

Pomah **Cumohob**ROBOTICS ENGINEER

☑romasim2003@yandex.ru

%+7 (951) 931-71-98

контакты

@gloomking

@StriderOne

₩ @StriderOne

О СЕБЕ

Я студент 4-го курса бакалавриата в университете ИТМО на программе "Робототехника и ИИ", с первого курса активно принимаю участие в научной и проектной деятельности университета. Моя деятельность охватывает такие сферы как: разработка систем управления, решение задач интеллектульной робототехники, МL и другие

ОБРАЗОВАНИЕ

Бакалавриат

Университет ИТМО, Робототехника и ИИ 2021 - H.B.

НАВЫКИ

- Python
- Computer
- C/C++
- Vision
- Robotics
- Algorithms
- ML
- Docker
- Navigation & Planning
- ROS/ROS2

ОПЫТ РАБОТЫ

ИНЖЕНЕР-РОБОТОТЕХНИК

Университет ИТМО, Лаборатория "Геометрические методы управления и приложения" | Январь 2022 - Н.В.

С первого курса принимаю активное участие в жизни лабаротории, занимаюсь как и проектной деятельностью, решая прикладные робототехнические задачи, так и научной деятельностью, участвуя в НИР-ах и выступая с докладами. Ключевыми сферами моей деятельности были такие направления как: стэк навигации и планирования, интеграция алгоритмов машинного обучения в решении робототехнических задач, реализация высокоуровневого управления для робототехнических систем и др.

ИНЖЕНЕР-РАЗРАБОТЧИК АВТОНОМНЫХ РОБОТОТЕХНИЧЕСКИХ СИСТЕМ

Декабрь 2023 - Июнь 2024

Разрабатывал высокоуровневое и низкоуровневое управление для автономных полётов гражданского БПЛА

ДОСТИЖЕНИЯ

• Хакатон StarLine «Беспилотное будущее» - 1 место, 2023

НАУЧНАЯ ДЕЯТЕЛЬНОСТЬ

- "Исследование алгоритмов повышающих качество обучения с подкреплением в симуляции для использования на реальных робототехнических системах", XII конгресса молодых ученых, университет ИТМО, 2023 (Победитель в номинации «Лучший доклад молодого ученого»)
- "Планирование траекторий для робота-художника на основе визуального восприятия", XII конгресса молодых ученых, университет ИТМО, 2023
- Участник III Конгресса молодых учёных от университета ИТМО, проект "Робот-Живописец", федеральная территория Сириус, 2023
- РИД "Программа управления посадкой автономного транспорта на основе ROS пакета mavros", 2023

ПРОЕКТЫ

- НИР "Разработка и экспериментальная апробация алгоритма и процедуры идентификации и синтеза основанных на данных динамических моделей манипуляционных роботов для систем силомоментного управления" ПАО "Сбербанк России"
- НИР "Исследование композитных обучаемых гибридных моделей и алгоритмов сенсорно-моторной координации в задачах манипулирования в динамических средах" ПАО "Сбербанк России"
- Разработка программы управления роботом-манипулятором UFACTORY хArm 6 для безмаркерной, автоматической коммутации разъема с использованием машинного зрения на основе камеры Intel Realsense D435 -ООО "Конструкторское бюро PACKAT"
- НИР "Технологии воплощенного интеллекта в робототехнике" **МИНОБРНАУКИ РОССИИ**
- НИР "Методы искусственного интеллекта для киберфизических систем" Университет ИТМО

