

Инженерные системы

Магистерские
выпускные
квалификационные
работы



msc.skoltech.ru/engineering

admissions@skoltech.ru



Денис
Владиславович
Гранкин

Евгений
Владимирович
Бурнаев /
Дмитрий
Олегович
Тетерюков

Преодоление разрыва между
нейросетевыми методами многовидовой
реконструкции поверхности заданной
неявно по RGB и по RGBD данным

Юнсок
Парк

Евгений
Владимирович
Бурнаев /
Фортин Клеман;
Дмитрий
Германович
Шадрин

Многокадровое супер-разрешение
снимок дистанционного зондирования
на основе GAN

Иван
Владимирович
Апанасевич

Павел
Валерьевич
Осиненко

Использование предобученных
визуальных моделей в диффузионных
моделях для задач манипуляции
объектами

Сергей
Александрович
Давиденко

Павел
Валерьевич
Осиненко

Программно-аппаратный комплекс
для совместной работы и связи RGB(D
камер в робототехнике

Мухаммад
Афак

Андреас
Панаи /
Фортин
Клеман

Оценка пригодности аддитивного
производства для конструкций CubeSat

Хур
Бано

Татьяна
Владимировна
Подладчикова
/ Дмитрий
Владимирович
Рис

Разработка системы определения
пространственной ориентации и системы
управления для кубсата Skoltech-F



Абу-Шаар
Зайна Аднан
Мохаммад

Татьяна
Владимировна
Подладчикова
/ Дмитрий
Владимирович
Рис

Проектирование космической миссии
для наблюдательной сети солнечного
радиопотока (SOLFON)

Матвей
Андреевич
Морковников

Татьяна
Владимировна
Подладчикова
/ Дмитрий
Владимирович
Рис

Разработка и проведение вибрационных
исследований раскрываемых солнечных
панелей в рамках проекта кубсата
"Skoltech-F"

Илья
Алексеевич
Новиков

Татьяна
Владимировна
Подладчикова
/ Дмитрий
Германович
Шадрин;
Светлана
Владимировна
Илларионова

Мониторинг качества воды на основе
ограниченного набора размеченных
гиперспектральных данных
дистанционного зондирования

Ясин Хадия
Аднан
Арафат

Татьяна
Владимировна
Подладчикова
/ Алексей
Игоревич
Салимон;
Дмитрий
Владимирович
Рис

Патч-антенна S-диапазона для системы
связи CubeSat

Анна
Сергеевна
Илюшина

Андрей
Сергеевич
Сомов

Ориентированный на данные подход
к сегментации изображений и
классификации брендов для оптической
сортировки отходов



Али
Альаббас

Дмитрий
Олегович
Тетерюков

**Носимая роботизированная система
с захватом движения и тактильным
дисплеем для обеспечения
интеллектуального и безопасного
взаимодействия человека и робота**

Артём
Григорьевич
Баженов

Дмитрий
Олегович
Тетерюков

**Мобильная робототехническая система,
основанная на LLM, для помощи людям**

Владимир
Леонидович
Берман

Дмитрий
Олегович
Тетерюков

**Разработка планировщика миссий
для мобильного робота на основе
архитектуры робототехнических
трансформеров**

Цзыан
Го

Дмитрий
Олегович
Тетерюков

**Визуальное восприятие беспилотного
автомобиля с улучшением распознания
в условиях низкой освещённости на основе
визуального трансформера**

Мария
Александровна
Дронова

Дмитрий
Олегович
Тетерюков

**Трехмерная реконструкция сложной среды
на основе NeRF с помощью гетерогенной
робототехнической системы**

Михаил
Александрович
Коненков

Дмитрий
Олегович
Тетерюков

**Разработка системы виртуальной
реальности с искусственным интеллектом
на основе визуальной лингвистической
модели**

Алексей
Дмитриевич
Котцов

Дмитрий
Олегович
Тетерюков

**Реконструкция тела человека на основе
алгоритмов нейронных полей излучения
с использованием роя дронов для будущих
коммуникационных систем**

Михаил
Леонидович
Литвинов

Дмитрий
Олегович
Тетерюков

**RGB-D SLAM с воксельным нейронным
представлением полустатических сред для
навигации четвероногих роботов**



Артем
Андреевич
Лыков

Дмитрий
Олегович
Тетерюков

Операционная система на основе больших мультимодальных моделей для наделения любого типа роботов генеративным искусственным интеллектом

Вималатас
Робинрой
Питер

Дмитрий
Олегович
Тетерюков

Посадка дрона на подвижную платформу с использованием глубокого обучения с подкреплением и учетом 3Д эффекта понижающего потока

Сергей
Сергеевич
Сацевич

Дмитрий
Олегович
Тетерюков

Разработка ноги четвероногого робота с тремя степенями свободы, способной распознавать поверхности, используя рекуррентный блок нейросети, с возможностью переноса данных из реального мира в симуляцию

Деметрос
Ашалью
Тареке

Дмитрий
Олегович
Тетерюков

Локальный планировщик пути с предотвращением столкновений на основе многоагентного глубокого обучения с подкреплением для осуществления посадки роя дронов

Владислав
Николаевич
Черемных

Дмитрий
Олегович
Тетерюков

Сегментация трехмерной среды на основе NeRF для обучения роботов

Ольга
Александровна
Шалопанова

Хенни
Үэрдан /
Юлий
Александрович
Беркович

Разработка методики измерения и установки для оптимизации световых режимов в оранжерее для биологических системы жизнеобеспечения космического назначения

Анна
Петровна
Шкромада

Хенни
Үэрдан /
Павел
Валерьевич
Осиненко

Биоинспирированный планировщик движения центра масс на основе нелинейного модельно-прогнозирующего контроллера для четвероногого робота: оптимизация энергоэффективности



Дмитрий
Владимирович
Бугров

Хенни Уэрдан
/ Юрий
Вячеславович
Люлин

Разработка и тестирование системы
охлаждения на основе контурных
тепловых труб для спутников типа
“CubeSat”

Римма
Алексеевна
Ишбердина

Мингес Гонзalo
Феррер /
Клеман Фортин

Разработка системы обнаружения
пешеходов на основе лидара для
социальной навигации

Михаил
Михайлович
Рыбьянов

Клеман
Фортин

Анализ программных средств для
отслеживания требований в CubeSat
проектах

Дмитрий
Евгеньевич
Ершенко

Клеман
Фортин

Интеграция модели SAPPhIRE для создания
цифровых двойников

Гелила
Берхану
Бирамо

Клеман
Фортин

Применение параллельного
проектирования на базе альтернатив
в аэрокосмической промышленности

Максим
Михайлович
Бардовский

Клеман
Фортин

Подход Lean Agile PLM для разработки
автономных систем в малых командах