
16 сентября 2025 г., вторник

ЛОКАЛЬНАЯ КОНФЕРЕНЦИЯ РИМ-2025

Председатель Программного комитета: академик РАН **Ф.Л. Черноушко**

Сопредседатель: академик РАН **И.А. Каляев**

Секция 1: Кинематика и динамика роботов

14.00 – 18.30 ДНЕВНОЕ СЕКЦИОННОЕ ЗАСЕДАНИЕ

9 учебный корпус, Актовый зал 1

Регламент: доклад – до 20 мин.

Председатель: член-корреспондент РАН **Н.Н. Болотник**

Сопредседатель: д-р техн. наук **В.Ф. Филаретов**

Секретарь: канд. техн. наук **А.С. Губанков**

1. **Андропова А.А., Савин С.И.** Метод оптимального робастного управления для системы с аддитивными неопределённостями и динамической обратной связью
2. **Артемов К.С., Брискин Е.С.** О влиянии походки и расположения движителей на эксплуатационные характеристики шагающего робота
3. **Балакина Е.В., Брискин Е.С.** Поиск оптимального управления величиной свободного радиуса колеса транспортного средства при равномерном качении по недеформируемой поверхности
4. **Безусов С.О., Брискин Е.С., Серов В.А., Устинов С.А., Вершинина И.П.** Некоторые особенности перемещения груза группой мобильных роботов с помощью тросовой системы
5. **Бельченко Ф.М., Князьков М.М., Остриков П.П., Семенов Е.А., Суханов А.Н.** Экспериментальные исследования надежности сцепления вакуумных захватных устройств в водной среде
6. **Болотник Н.Н., Фигурина Т.Ю.** Управление системой трех взаимодействующих тел в среде с квадратичным сопротивлением
7. **Смирная Л.Д., Вершинина И.П., Артемов К.С., Брискин Е.С.** Об управлении движением мобильных роботов с движителями, обеспечивающими их идеальную маневренность
8. **Глущенко А.И., Ласточкин К.А.** Управление углами Эйлера квадрокоптера на основе оценки и компенсации неопределенности
9. **Филаретов В.Ф., Зувев А.В., Юхимец Д.А., Тимошенко А.А., Горностаев И.В.** Метод синтеза систем позиционно-силового управления многосвязным подводным манипулятором
10. **Григорьев И.М., Юхимец Д.А.** Метод определения жесткости вращательного шарнира манипулятора с использованием инерциального измерительного модуля

11. *Дементьев Е.В., Брискин Е.С.* Управление движением подводной роботизированной платформы на канатно - рельсовой дороге с использованием естественных силовых воздействий
12. *Иванов Е. В., Лесков А.Г.* Перспективы и проблемы развития плоскопараллельных тросовых манипуляционных систем
13. *Бобцов А.А., Козачёк О.А.* Синтез адаптивного наблюдателя переменной состояния для модели роботизированной ноги в условиях параметрической неопределенности
14. *Голубев Ю.Ф., Корянов В.В.* Возможность преодоления многоногим роботом впадин максимальной ширины
15. *Костин Г.В.* Оптимизация управляемых движений линейной упругой системы
16. *Хорошева А.А., Черноусько Ф.Л.* Построение траекторий квадрокоптеров в вертикальной плоскости
17. *Хорошева А.А., Черноусько Ф.Л.* Поступательные движения тела с внутренней подвижной массой в среде с квадратичным сопротивлением

Секция 2: Применение и устройство роботов

14.00 – 18.30 ДНЕВНОЕ СЕКЦИОННОЕ ЗАСЕДАНИЕ

9 учебный корпус, Актовый зал 2

Регламент: доклад – до 20 мин.

Председатель: профессор РАН **А.Л. Ронжин**

Сопредседатель: д-р техн. наук **А.В. Малолетов**

Секретарь: **Ф.М. Бельченко**

1. *Бельченко Ф.М., Ермолов И.Л., Нагайцев Г.Н., Суханов А.Н., Остриков П.П.* Алгоритмы надводной съемки для поиска промысловых рыб
2. *Ветлицын М.Ю., Шаронов Н.Г.* Проблема оцувствления эластичных пальцев адаптивных захватных устройств
3. *Грузликов А.М.* Использование методов глубокого обучения для обнаружения аномалий в аудиоданных
4. *Казаков Ю.Н., Нгуен Тхай Ха, Лю Ифань, Ло Юань, Савин Л.А.* Радиально-осевые и упруго-демпферные опоры роторов с активным управлением
5. *Колпащиков Д.Ю., Гергет О.М.* Идентификация параметров непрерывного робота
6. *Коноплин А.Ю.* Подход к увеличению степени автономности выполнения технологических операций подводными роботами
7. *Родионов О.А., Малолетов А.В.* Разработка технологии и демонстратора бортового аппаратно-программного комплекса беспилотных воздушных судов
8. *Бирин Д.А., Мещеряков Р.В., Туровский Я.А.* Требования к РТК при управлении оператором группой РТК

9. **Ронжин А.Л., Дашевский В.П., Крестовников К.Д.** Взаимодействие воздушных дронов с наземными роботизированными средствами
10. **Хисамутдинов М.В., Каляев А.И.** Создание малогабаритной автономной самоходной системы поиска объектов с применением поворотной видеосистемы с бортовой обработкой данных
11. **Шалюхин К.А., Мельников И.К., Филиппов Г.С., Чернецов Р.А.** Телеманипулятор с кинематическим подобием для микрохирургии
12. **Ющенко А.С.** Эргономическое проектирование интерактивных коллаборативных систем
13. **Ющенко А.С.** Подготовка специалистов по робототехнике – состояние и перспективы
14. **Годжаев З.А., Соколов С.М., Сенькевич С.Е., Судаков В.А.** Групповое взаимодействие роботизированных мобильных средств при выполнении технологических операций сельскохозяйственного производства

17 сентября 2025 г., среда

ЛОКАЛЬНАЯ КОНФЕРЕНЦИЯ РИМ-2025

Секция 1: Кинематика и динамика роботов

11.30 – 18.30 ДНЕВНОЕ СЕКЦИОННОЕ ЗАСЕДАНИЕ

9 учебный корпус, Актовый зал 1

Регламент: доклад – до 20 мин., перерыв на обед 13.00 – 14.00

Председатель: д-р физ.-мат. наук **Е.С. Брискин**

Сопредседатель: канд. техн. наук **Н.Г. Шаронов**

Секретарь: канд. техн. наук **А.С. Фомин**

1. **Красавин Н.А., Коноплин А.Ю.** Метод синтеза системы управления АНПА для автономного выполнения силовых манипуляционных операций в режиме зависания
2. **Пыркин А.А., Михальков Н.В.** Адаптивное оценивание параметров в механических системах с нелинейными моделями трения
3. **Суханов А.Н.** Алгоритм оценки электромиограммы плечевого пояса оператора для экзоскелета верхних конечностей
4. **Тарабукин И.М., Гусев С.В.** Стабилизация положения равновесия неполноприводных механических систем с помощью привода, отслеживающего заданную скорость
5. **Мухин К.С., Брем И.В., Антонов А.В., Фомин А.С.** Шестиподвижный робот относительного манипулирования, состоящий из модулей параллельной структуры
6. **Хачатрян А.А., Брискин Е.С., Серов В.А.** Об управлении движением трехсекционного робота по различно ориентированным поверхностям
7. **Шаронов Н.Г., Брискин Е.С.** Мобильные роботы с перспективными движителями: механика, управление движением, применение
8. **Насибуллаев И.Ш., Даринцев О.В.** Алгоритмы расчета траектории перемещения модульного колесного робота с фиксированной и подвижной колесной парой

Секция 3: Управление и навигация в робототехнике и мехатронике

11.30 – 18.30 ДНЕВНОЕ СЕКЦИОННОЕ ЗАСЕДАНИЕ

9 учебный корпус, Актовый зал 2

Регламент: доклад – до 20 мин., перерыв на обед 13.00 – 14.00

Председатель: член-корреспондент РАН **О.А. Степанов**

Сопредседатель: д-р физ.-мат. наук **С.М. Соколов**

Секретарь: канд. техн. наук **А.Н. Суханов**

1. **Решимин С.А., Бектыбаева М.Т.** Асимптотический анализ закона линейного тангенса в случае большой тяги
2. **Берлин Л.М., Галяев А.А., Лысенко П.В.** Задача оптимального по времени управления группой несинхронных осцилляторов
3. **Бливно М. В., Пикалёв Я. С.** Анализ эффективности библиотеки SAPI при различных форматах нарезки изображений для задач детекции объектов
4. **Бузиков М.Э.** Примеры формирования задающих воздействий на основе задач оптимального синтеза
5. **Быков А. С., Кошман А. М., Леонард А. В., Шурыгин В. А.** Совместное моделирование обработки двумерных данных о среде и планирования движения мобильного робота на горизонтальной плоскости
6. **Степанов О. А., Исаев А.М., Васильев В.А.** Решение задачи коррекции показаний навигационной системы при комплексном использовании данных о геофизических полях
7. **Васильев П.В., Даринцев О.В., Мунасыпов Р.А.** Исследование ассоциативного регулятора в системах управления методом гармонической линеаризации
8. **Васильев П.В., Мунасыпов Р.А., Фецак С.И.** Разработка адаптивной системы управления роботом-станком для повышения эффективности обработки лопаток
9. **Вилейко И.В., Котов К.Ю.** Разработка системы управления для позиционирования детектора синхротронного излучения
10. **Галина С.Б., Вольф Д.А., Галин Р.Р.** Технология управления дроном на основе ЭМГ-сигналов с замкнутым контуром обратной связи
11. **Губанков А.С., Горностаев И.В.** Разработка метода формирования программной скорости движения группы БПЛА различных типов
12. **Дивеев А.И., Шмалько Е.Ю.** Проблемы синтеза управления группой роботов и их преодоление методом символьной регрессии
13. **Жирабок А.Н., Зувев А.В.** Оценивание величин дефектов в датчиках электроприводов роботов
14. **Зайцев И.А.** Аппаратный синтез фазовых распределений в следящих ММО-системах связи роботов
15. **Антипов В.А.** Исследование робастности методов неявного представления карт в задаче одновременного картирования и локализации

16. **Кулешов С.В., Зайцева А.А., Аксенов А.Ю.** Взаимодействие UWB INDOOR-навигации с системой видеомониторинга подвижных объектов
17. **Носков В.П., Курьянов А.Н.** Навигация по плоским дескрипторам в условиях Индустриально-городской среды
18. **Мартынова Л.А.** Выбор времени обсервации АНПА в арктической зоне по сигналам спутниковых навигационных систем
19. **Носков В.П., Гойдин О.П., Вазаев А.В.** Совместная видеонавигация роботов воздушного и наземного применения
20. **Степанов О. А., Исаев А.М., Васильев В.А., Торопов А.Б.** Методы Монте-Карло при решении задач оценивания и идентификации в робототехнических системах
21. **Устенко В.Ю., Павленко Б.В.** Сравнение стратегий мозаичной аугментации для оценки угла крена беспилотника по изображению с камеры
22. **Шмалько Е.Ю., Прокопьев И.В., Дивеев А.И.** Метод нейросетевого идентификационного синтеза модели в навигации и управлении мобильным роботом

18 сентября 2025 г., четверг

Секция 3: Управление и навигация в робототехнике и мехатронике

10.00 – 13.00 УТРЕННЕЕ СЕКЦИОННОЕ ЗАСЕДАНИЕ

9 учебный корпус, Актовый зал 1

Регламент: доклад – до 20 мин.

Председатель: член-корреспондент РАН **Н.Н. Болотник**

Сопредседатель: д-р техн. наук **А.В. Зуев**

Секретарь: **А.П. Юрманов**

1. **Каретников В.В., Волкова Т.А.** Управление движением автономных и традиционных судов в границах транспортного коридора «север-юг»
2. **Кошман А. М., Быков А. С., Леонард А. В., Шурыгин В. А.** Применение метода планирования движения VC/APF+BCI при наличии двух статичных препятствий
3. **Берлин Л.М., Галяев А.А., Лысенко П.В.** Гибридная нейросетевая архитектура для классификации акустических сигналов
4. **Майер А.М.** Об одном алгоритме решения задачи перехвата
5. **Потапов А.П., Галяев А.А.** О задаче противодействия алгоритму наведения в линейной системе
6. **Прокопов А.С., Брискин Е.С.** Об управлении движением многосекционных мобильных роботов с межсекционными актуаторами и регулируемые тормозными стойками
7. **Филаретов В.Ф., Зуев А.В., Проценко А.А., Горностаев И.В.** Математическая модель бесколлекторного двигателя постоянного тока для синтеза самонастраивающихся систем управления манипуляционными и мобильными роботами
8. **Филаретов В.Ф., Зуев А.В., Проценко А.А., Горностаев И.В.** Метод синтеза самонастраивающихся корректирующих устройств для бесколлекторных двигателей постоянного тока
9. **Лаговский Б.А., Рубинович Е.Я.** Повышение точности угловых измерений гармонического радара
10. **Смирнов А.В., Пономарев А.В., Шилов Н.Г., Левашова Т.В.** Динамическое конфигурирование гетерогенных эргатических робототехнических систем: принципы и концептуальная модель
11. **Соколов С.М., Богуславский А.А.** Согласованное использование традиционных и нейросетевых технологий в обработке зрительных данных в бортовых информационно-управляющих системах
12. **Старостин И.Е., Халютин С.П.** Физически информированное машинное обучение для моделирования энергетических процессов

13. **Степочкин А.О., Становов А.В.** Оптимизация параметров исполнительного устройства мехатронной системы при помощи генетического алгоритма на основе полевой модели
14. **Филаретов В.Ф., Юхимец Д.А., Зуев А.В., Тимошенко А.А., Горностаев И.В.** Метод синтеза робастных систем управления, обеспечивающих высокоточное движение и стабилизацию автономных манипуляционных под водных роботов
15. **Феофилов Д.С.** Оптимизация законов управления для кусочно-линейных объектов на основе искусственных нейронных сетей
16. **Кожин М.А., Филимонов Н.Б.** Мультиагентное потенциальное управление распределенной группой мобильных роботов в среде с динамическими препятствиями
17. **Фомин И.С., Корсаков А.М.** Исследование устойчивости алгоритма распознавания набора ориентиров к изменениям положения и ориентации камеры
18. **Юрманов А.П., Коноплин А.Ю., Василенко Р.П.** Метод гибридного управления АНПА, оснащенными манипуляторами и гидроакустическими каналами связи
19. **Котов К.Ю., Потатуркин О.И., Ходатович Е.В.** Нелинейная система управления угловыми движениями квадраноторного аппарата