

Программа секции

Молодежная школа робототехники

09:00 – 10:00 Регистрация

10:00 – 10:10 Торжественное открытие «МШР»

Приветственные слова директора ГНЦ РФ ЦНИИ РТК
Лопоты Александра Витальевича

10:10 – 11:40 Образовательный блок

10:10 – 10:25 Робототехника как ключевой
инструмент модернизации промышленности,
укрепления национальной безопасности и решения
сложных научно-технических задач

Попов Александр Владимирович, к.т.н., заместитель директора
по научной работе, ГНЦ РФ ЦНИИ РТК

10:25 – 10:45 Нейроморфная кибернетика
как одно из прорывных направлений современной науки

Казанцев Виктор Борисович, д.ф.-м.н., профессор, зав. кафедрой
нейротехнологий Института биологии и биомедицины
Нижегородского государственного университета
имени Н. И. Лобачевского

10:45 – 11:00 Точка входа в Науку –
все о студенческой практике и возможностях,
которые она открывает

Печуркин Александр Викторович, Начальник СКТБ,
ГНЦ РФ ЦНИИ РТК
Сеньковски Илья Владиславович, Инженер-конструктор,
ГНЦ РФ ЦНИИ РТК

11:00 – 11:20 СКБ – мост от студенчества
к реальной профессии

Чемоданов Михаил Николаевич, руководитель студенческого
конструкторского бюро, СПбМТУ

11:20 – 11:40 Поддержка студенческих стартапов:
программы Фонда содействия инновациям

Кадиев Исмаил Гаджиевич к.э.н., директор Центра
интеллектуальной собственности и трансфера технологий
СПбПУ, доцент Высшей школы передовых цифровых технологий

11:40 – 12:00 Кофе-брейк

12:00 – 14:00 Доклады участников (См. обратную сторону)

14:00 – 15:00 Обед

15:00 – 17:00 Образовательный блок от партнеров

15:00 – 15:20 Перспективы применения робототехники
в топливно-энергетическом комплексе

Мяков Владислав Владимирович
Руководитель направления бизнес-анализа и аналитики
Ассоциация «Цифровые Технологии в Промышленности»

15:20 – 15:40 Роботизация «Газпром нефти»

Подкопаев Данар Владимирович
Начальник управления роботизации, департамент технологий
роботизации и трехмерной печати ПАО «Газпром Нефть»

15:40 – 16:15 Робототехника в сфере
национальной безопасности

Жиров Вячеслав Вячеславович
руководитель проекта, Центр специальных проектов
Фонда перспективных исследований (ФПИ).

16:15 – 16:40 Интеграция алгоритмов искусственного
интеллекта в робототехнические платформы
для строительного мониторинга

Макиевский Станислав Евгеньевич
старший преподаватель кафедры Индустриального
программирования, Институт перспективных технологий и
индустриального программирования, Руководитель Цифровой
кафедры РТУ МИРЭА

16:40 – 17:00 Роботизация в сельском хозяйстве
для повышения продуктивности и устойчивости
агропромышленного комплекса.

Мирошниченко Евгений Евгеньевич
Руководитель клиентского отдела ООО "Карфидов Лаб"

17:00 – 17:30 Закрытие работы «МШР»

Подведение итогов конкурса молодежных докладов.

17:30 – 19:30 Научный квиз

*Сертификаты об участии выдаются по запросу, направленному
на электронную почту robys@rtc.ru

12:00 – 14:00 Доклады участников

Нейросетевой алгоритм оценки кинематических параметров полета птиц по видеоданным

- Леонтьук В.В., МФТИ, Физтех, Москва

Оптимизация группового поведения роботов с использованием алгоритмов распределения целей и машинного обучения

- Приходский А. А., СПбГУАП, Санкт-Петербург

Метод главных векторов для динамического анализа и оптимизации системы человек-экзоскелет

- Замашкин В.В., НИУ «МЭИ», Москва

Технологии анализа активности мышц нижних конечностей оператора

в задачах управления экзоскелетом по данным поверхностной электромиограммы

- Мыльникова С.Л., НИУ ИТМО, Санкт-Петербург

Использование приводов с упругими элементами в реабилитационном экзоскелете верхних конечностей

- Дони В., НИУ «МЭИ», Москва

Интеграция робототехнических решений на базе коллаборативных роботов в технологические процессы предприятия

- Кузнецова К.А., НГТУ, Нижний Новгород

Оценка эффективности и технологические аспекты интеграции мобильных промышленных робототехнических комплексов

- Назаров Н.Н., ПНИПУ, Пермь

Проектирование универсальной мобильной платформы

- Фроликов Д.А., СПбГУАП, СПб

Проектирование прототипа промышленного робота для подготовки специалистов

- Савельев А.Н., СПбГУАП, Санкт-Петербург

Цифровое проектирование БПЛА

- Гиль М. А., СПбГМТУ, Санкт-Петербург

Разработка захватного устройства с использованием технологий мягкой робототехники

- Панов В.С., РГАУ-МСХА имени К.А. Тимирязева, Москва