

- Autonomous Neural Network (ANN)
- Fog/Edge Computing, Wi-Fi Meshnet
- Cognitive radio optics (Machine vision)
- 4 SPI, 2 I2S, 2 I2C, 3 UART, CAN
- VPN/P2P/M2M/WLAN/LAN-IPv6
- GSM/GPS/GLONASS/RFID (option)
- SSD/SD, Battery (option)

## Когнитивная радиооптика (cognitive radio optics) ЭМИИА

- машинное зрение на принципах радиооптики с применением искусственных нейронных сетей. Детекция, распознавание образов, вычисление координат и скорости динамических объектов посредством радиоволн, в том числе и за радиопрозрачными преградами.

## Встраиваемые нейросетевые решения

Разработка архитектуры автономной нейросетевой модели, наборов данных и методов обучения в области обработки цифровых сигналов и машинного зрении на принципах когнитивной радиооптики, с целью интеграции в продукты, комплексные решения и устройства.

Автоматизация, информационная безопасность, роботы, машины, устройства, цифровые двойники, IoT/IIoT, Industry 4.0..

- Снижение капитальных и операционных затрат (информационная безопасность, облачные вычисления)
- Экономия на smart устройствах (телекоммуникационная вычислительная сеть)
- Замещение датчиков и сенсоров (датчики движения, датчики присутствия, датчики приближения, датчики позиционирования, системы пассивной навигации)
  - Сокращение расхода электроэнергии

| Сравнительные характеристики программно-аппаратных решений<br>Направление: радиооптика, прямые конкуренты | Цена от<br>(руб.) | Соответствие санитарным нормам использование в промышленных и бытовых помещениях | Интеграция технологии в бытовые и промышленные устройства IoT/IIoT | Нейронная сеть<br>Online | Нейронная сеть<br>Offline |
|---|-------------------|--|--|--------------------------|---------------------------|
| Встраиваемые контроллеры и<br>модули ЭМИИА<br>Разработчик: ЭМИИА Россия                                   | 3 000             | +  | +  | +                        | _                         |
| Радиолокатор Данник-5<br>Разработчик: ФГУП СКБ ИРЭ РАН Россия   | 200 000           | _  | _  | _                        | _                         |
| Портативный радар РО-900<br>Разработчик: ЛОГИС-ГЕОТЕХ Россия  | 300 000           | _  | _  | _                        | _                         |
| Прибор EMERALD на базе Wi-Fi роутера<br>Разработчик: Массачусетский<br>технологический институт MIT США   | 70 000            | +  | +  | +                        | _                         |



**ЭМИИА:** https://www.emiia.ru/p/radiooptics.html



**EMERALD:** https://www.emeraldinno.com/



PO-900: http://www.geotech.ru/safety\_equipment/bezopasnost/radary\_obnaruzhiteli\_lyudej\_za\_stenami\_stenovizory/portativnyj\_radar\_dlya\_operativn ogo\_obnaruzheniya\_obektov\_za\_zhelezobetonnymi\_i\_raznesennymi\_stenami\_r o900/



**Данник-5**: <a href="http://www.sdbireras.ru/produkcziya/blizhnyaya-radiolokacziya/radiolokator-dlya-obnaruzheniya-lyudej-za-stenami-dannik-5">http://www.sdbireras.ru/produkcziya/blizhnyaya-radiolokacziya/radiolokator-dlya-obnaruzheniya-lyudej-za-stenami-dannik-5</a>

| Сравнительные характеристики программных решений Направление: нейронные сети для задач машинного зрения на принципах радиооптики (когнитивная радиооптика), прямые конкуренты | Цена от<br>(руб.) | Активная<br>фазированная<br>антенная решетка | Нейросетевая модель,<br>(Offline самообучение) | Нейросетевые фильтры<br>(обработка<br>цифровых сигналов Offline) | Требуемые<br>вычислительные<br>мощности   | Размер<br>нейросетевых<br>инструментов<br>датасеты, скрипты,<br>библиотеки, архивы |
|---|-------------------|--|--|--|---|--|
| Встраиваемые нейросетевые<br>элементы на базе контроллеров и<br>модулей ЭМИИА<br>Разработчик: ЭМИИА Россия  | 200               | _  | _  |  | от 1 MFLOPS до 30 GFLOPS<br>CPU/GPU/NPU, ARM 32,64<br>Linux, Android<br>(в зависимости от задач<br>и формата) | 100-300 MB   |
| Нейросетевые элементы в приборе<br>EMERALD на базе Wi-Fi роутера<br>Разработчик: Массачусетский<br>технологический институт МІТ США   | 5 000             | +  |  |  | 140-300 GFLOPS<br>CPU/GPU/NPU, ARM 32,64<br>Linux   | 1.7 GB   |

## ССЫЛКИ НА НАИБОЛЕЕ БЛИЗКИЕ К ИССЛЕДОВАТЕЛЬСКОЙ ДЕЯТЕЛЬНОСТИ ЭМИИА МЕЖДУНАРОДНЫЕ ПАТЕНТЫ И ЗАЯВКИ, ОБЛАДАТЕЛЯМИ КОТОРЫХ ЯВЛЯЮТСЯ ТРЕТЬИ ЛИЦА

Fog/Edge Computing (периферийные вычисления) — обработка, хранение данных и запуск программного кода на границе устройств и локальной беспроводной сети без использования облачных мощностей и локальных серверов:

Huawei Technologies Co., Ltd. U.S. Provisional Patent Application No. 62/514,594, entitled Method and System for Supporting Edge Computing, filed Jun. 2, 2017, the content of which is incorporated herein by reference in its entirety:

<a href="https://patents.justia.com/patent/20180352050">https://patents.justia.com/patent/20180352050</a>

Cisco Technology Inc US9600494B2 Line rate visual analytics on edge devices: https://patents.google.com/patent/US9600494

**Hewlett Packard Enterprise** (Hewlett-Packard Development Company , L.P.) WO2016018332A1 **Data storage in fog computing**: <a href="https://patents.google.com/patent/WO2016018332A1/en">https://patents.google.com/patent/WO2016018332A1/en</a>

Радиооптика— используется для задач машинного зрения детекция, распознавание образов, вычисление координат и скорости динамических объектов посредством радиоволн:

Massachusetts Institute Of Technology WO2015102713A2 Motion tracking via body radio reflections: <a href="https://patents.google.com/patent/WO2015102713A2/en">https://patents.google.com/patent/WO2015102713A2/en</a>

Massachusetts Institute Of Technology WO2015175078A3 Object tracking via radio reflections: <a href="https://patents.google.com/patent/WO2015175078A3/de">https://patents.google.com/patent/WO2015175078A3/de</a>

## НАУЧНЫЕ ПУБЛИКАЦИИ/ЦИТИРУЕМОСТЬ ЭМИИА

## Цитирование Учебник для магистратуры "Криминология цифрового мира"

В. С. Овчинский. — М. : Норма : ИНФРАМ, 2018. — 352 с. **(стр. 316, раздел IV)** 

https://emiia.github.io/1/Criminology.pdf

#### Цитирование

Сборник научных трудов по материалам I Международной научнопрактической конференции «Ключевые проблемы и передовые разработки в современной науке».

— Международный научно-информационный центр «Наукосфера». Смоленск: ООО «Новаленсо», 2017. 238 с.

(ЭМИИА стр. 122, раздел V)

https://emiia.github.io/1/Klyuch-probl-i-per-razrab-okt-2017.pdf

### Публикации

## Сборник материалов научно-технической конференции с

представителями сектора исследований и разработок, коммерческого сектора, высшего профессионального образования Крымского федерального округа в рамках участия в 2015 году в реализации федеральных целевых программ и внепрограммных мероприятий, заказчиком которых является Минобрнауки России, г. Севастополь, 01-02 декабря 2015 г. / Редакция Е.Б. Мелков, В.А. Куликов, А.С. Слепокуров. – Севастополь: СРО ВОИР, 2017. – 167 с.

(ЭМИИА, В.В. Старостин, А.Н. Люман, Н.В. Филиппова, стр. 164, раздел I)

https://emiia.github.io/1/CollectionMON.pdf



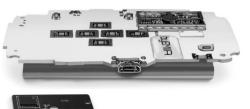
Scholar Google Citations
Список публикаций/цитирований
Профиль проекта и авторов с разделом соавторы:
<a href="https://scholar.google.ru/citations?user=ffHMwpwAAAAJ&hl">https://scholar.google.ru/citations?user=ffHMwpwAAAAJ&hl</a>

# 3MUNA | EMIIA

Бизнес-модель, маркетинговая стратегия, кадровая политика

 $\rightarrow \PiO\Delta POSHEE (PDF)$ 

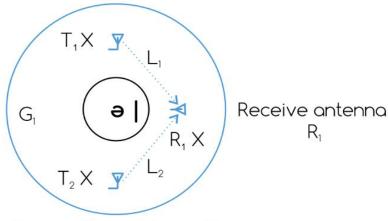
## РАЗРАБОТАН ОПЫТНЫЙ ОБРАЗЕЦ УСТРОЙСТВА НА ПРОГРАММНО-АППАРАТНОЙ БАЗЕ ВСТРАИВАЕМОГО SMART КОНТРОЛЛЕРА ЭМИИА MONOCLE (ТЕСТОВАЯ МОДЕЛЬ В КРУГЛОМ КОРПУСЕ)



- Autonomous Neural Network (ANN)
- Fog/Edge Computing, Wi-Fi Meshnet
- Cognitive radio optics (Machine vision)
- 4 SPI, 2 I2S, 2 I2C, 3 UART, CAN
- VPN/P2P/M2M/WLAN/LAN-IPv6
- GSM/GPS/GLONASS/RFID (option)
- SSD/SD, Battery (option)



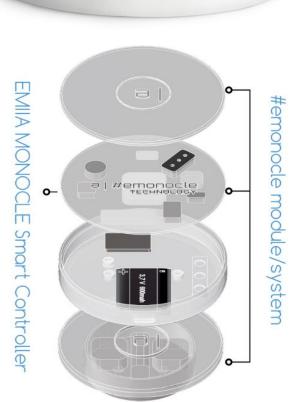
## Transmitting antenna T

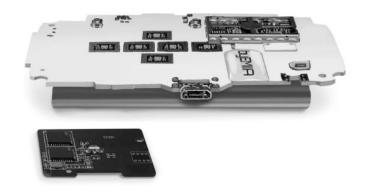


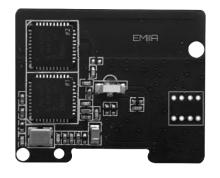
Transmitting antenna T<sub>2</sub>

$$T_1 = -L_2$$
  $T_2 = L_1$ 

Damping Effect compensated. Zero forcing.







Встраиваемый контроллер ЭМИИА с интегрированным микроконтроллерным блоком (модуль) #emonocle/MONOCLE

Встраиваемый модуль ЭМИИА #emonocle/MONOCLE (микроконтроллерный блок)

Аппаратно-программное решение: встраиваемый Smart контроллер с модулем ЭМИИА.

Четыре группы антенн G1, G2, G3, G4, осуществляют обнаружение и захват восьми движущихся объектов.

В одной группе G1 три направленных антенны: две антенны используются для передачи сигнала (Transmitting) Т1, Т2 в противофазе, и одна для приема (Receive) R1.

Компенсация эффекта затухания радиоволн Damping Effect Compensated (DEC) достигается посредством аппаратного элемента X в системе (подлежит патентованию) и обнуления MIMO Zero forcing (ZF), реализуется с использованием программных фильтров для статических объектов. Что позволяет вычислять радиоволны H2 которые отразились от движущихся объектов сквозь оптически непрозрачные преграды и материалы. А также более точно отслеживать координаты объектов с применением техники обратного радиолокационного синтезирования апертуры.

T1=-L2 T2=L1 Эффект затухания радиоволн компенсирован. Обнуление радиоволн отраженных от статических объектов.



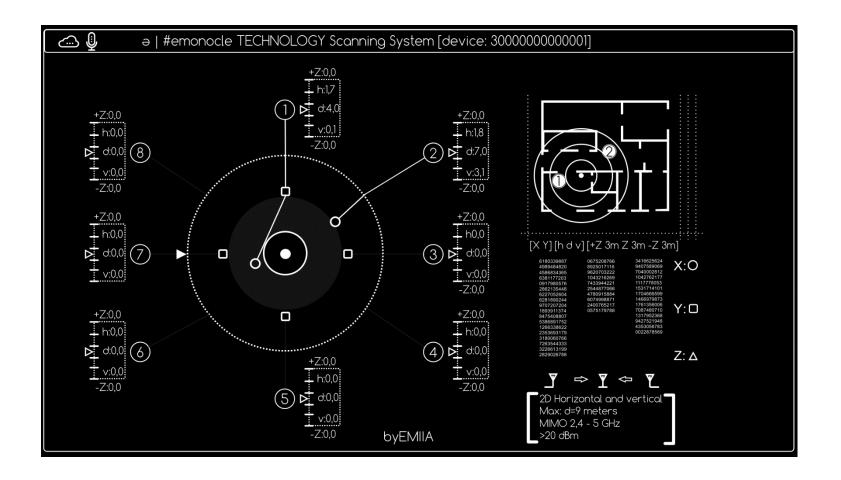
Радиоволны проходят сквозь препятствия и их неметаллические элементы H3 H4, отражаются от движущихся объектов H2 и несут информацию к приемнику. Принцип действия аналогичный радару или гидролокатору.

Волна проходит через группу антенн G1, таким образом сигналы H1 отраженные от неподвижных объектов не принимаются к обработке приемной антенной R1 (программные фильтры). В общем линейном потоке H2 регистрируются только те данные которые отразились от движущихся объектов, аппаратный элемент X компенсируют эффект затухания радиоволн, а программные фильтры выполняют обнуление MIMO ZF (статические объекты). Модуль использует алгоритм сканирования для определения параметров объектов вычисляя время и мощность отраженного сигнала, рассчитывает последовательность пространственных меток.

Поляризация обнаружения движущихся объектов: вертикально-горизонтальная. Визуализация интерфейса 2D.

t=0,90m – максимальные значение в коммерческом применении, компенсация эффекта затухания радиоволн DEC и обнуления ZF. Общая максимальная толщина стен, архитектурных конструкций, оптически непрозрачных преград и материалов в метрах.

d=9m – максимальное значение в коммерческом применении, компенсация эффекта затухания радиоволн DEC и обнуления ZF. Вертикально-горизонтальный радиус обнаружения и захвата движущихся объектов в метрах.



Для вывода всех параметров обязательным условием является применение осциллографа, программной среды MATLAB, спецоборудования и программного обеспечения.

Рис. Скриншот параметров системы на мониторе компьютера



Рис. Скриншот видео тестирования работы системы.

Видео: <a href="https://youtu.be/cHT3bFJCbSo">https://youtu.be/cHT3bFJCbSo</a>



id="path818" d="m94.87779.47.028008 c 0.0.336925 -0.263607.0.601613 -0.5991.0.601613 -0.359462.0 -0.623066,-0.264688 -0.623066, -0.601613 0,-0.336911 0.263604, -0.625678 0.623066,-0.625678 0.335493.0 0.5991, 0.288767 0.5991.0.625678 z"

id="path820" d="m 86.706063,53.357054 c 0,0.336911 -0.263604,0.601613 -0.623064,0.601613 -0.335496,0 -0.599099,-0.264702 -0.599099,-0.601613 0,-0.336911 0.263603,-0.625692 0.599099,-0.625692 0,35946, 0 0.623064,0.288781 0,623064,0.625692 z"

id="path826" d="m101.63564,47.028008 c 0.0.336925 -0.28757.0.601613 -0.62307.0.601613 -0.33549.0 -0.5991,-0.264688 -0.5991,-0.601613 0 -0.336911 0.26361, -0.625678 0.5991,-0.625678 0.3355,0 0.62307, 0.288767 0.62307,0.625678 2"

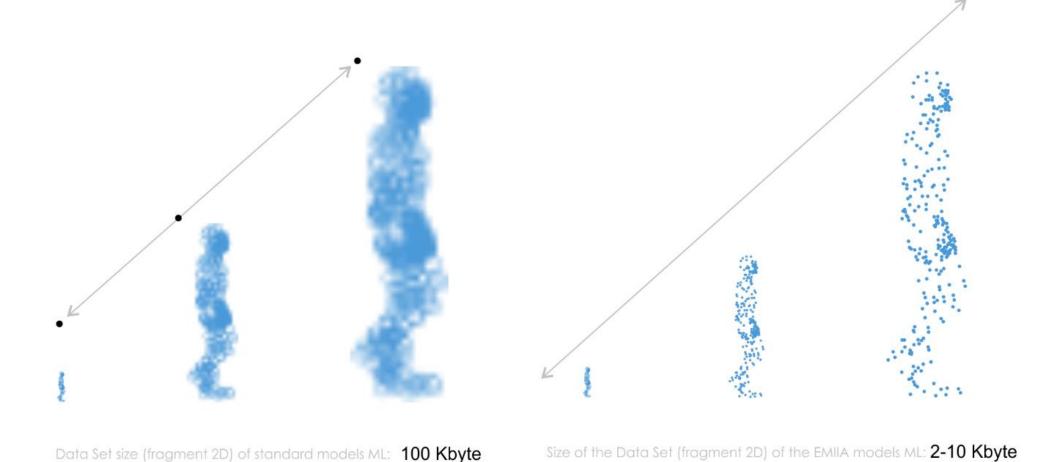
(d='pot1828' d='m 103.81636.53.597704 c 0.0.360963 -0.2636.0.625679 -0.5991.0.625679 -0.35946, 0-0.62306.-0.264716 -0.62306,-0.625679 0,-0.336911 0.2636 -0.601613 0.62306,-0.601613 0.3355.0 0.5991, 0.264702 0.5991,0.601613 z'

id="path822" d="m 94.87779,52.009423 c 0.0.336911 -0.263607.0.601627 -0.5991,0.601627 -0.359462.0 -0.623066-0.264716 -0.623066-0.601627 0,-0.360962 0.26360 -0.625691 0.623066,-0.625691 0.335493,0 0.5991, 0.264729 0.5991.0.625691 z"

id="path824" d="m 89.413996,49.434488 c 0,0.336911 -0.2633603,0.625678 -0.5991,0.625678 -0.335496, 0 -0.623064,-0.288767 -0.623064,-0.625678 0, -0.336884 0.287568,-0.625678 0.623064,-0.625678 0.335497 0 0.5991,0.288794 0.5991,0.625678 7"

Цифровая векторная модель ML, псевдо 3D, 2-10 Kbyte, HTML5/JS/JSON, без включения аналоговой растровой графики

 $\rightarrow$  ТЕСТОВЫЙ КОД МОДЕЛИ ML



Raster Analog Graphics ML

EMIIA Vector Digital Graphics ML

Сравнительные характеристики фрагментов растрового датасета (слева), и векторного датасета ЭМИИА (справа), при масштабировании и сжатии.

## ДОПОЛНИТЕЛЬНЫЕ ПРОГРАММНЫЕ ИНСТРУМЕНТЫ ПРИМЕНЯЕМЫЕ В РАЗРАБОТКАХ

Построение и тренировка нейросетевой модели ЭМИИА: TensorFlow Lite — открытая программная библиотека для глубокого машинного обучения. (машинное зрение, <sup>6</sup>текст, голос offline)

→ TENSORFLOW LITE

→ VIRTUAL ASSISTANT OFFLINE

→ TENSORFLOW LITE JS

Нейросетевые программные инструменты и модель машинного обучения интегрируются в аппаратную часть периферийных устройств <u>loT/lloT edge</u>. За счет автономности и компактных датесетов данный формат позволяет повысить уровень информационной безопасности, увеличить скорость обработки данных, исключить локальные сервера и облачные ресурсы.

Моделирование нейросетевой модели ЭМИИА: MATLAB/Simulink: Signal Processing Toolbox, DSP System Toolbox, Image Processing Toolbox, Wavelet Toolbox, Communications System Toolbox — наборы функций и объектов, позволяющих решать широкий спектр задач обработки сигналов, изображений, проектирования цифровых фильтров и систем связи.

#### → MATLAB/SIMULINK

Проектирование и моделирование системы цифровой обработки сигналов с фазированной антенной решеткой: MATLAB/Simulink: Phased Array System Toolbox предоставляет алгоритмы и приложения для проектирования, моделирования и анализа систем сенсорных матриц в приложениях радиолокации и беспроводной связи. Продукт обеспечивает полную реализацию всего спектра многофункциональных систем с фазированной решеткой, требующих частоты, PRF, формы волны и гибкости диаграммы направленности.

#### → PHASED ARRAY SYSTEM TOOLBOX

<u>Системы управления реляционными базами данных (СУРБД) используемые в проекте ЭМИИА</u>: SQLite — компактная встраиваемая СУРБД, исходный код библиотеки передан в общественное достояние.

#### → MHTEPHET-PECYPC SQLite

Создание векторная графики нейросетевой модели ЭМИИА HTML5, JS, JSON: Adobe Animate.

→ NHTEPHET-PECYPC ADOBE ANIMATE

Входные данные радиоволн преобразованные в дискретный код формируются в структуру SVG (Scalable Vector Graphics - язык разметки масштабируемой векторной графики) для обработки, хранения и машинного обучение. на SVG (XML) данных. В некоторых случаях вес моделей не превышает 1 Мб и включает в себя всю необходимую информацию для решения задач машинного зрения. Малый размер позволяет интегрировать инструменты для работы с искусственными нейронными сетями непосредственно на аппаратную базу большинства электронных устройств (контроллеры, микрокомпьютеры, сетевое оборудование). Что дает возможность системе не использовать облачные ресурсы функционировать без интернет-соединения в автономном режиме. Данный метод не требует создания и хранения громадного количества фото/видео примеров с трудоемким процессом по их разметке правильными ответами, а также больших вычислительных мощностей для последующей обработки данных.

Необходимым условием для задач радиооптики является два микроконтроллера с Wi-Fi IEEE 802.11 b/g/n интерфейсом на каждый микроконтроллер и их взаимодействием между собой, как на программном, так и на аппаратном уровне. Мощность электромагнитного излучения на один микроконтроллер должна быть в пределах 20 dBm или более

Система (когнитивная радиооптика) вычисляет объем объекта по образцу цифровой контурной маски радиоволн, маркерам х,у, в SVG и распознает его. В процессе самообучения нейронная сеть способна автономно дополнять и изменять общие модели SVG образов, следовательно более точно определять типы движущихся объектов, подстраиваться к границам пространства, конкретным пользователям и задачам, а также принимать самостоятельно операционные действия относительно автоматизации процессов.

\*Моделирование системы осуществляется посредством инструментов MATLAB с дальнейшим компилированием кода для среды машинного обучения TensorFlow Lite.

Цифровая контурная маска в SVG формате с маркерами по значениям хуг (движение человека), модель для обучения нейронной сети, сгенерированная программными инструментами МАТLАВ, устройствами вывода и ввода, аппаратными средствами и специализированным ПО для анализа и преобразования данных.

В процессе получения данных были устранены радио-шумы посредством программных фильтров.

Объект: взрослый человек. Время фиксации движения: четыре секунды, с детекцией на 1-й секунде и распознавании образа, определение скорости и координат на 2-й секунде.

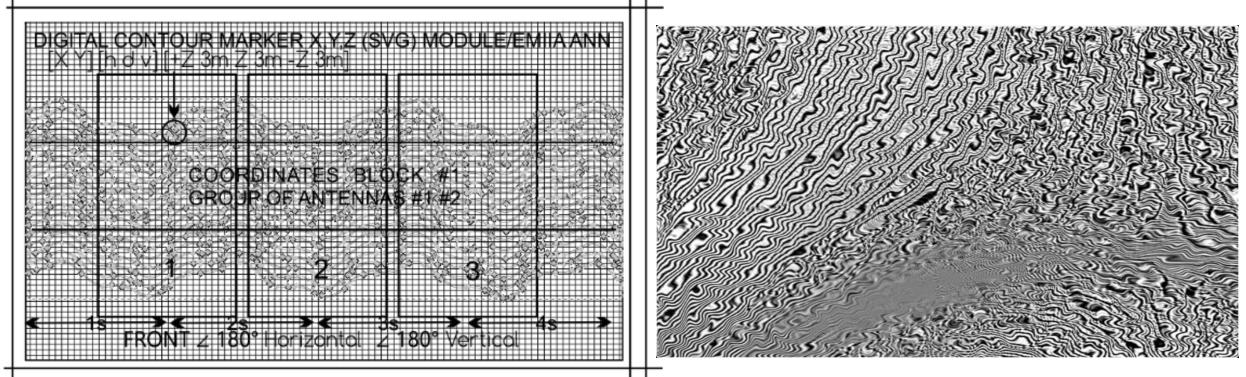
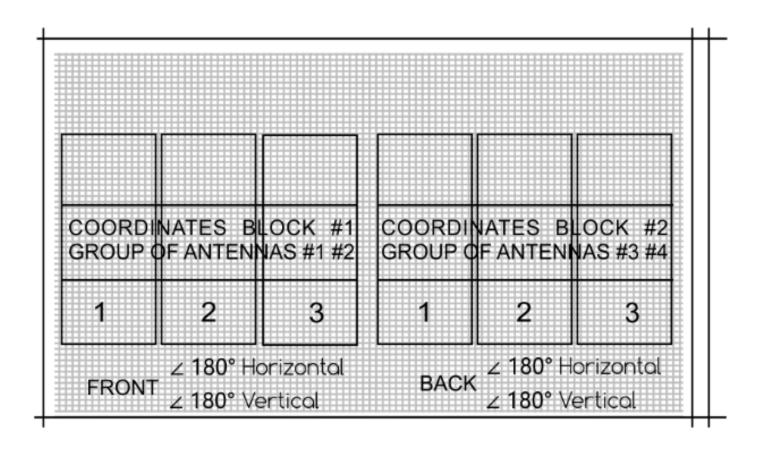


Рис. Радиограммы с маркерами контуров без цифровых значений (2D).

HTML (XML) код SVG модели движения взрослого человека с цифровыми маркерами, контурами, значениями и координатами х,у, г (емкость объекта): http://www.emiia.ru/p/version1.html



Разнесенные группы направленных антенн горизонтально-вертикальной поляризации: Блок #1 передняя часть устройства (три координатных сектора)
Блок #2 задняя часть устройства (три координатных сектора)

#### SVG (Scalable Vector Graphics)

```
id="line32003"
y2="4752.7202"
x2="119.94"
y1="4744.7598"
x1="16243"
56,-46.32 -847.87,364.18 -427.91,412.06 -
603.35,318.5
-864.5,179.2 -55.12,-29.4 -114.12,-60.87 -179.96,-
89.9
-212.13,-93.51 -282.15,-89.81 -450.94,-80.89 -
64.53,3.41
-143.49,7.59 -250.35,7.42 -265.2,-0.42 -461.79,-
188.08
-646.27,-364.19 -161.92,-154.57 -314.4701,-300.2 -
494.8389,
-300.48 -193.92997,-0.3 -329.48997,75.18 -
459.14997.147.38
-119.79,66.69 -234.61,130.63 -386.00001,130.4 -
28.79,-0.05
-56.16,-0.23 -82.23,-0.51 z«
Фрагмент кода цифровой модели движения
взрослого человека с цифровыми маркерам
```

И 3HQYEHUЯМ: <a href="https://emiia.ru/neuralmodel1.txt">https://emiia.ru/neuralmodel1.txt</a>

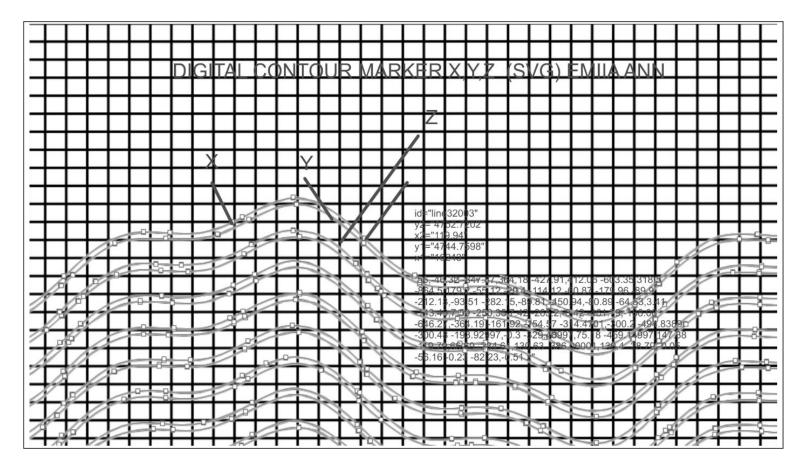


Рис. Радиограмма с цифровыми маркерами контуров и цифровыми значениями x,y,z (векторы, 2D).

(микроконтроллерный блок #emonocle offline)

3.

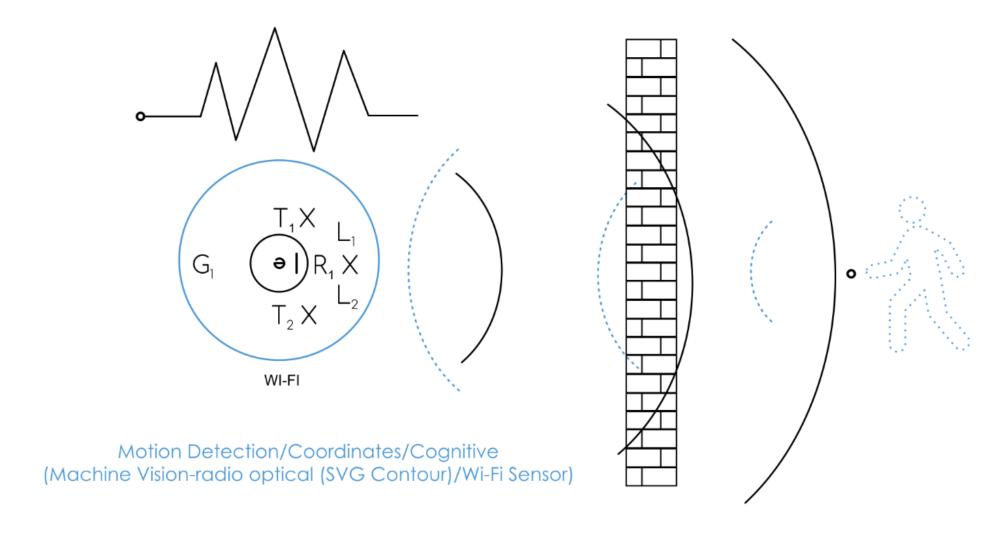
Определение емкости и распознавание объекта по цифровым маркерам и значениям SVG контуров модели х,у,х контуров модели х,у,х (нейронная сеть ЭМИИА online/offline в зависимости от аппаратной части)

Детекция-зафиксировано движение в границах наблюдения, скорость и координаты объекта вычислены посредством прошивки и направленных разнесенных групп антенн.

(микроконтроллерный блок #emonocle offline)

4

Самообучение нейронной сети ЭМИИА усовершенствование и модификация SVG модели конкретного объекта. (online/offline в зависимости от аппаратной части)



Используются дециметровые и сантиметровые волны ультравысокой и сверхвысокой частоты (СВЧ и УВЧ) в частотных диапазонах 2,4 ГГц, 5 ГГц.

G<sub>1</sub> - первая группа антенн модуля сканирования:

L<sub>2</sub>- радиолиния №2 Т<sub>2</sub>- передающая антенна №2

Н<sub>1</sub> - отраженные радиоволны от статических оптически непрозрачных объектов.

Н<sub>2</sub>- отраженные радиоволны от динамических объектов за оптически непрозрачными преградами и материалами.

Н<sub>3</sub>- цифровое значение (сила сигнала, время отклика, пространственные метки) радиоволны до прохождения статических оптически непрозрачных преград и материалов.

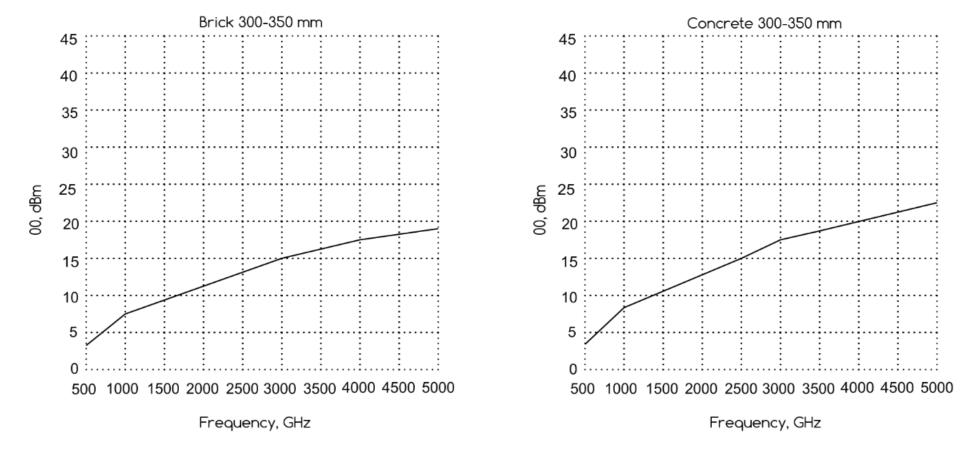
 $H_4$  - цифровое значение (мощность сигнала, время отклика, пространственные метки) отраженные

радиоволны от динамических объектов после прохождения статических оптически непрозрачных

преград и материалов.

X- аппаратный элемент позволяющий в комплексе с программно-аппаратными средствами компенсировать эффект затухания радиоволн DEC и выполнить обнуление ZF.

Включение дополнительного аппаратного элемента X позволяет выявить задержки субнаносекундной длительности на линиях  $L_1$  -  $L_2$ , что дает возможность фильтрации радиоволн, **не применяя энергоемкого гигагерцевого оборудования**, задействованы допустимые для бытового использования частоты в диапазоне от 2,4 - 5 ГГц с мощностью более 20 dBm, Wi-Fi сигналы OFDM в открытом диапазоне частот ISM и типичные Wi-Fi чипсеты MIMO.



Radio signal attenuation (Brick & Concrete wall)

Одним из ключевых факторов является поглощение радиоволн встроительных конструкциях внутри здания. Этот фактор накладывает ограничение как на дальность радиосвязи, так и на возможный диапазон частот радиосвязи, поскольку практически все среды, включая и строительные материалы, характеризуются монотонно возрастающим с ростом частоты поглощением радиоволн. При проектировании системы необходимо принимать в расчет поглощение радиоволн на выбранной частоте в «типовой» стене здания. Поглощение радиоволн происходит и в других элементах строительных конструкций (двери, окна, деревянные перегородки), однако на частотах до 10 ГГц ослабление сигнала в них не превышает 1-5 дБ, т.е. существенно меньше, чем в стенах и межэтажных перекрытиях, и если система спроектирована с учетом прохождения сигнала через стену или межэтажное перекрытие, она будет заведомо работоспособна при прохождении радиосигнала через окна и двери.

Анализ: Ослабление сверширокополосных хаотических сигналов диапазона 3-5 ГГц при прохождении через стены зданий: <a href="http://www.emiia.ru/p/35.html">http://www.emiia.ru/p/35.html</a>

## Профили участников, дополнительная информация о проекте

и команде: <a href="https://www.emiia.ru/p/information-economy.html">https://www.emiia.ru/p/information-economy.html</a>

# 3MUUA | EMIIA

124683 г. Москва, г. Зеленоград корп. 1818

**Интернет-ресурс проекта**: <u>emiia.ru</u>

Блог проекта: blog.emiia.ru

Репозиторий GitHub: github.com/EMIIA

+7 (916) 368-36-89 +7 (978) 898-60-83

<u>emiia@emiia.ru</u>