

Секция «Мехатроника и робототехника»

Пятница <u>15.05.2020</u> начало <u>11:00</u>			
Время	Название доклада, авторы	Основной докладчик	Организация, город
11:00 - 11:20	Система управления движением мобильного робота с использованием компьютерного зрения <i>А.Ж.Бакенов</i>	Бакенов Акрамхан	СПбГЭТУ «ЛЭТИ», Санкт-Петербург
11:20 - 11:40	Конструкция беспилотного летательного аппарата с вертикальным взлетом Ducted fan <i>В.В.Варкентин, В.Б.Федоров</i>	Варкентин Виталий Владимирович	Южно-Уральский государственный университет
11:40 - 12:00	Алгоритм визуального детектирования замкнутых петель при построении трехмерной карты мобильным роботом <i>К.Д.Жарков</i>	Жарков Кирилл Данилович	СПбГЭТУ «ЛЭТИ», Санкт-Петербург
12:00 - 12:20	Робастное управление по выходу роботизированным надводным плавательным аппаратом с немоделируемой динамикой в условиях неопределенностей и внешних воздействий <i>Ф.Б.Карашаева, О.И.Борисов, А.А.Пыркин, С.В.Шаветов</i>	Карашаева Фатимат Беслановна	Университет ИТМО Санкт-Петербург

12:20 - 12:40	Роботизированная система прокладки кабелей <i>М.В.Соболев, Д.Е.Можеев</i>	Соболев Мстислав Владиславович	Российский государственный гидрометеорологи- ческий университет (РГГМУ)
12:40	<i>Заключительное слово представителя оргкомитета</i>		