

# Современные вычислительные методы



ФИО	Руководитель / Соруководитель	Название тезиса	
Николай Олегович Котоянц	Фан Ан Хуэй	Активационная функция с межканальной связью в глубокой нейронной сети	
Данил Дмитриевич Иванов	Николай Васильевич Бриллиантов	Квантовая теория диффузионных мемристоров	
Артем Андреевич Чупров	Николай Васильевич Бриллиантов	Разработка гибридных моделей для моделирования соударений крупных частиц	
Марьюш Здиславович Сорока	Аслан Рамазанович Касимов	Моделирование динамики газового пламени в неоднородных средах классическими методами и методами на основе анализа данных	
Олег Дмитриевич Шепелин	Павел Валерьеви Осиненко / Дмитрий Эдуардович Добриборщ	Обучение с подкреплением при исполнении торговой стратегии	
Всеволод Игоревич Авилкин	Владимир Владимирович Палюлин	Предсказание переноса в пористых средах по двумерным изображениям с помощью машинного обучения	
Олувафеми Филип Адеджумоби	Владимир Владимирович Палюлин	Диффузионные свойства в системах с медленной и быстрой диффузией с обменом	

ФИО	Руководитель / Соруководитель	Название тезиса	
Вячеслав Тимофеевич Наумов	Владимир Владимирович Палюлин	Случайный поиск с возвратом	
Екатерина Петровна Андрейчук	Петр Анатольевич Попов	Прогнозирование изменения стабильности белков под влиянием точечных мутаций с помощью молекулярной динамики и машинного обучения	
Александр Николаевич Ганибаев	Сергей Георгиевич Рыкованов	Эффективная трассировка путей в реальном времени с нейронным кэшированием освещённости и специализированной временной адаптацией	
Ольга Константиновна Горбунова	Сергей Георгиевич Рыкованов / Артемов Алексей	Создание полигональных сеток с помощью диффузионных моделей	
Антонина Дмитриевна Тимошенко	Сергей Георгиевич Рыкованов	Моделирование источника высокоэнергетического излучения на современных вычислительных архитектурах (ЦПУ и ГПУ)	
Иван Сергеевич Гурьев	Наталья Владимировна Струшкевич	De Novo дизайн гем-координирующих лигандов цитохрома P450 с использованием методов машинного обучения	
Коффиви Фидель Гбагбе	Дмитрий Олегович Тетерюков	Синтез роботизированных навыков для двурукого прецизионного манипулирования на основе модели Зрение-Язык-Действие	