
29 сентября 2021 г., среда

Локальная конференция РиМ-2021

Секция II. Алгоритмы и системы управления роботов и мехатронных систем

Состав и порядок выступлений докладчиков будут уточняться

14:00 – 18:30 Дневное секционное заседание. (Зал №2)

Председатель: д.т.н. Ронжин А.Л.

Ученый секретарь: по согласованию

Регламент: доклад – до 20 мин (выступление и вопросы)

1. **Абросимов В.К., Пантелей Екатерина, Мочалкин А.Н.** Подготовка исходных данных для машинного обучения систем управления автономных необитаемых подводных аппаратов. (дистанционно)
2. **Бузиков Максим Эмонаевич, Галяев А.А.** Алгоритмы вычисления оптимальной траектории перехвата подвижной цели машиной Дубинса.
3. **Бутов О.А., Зуев Владимир Михайлович, Иванова С.Б.** Подготовка обучающих данных для управляющей механизмом нейронной сети.
4. **Воробьева Наталья Сергеевна.** Аналитические алгоритмы управления манипулятором параллельно-последовательной структуры.
5. **Галяев Андрей Алексеевич, Лысенко П.В., Рубинович Е.Я.** О задаче оптимального перехвата цели, движущейся случайными галсами.
6. **Голубев Ю.Ф., Яскевич Андрей Владимирович, Егоров С.Н., Чернышев И.Е., Мирхайдаров В.М., Андреев О.С.** Моделирование в реальном времени управления манипулятором при причаливании космических аппаратов. (дистанционно)
7. **Грузликов Александр Михайлович., Колесов Н.В.** Контролепригодность распределенной вычислительной системы реального времени.
8. **Даринцев Олег Владимирович, Мигранов А.Б.** Модифицированный алгоритм поиска стратегии поведения группы мобильных роботов.
9. **Даринцева Юлия Олеговна.** Аппаратно-программное обеспечение лабораторного комплекта: для сквозного обучения по специальности «Робототехника».
10. **Мартынова Любовь Александровна, Киселев Н.К.** Алгоритмы управления электрической сетью гибридной системы энергообеспечения автономных необитаемых подводных аппаратов.
11. **Мартынова Любовь Александровна, Розенгауз М.Б.** Управление движением автономных необитаемых подводных аппаратов для восстановления на маршрутной траектории при возникновении отказов.
12. **Пришляк Елизавета Егоровна.** Управление совместным движением колесного робота и беспилотного летательного аппарата.
13. **Романова Мария Андреевна.** Особенности подходов оценивания параметров активов системы управления беспилотных транспортных средств. (дистанционно)
14. **Филаретов В.Ф., Зуев Александр Валерьевич, Жиравок А.Н., Проценко А.А.** Аккомодация к дефектам движителей подводных роботов.
15. **Филимонов А.Б., Филимонов Николай Борисович.** Проблемные аспекты конструирования и применения искусственных потенциальных полей в мобильной робототехнике. (дистанционно)