

	С-12-17	руководитель	ТЕМА
1	Агурьянов Ян Станиславович	Кобрин А.И.	Разработка элементов роботизированного экзоскелета
2	Баханович Иван Дмитриевич	Меркурьев И.В.	Робототехническая система разведки местности на основе совместного действия группы дронов
3	Дагиянов Осман Махсудович	Гавриленко А.Б.	Разработка системы линии упаковки
4	Дони Владлен	Зуев Ю.Ю.	Моноблочные автономные электрогидростатические исполнительные модули робототехнических комплексов
5	Киала Жоау Диелу	Адамов Б.И.	Моделирование движения робота Fanuc M-410iB300
6	Попов Алексей Сергеевич	Адамов Б.И.	Моделирование движения омни-робота с изменяющейся конфигурацией шасси
7	Серков Михаил Алексеевич	Капустина О.М.	Компьютерное моделирование в системе Mathematica процесса наведения космического телескопа с помощью манипулятора
8	Хокимова Александра Вячеславовна	Гавриленко А.Б.	Разработка системы ориентации и навигации автономного подводного дрона
	С-12А-17	руководитель	ТЕМА
9	Клинков Валерий Владиславович	Гавриленко А.Б.	Разработка системы управления инсектоморфным роботом
10	Ковалев Савелий Андреевич	Маслов А.Н.	Динамика гибридного робота при пересечении препятствия
11	Коровин Олег Сергеевич	Адамов Б.И.	Разработка программного обеспечения для навигации и управления движением прототипа беспилотного летательного аппарата
12	Мальшев Илья Вадимович	Гавриленко А.Б.	Разработка системы топографической съёмки на базе датчика LiDAR
13	Ндугула Матиаш	Меркурьев И.В.	Моделирование движения промышленного робота KUKA KR 1000 TITAN
14	Невский Дмитрий Аркадьевич	Маслов А.Н.	Визуализация рабочего процесса робота манипулятора
15	Носенко Алексей Юрьевич	Адамов Б.И.	Проектирование прототипа беспилотного летального аппарата
16	Ходько Денис Дмитриевич	Маслов А.Н.	Проектирование самобалансирующегося робота типа Segway на базе Arduino
17	Шаграй Анастасия Геннадьевна	Зуев Ю.Ю.	Разработка гидросхемы автоматизированного промышленного робота для ламинирования ДСП и МДФ
18	Шестаков Виктор Константинович	Маслов А.Н.	Динамика дельта-робота с дополнительным звеном