

БАКАЛАВРЫ группа С-12-16 защита 09.06.2020

НИУ МЭИ		ТЕМА	Руководитель
1.	Васильченко Данил Игоревич	Управление движением шестизвенного манипулятора фирмы UniversalRobots	Панкратьева Г.В. 5
2.	Егоров Сергей Сергеевич	Проектирование мобильного робота для перемещения по вертикальной поверхности	Меркурьев И.В. 5
3.	Жуков Андрей Александрович	Исследование динамики гироскопа камертонного типа при угловой вибрации основания	Панкратьева Г.В. 5
4.	Иванова Дарья Вячеславовна	Нелинейные эффекты в динамике волнового твердотельного гироскопа	Астахов С.В. 5
5.	Кружков Евгений Петрович	Разработка бортовой системы визуальной одометрической навигации мобильного робота	Адамов Б.И. 5
6.	Пережилова Екатерина Дмитриевна	Нелинейные эффекты в динамике микромеханического гироскопа в режиме свободных колебаний	Астахов С.В. 5
7.	РазананиринаРанди Кедрик	Исследование кинематики и динамики космического семизвенного робота-манипулятора	Меркурьев И.В. 5
8.	Савиных Алёна Сергеевна	Разработка автономной системы навигации колесного робота	Гавриленко А.Б. 5
9.	Харик Сергей Андреевич	Определение перпендикулярного положения рабочего органа промышленного манипулятора к плоской поверхности с помощью датчиков давления	Маслов А.Н. 4