

	С-12-17	Руководитель	ТЕМА	
1	Вазанов Александр Эдуардович	Гавриленко А.Б.	Алгоритм распознавания печатного текста	
2	Замашкин Валерий Владимирович	Маслов А.Н.	Реализация движения робота KUKA KR-6 R900 sixx на примере игры в шашки	
3	Пахомов Василий Александрович	Гавриленко А.Б.	Разработка роботизированной системы передачи движений человеческой руки	
4	Пахомова Светлана	Астахов С.В.	Проектирование и исследование балансирующего робота на базе гироскопического MEMS датчика MPU6050	
5	Стручков Юрий Константинович	Панкратьева Г.В.	Компьютерное моделирование движения гексапода	
6	Тимофеева Татьяна Андреевна	Адамов Б.И.	Разработка корреляционного-экстремального алгоритма машинного зрения для мобильного робота	
7	Учаев Роман Евгеньевич	Адамов Б.И.	Численное моделирование траекторного движения манипулятора на основе решения обратной задачи кинематики	
8	Хацанова Евгения Максимовна	Астахов С.В.	Разработка и исследование модели подводного дрона с бионическим принципом движения	
9	Чинченко Анна Михайловна	Адамов Б.И.	Сравнительный анализ кинематики и динамики механум платформы и платформы с ортогональными омни-колесами	
	С-12А-17			
10	Беленов Степан Михайлович	Маслов А.Н.	Компьютерное зрение в распознавании объектов в промышленной автоматике	
11	Дай Цяо	Кирсанов М.Н.	Оценка собственных частот колебаний моделей стержневых манипуляторов роботов	
12	Косогоров Алексей Николаевич	Маслов А.Н.	Разработка станка для монтажа электронных компонентов на печатную плату	
13	Мордин Антон Евгеньевич	Панкратьева Г.В.	Анализ ошибок позиционирования при конструкционных погрешностях в установке механум- колёс мобильной платформы	
14	Сунь Цзясюань	Кирсанов М.Н.	Анализ частот колебаний стержневых моделей манипуляторов роботов	