местности и территорий от взрывоопасных территорий  
*А.Ю. Баранник (ФГБУ ВНИИ ГОЧС (ФЦ), Москва)*

---

Разработка программно-аппаратного комплекса БПЛА  
*Н.П. Рачев (Санкт-Петербургский Государственный Морской Технический университет,  
Санкт-Петербург)*

---

Архитектура интеллектуальной системы управления группой беспилотных летательных аппаратов  
*Е.А. Логунова (Московский политехнический университет, Москва)*

---

Профессионально важные качества операторов беспилотных летательных аппаратов коптерного типа  
*В.И. Бегун, А.Л. Калинин, А.А. Шабунин, А.В. Сырцев, А.П. Березюк (ВУНЦ ВМФ «Военно-морская академия», Санкт-Петербург)*

---

Модель подсистемы обнаружения роя БПЛА на основе применения теории свидетельств Демпстера–Шейфера для многосенсорной интеграции данных  
*В.Ю. Галаев (Военная академия Жукова академия войск национальной гвардии РФ, Санкт-Петербург)*

---

Применение специальных технических средств противодействия беспилотным системам при выполнении задач, возложенных на Росгвардию  
*О.А. Козлов, Д.О. Сущенко (Управление робототехники и противодействия робототехническим комплексам (системам) Росгвардии; Главный центр научных исследований Росгвардии, Москва)*

---

Модель оценки вероятности выполнения боевой задачи комплексом беспилотных летательных аппаратов при воздействии сверхширокополосного электромагнитного импульса  
*М.С. Андрющенко, С.Н. Терешин (Военная академия Росгвардии, Санкт-Петербург)*

---

Алгоритм визуального слежения за объектом для дрона в симуляторе AirSim  
*Авс Ахмад, Яра Ахмад, Мохаммад Исса, Рехам Саад (МГТУ им. Н.Э. Баумана; МГТУ «СТАНКИН», Москва)*

---

О моделировании и выборе оптимальных параметров системы мониторинга района группой беспилотных летательных аппаратов  
*В.Я. Вилисов (Академия Государственной противопожарной службы МЧС России, Москва)*

---

Система высокоскоростного сканирования разветвляющихся замкнутых пространств с помощью квадрокоптера  
*Е.В. Гафаров (Санкт-Петербургский Государственный Морской Технический университет,  
Санкт-Петербург)*

---

---

Система беспроводного заряда дрона  
А.С. Хвичия (Санкт-Петербургский Государственный Морской Технический университет,  
Санкт-Петербург)

---

10:00–15:00

СЕКЦИЯ «КОСМИЧЕСКАЯ  
РОБОТОТЕХНИКА»

Конференц-зал D

---

**ПРЕДСЕДАТЕЛИ**

*Трутс Александр Александрович, главный конструктор по сервисной и экстремальной робототехнике,  
ГНЦ РФ ЦНИИ РТК*

*Железняков Александр Борисович, советник директора–главного конструктора, ГНЦ РФ ЦНИИ РТК*

**СОПРЕДСЕДАТЕЛЬ**

*Комаров Илья Сергеевич, заместитель начальника Центра прикладных исследований–начальник Комплекса прочности,  
АО «ЦНИИМаш»*

---

**ВРЕМЯ ВЫСТУПЛЕНИЯ: 15 МИНУТ**

---

Разработка испытательного оборудования с позиционированием по 4 осям для проверки аэродинамических и термических воздействий на модели космических аппаратов

*В.С. Шатило, П.А. Лошицкий (ГНЦ РФ ЦНИИ РТК, Санкт-Петербург)*

---

Разработка устройства разделения для испытаний маломасштабных отходящих и отбрасываемых моделей

*И.В. Сеньковски (ГНЦ РФ ЦНИИ РТК, Санкт-Петербург)*

---

Разработка среды моделирования для синтеза и отладки алгоритмов технического зрения луноходов

*А.Е. Архипов, В.В. Варга, В.Л. Алексеев (ГНЦ РФ ЦНИИ РТК; СПбПУ, Санкт-Петербург)*

---

Экспериментальные исследования коллаборативных робототехнических технологий и средств в обеспечение совместных операций членов экипажа длительных космических экспедиций

*В.А. Дикарев, А.Н. Симбаев, Ю.С. Чеботарев, И.А. Буковская, А.А. Куликов  
(НИИ ЦПК имени Ю.А. Гагарина, Звездный городок)*

---

Конструкции захватных устройств космических манипуляторов в контексте определения перспективных направлений для проектирования

*А.В. Кудленок, П.А. Лошицкий (ГНЦ РФ ЦНИИ РТК, Санкт-Петербург)*

---

Концепция роботизации космического приборостроения на примере испытаний бортовой аппаратуры на Российской орбитальной станции

*Г.А. Ерохин, А.А. Жуков, А.Е. Тюлин, О.Е. Хромов, И.В. Чурило (АО «Российские космические системы»; НТС ВПК РФ, Москва; ПАО «РКК «Энергия имени С.П. Королёва», г. Королев)*

---

Опыт разработки силовых многофункциональных тренажеров для экипажей орбитальных станций

*И.Ю. Даляев, У.А. Войко, Н.С. Слободзян, М.И. Надежин, К.Н. Михайлов (ГНЦ РФ ЦНИИ РТК, Санкт-Петербург)*

---

Роботизированная сельскохозяйственная система для сборки и посадки растений в оранжереях Лунной космической программы

*С. Абилмона, Р.Т. Исламова, А.Н. Кудрицкий (МГТУ им. Н.Э. Баумана, Москва; БГТУ «ВОЕНМЕХ» им. Д.Ф. Устинова, Санкт-Петербург)*

---

Разработка и моделирование многостепенного колёсно-шагающего шасси лунохода

*А.В. Васильев, И.В. Шардыко (ГНЦ РФ ЦНИИ РТК, Санкт-Петербург)*

---

Взаимодействие экипажа с сервисными роботами на лунной базе для оказания неотложной помощи в жизнеугрожающих ситуациях  
*А.В. Поляков, А.И. Мотиенко, В.М. Усов (ГНЦ РФ Институт медико-биологических проблем РАН, Москва; СПб ФИЦ РАН, Санкт-Петербург; НИИ ЦПК имени Ю.А. Гагарина, Звездный городок)*

---

Разработка технологии космических микророботов-инспекторов для технической диагностики солнечных батарей  
*С.А. Шурьгин, А.А. Жуков (МАИ, Москва)*

---

Аддитивные технологии производства и современная робототехника – взаимосвязь  
*Д.В. Чесноков, А.И. Логачёва, И.А. Логачев, Ф.А. Басков, А.Н. Тимофеев (АО «Композит», г. Королёв)*

---

Моделирование больших упругих конструкций с активным и пассивным демпфированием  
*И.М. Хасенов, А.Н. Юсупов, В.В. Титов (ГНЦ РФ ЦНИИ РТК, Санкт-Петербург)*

---

Алгоритм терминального управления ориентацией манипуляционного космического аппарата на основе реализации метода приближенного корректирующего оператора  
*И.В. Фоминов, А.А. Сасункевич, А.С. Степанов (Военно-космическая академия им. А.Ф. Можайского, Санкт-Петербург)*

---

10:00–15:00

**СЕКЦИЯ «ПРОМЫШЛЕННАЯ И ПРОФЕССИОНАЛЬНАЯ СЕРВИСНАЯ РОБОТОТЕХНИКА. РОБОТИЗАЦИЯ АТОМНОЙ ОТРАСЛИ»**

**Конференц-зал 6**

**ПРЕДСЕДАТЕЛЬ**

*Даляев Игорь Юрьевич, к.т.н., главный конструктор по экстремальной робототехнике и автоматизации-начальник научно-технического комплекса, ГНЦ РФ ЦНИИ РТК*

**СОПРЕДСЕДАТЕЛЬ**

*Савчиц Сергей Михайлович, главный конструктор – руководитель направления ЦО НИОКР ПЯТЦ, АО «Прорыв»*

---

**ВРЕМЯ ВЫСТУПЛЕНИЯ: 15 МИНУТ**

---

Разработка подходов к созданию модульных манипуляционных комплексов для задач комбустологии и эстетической медицины с использованием инвазивных устройств, управляемых внешним магнитным полем  
*С.А. Никитин, В.В. Иванова, В.А. Козяев (ГНЦ РФ ЦНИИ РТК, Военно-медицинская академия имени С.М. Кирова, Санкт-Петербург)*

---

Решение задачи проведения профилометрии при внутритрубном техническом обследовании поверхности трубопровода  
*С.А. Поздняков (ГНЦ РФ ЦНИИ РТК, Санкт-Петербург)*

---

Развитие систем двустороннего действия как критической технологии для обеспечения безопасности и эффективности в атомной отрасли  
*И.Ю. Даляев, А.О. Плешаков, К.Н. Михайлов, Н.С. Слободзян (ГНЦ РФ ЦНИИ РТК, Санкт-Петербург)*

---

Разработка оцувствленного шестистепенного задающего устройства для управления робототехническими системами  
*И.Ю. Даляев, М.И. Надежин, Н.С. Слободзян, В.О. Гончаров (ГНЦ РФ ЦНИИ РТК, Санкт-Петербург)*

---

Метод развертывания цилиндрических облаков точек для построения карт высот в задачах дефектоскопии трубопроводов  
*И.С. Симоненко (ГНЦ РФ ЦНИИ РТК, Санкт-Петербург)*

---

---

Предложения по содержанию типовой программы медико-биологических испытаний экзоскелетов военного назначения  
*Е.А. Антохин, А.В. Захаров, А.С. Губар (46 ЦНИИ Минобороны России, Москва)*

---

Интеграция растяжимой электродной матрицы в состав бандажей экзоскелета для поверхностной электромиографии мышц ног  
*В.В. Варлашин, И.А. Виноградов, Ю.Д. Акульшин (ГНЦ РФ ЦНИИ РТК, Санкт-Петербург)*

---

Проектирование манипуляторов с поступательными звеньями для радиохимических производств  
*В.М. Копылов, Е.А. Неткачева, А.О. Плешаков (ГНЦ РФ ЦНИИ РТК, Санкт-Петербург)*

---

Технологии построения комплексных сенсорных систем для сервисных роботов, тесно взаимодействующих с человеком  
*В.Е. Пряничников, В.В. Ястребов, К.И. Кий, Ю.С. Колесов, А.В. Плотников, Д.С. Тележкин, Д.К. Федотов, А.Н. Тихомиров, Е.В. Хрисанфов, А.А. Драчкова, Л.Ю. Дуда, В.А. Дудьев, Мартинес Дуран Д.Р., Е.М. Медведев, Р.М. Романов (ИПМ им. М.В. Келдыша РАН; МГТУ «СТАНКИН»; Международный институт новых образовательных технологий РГГУ, Москва)*

---

Калибровка инструмента работа-манипулятора с помощью опорной плоскости и видеокамеры  
*В.Е. Пряничников, А.Е. Ушаков, Ф.В. Девяткин, М.А. Ушакова (МГТУ им. Н.Э. Баумана; МГТУ «СТАНКИН»; ИПМ им. М.В. Келдыша РАН, Москва)*

---

Координированное планирование траекторий для системы многозвенных манипуляторов на основе конфликтно-ориентированного поиска  
*А.С. Зайцев, К.С. Яковлев (СПбГУ, Санкт-Петербург)*

---

Роботизация и автоматизация производств в России  
*А.К. Ким (ООО «Кистоун Лоджистикс», Санкт-Петербург)*

---

Технологии обеспечения безопасного взаимодействия робота и оператора в адаптивных роботизированных системах на примере LoadWizard - робототехнического комплекса по обслуживанию станков  
*Г.В. Дворецков (ООО «РОБОВИЗАРД», Санкт-Петербург)*

---

Моделирование и оценка захвата фрагментов объекта интереса манипулятором  
*Н.А. Куликов (Всероссийский научно-исследовательский институт автоматики имени Н.Л. Духова, Москва)*

---

Технологии обеспечения взаимодействия робота и оператора  
*А.П. Сотникова (ООО «Русский Робот», Москва)*

---

15:00–15:30

**ЗАКЛЮЧИТЕЛЬНОЕ ПЛЕНАРНОЕ ЗАСЕДАНИЕ.  
ПОДВЕДЕНИЕ ИТОГОВ**

Конгресс-холл

15.30–17.00

Фуршет

---