**XXXI международная научно-техническая конференция**

**студентов и аспирантов**

**«РАДИОЭЛЕКТРОНИКА, ЭЛЕКТРОТЕХНИКА И ЭНЕРГЕТИКА»**

**13 марта – 15 марта 2025 г.**

**МОСКВА**

**reepe.mpei.ru**

**Секция 54. Робототехнические и мехатронные системы / Robotic and mechatronic systems**

Руководитель секции: Меркурьев Игорь Владимирович

Секретарь секции: Капустина Ольга Михайловна

Место проведения: НИУ МЭИ С-105

Дата: 13.03.2025. Время начала и окончания: 9 -20 - 13-30.

Время на выступление: 7\_\_ мин., дискуссия 4 мин.

**Программа работы секции**

|  |  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- | --- |
| **№ п/п** | **Время** | **И.О. Фамилия докладчика** | **Название тезиса доклада** | **Форма участия (очная, онлайн)** |
|  | 9-20 - 9-25 | Меркурьев Игорь Владимирович | Приветственное слово участникам конференции | очная |
| 1. | 9-30 - 9-45 | Абалимов Александр | Разработка мобильного робота, оснащенного системой распознавания лиц | очная |
| 2. | 9-45 - 10-00 | Демидов Александр Андреевич | Разработка модели динамики омни-платформы, балансирующей на сферическом колесе | очная |
| 3. | 10-00 -10-15 | Сибирцев Никита Андреевич, Казаринова Анастасия Сергеевна | Разработка пассивного протеза стопы человека с пружинной системой сгиба частей | очная |
| 4. | 10-15 -10-30 | Гречко Даниил Владимирович | Управление движением цепочки колесных роботов | очная |
| 5. | 10-30 - 10-45 | Мохамед Али Магди - | Анализ кинематики четвероногого робота при поворотных движениях его корпуса | очная |
| 6. | 10-45 - 11-00 | Толмачёв Никита Дмитриевич, Замашкин Валерий Владимирович, Дони Владлен Олегович | Кинематическая модель для модульного экзоскелета верхних конечностей | очная |
| 7. | 11-00 - 11-15 | Шлемин Дмитрий Анатольевич | Погружной винт для дистанционно управляемой малоразмерной надводной платформы | очная |
| 8. | 11-15 - 11-30 | Сионов Павел Дмитриевич | Использование имитационного моделирования для отладки алгоритмов управления в simintech | очная |
| 9. | 11-30 - 11-45 | Дагиянов Осман Махсудович | Анализ результатов отработочных испытаний терапевтического стола для комплекса дистанционной лучевой терапии | очная |
| 10. | 11-45 - 12-00 | Стручков Юрий Константинович | Применение алгоритма определения положения лепестков по их изображению в прототипе программно-аппаратной части технического зрения системы управления многолепесткового коллиматора | очная |
| 11. | 12-00 - 12-15 | Степанова Светлана Сергеевна | Анализ механико-математической модели подъемного механизма терапевтического стола для комплекса лучевой терапии | очная |
| 12. | 12-15 - 12-30 | Толмачёв Никита Дмитриевич, Замашкин Валерий Владимирович, Дони Владлен Олегович | Разработка гидросистемы для модульного экзоскелета верхних конечностей | очная |
| 13. | 12-30 - 12-45 | Журавлева Анастасия Дмитриевна | Субоптимальный синтез в задаче приведения физического маятника в произвольное положение за наименьшее время. | очная |
| 14. | 12-45 - 13-00 | Сокиранская Елизавета Константиновна | Разработка динамической модели четвероногого шагающего робота | очная |
|  | 13-00 - 13-30 | Подведение итогов работы секции, выбор и награждение победителей | | |