

РАЗРАБОТКА РОБОТОВ, СИСТЕМ УПРАВЛЕНИЯ И ИИ ДЛЯ РЕШЕНИЯ ЗАДАЧ КЛИЕНТОВ

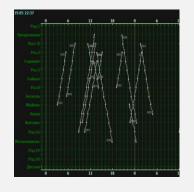
WWW.LAB-WAVE.RU



Занимаемся научными исследованиями в области интеллектуальных систем управления, систем компьютерного зрения, принятия решений, робототехники и мехатроники. Наша цель создание умных и эффективных решений для будущего.

О ЛАБОРАТОРИИ







8 ПРОЕКТОВ

реализованных проектов НИР и НИОКР 40+ СТАТЕЙ

с индексацией в Web of Science/Scopus/IEEE

14 ПАТЕНТОВ

из них 9 – программы для ЭВМ



ПАРТНЕРЫ

Лаборатория имеет партнеров в коммерческом, научном, образовательном и государственном секторах для совместной работы над различными проектами и исследованиями.









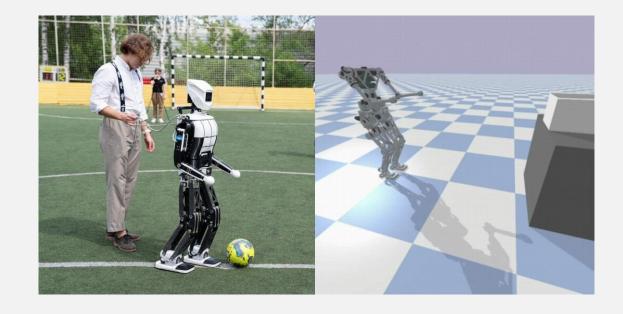
Центр компетенций НТИ «Искусственный интеллект»



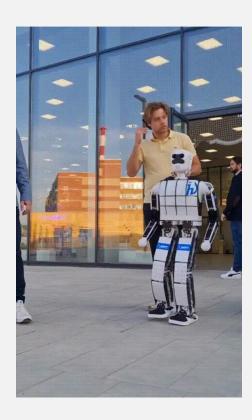
АНТРОПОМОРФНЫЙ РОБОТ

ИНДУСТРИАЛЬНЫ Й ПАРТНЕР SBER

Исследование, проектирование и разработка биоморфных робототехнических устройств и их систем управления, проектирование и разработка комплектующих.







АНТРОПОМОРФНЫЙ РОБОТ

- Конструкция робота с возможностью качественных динамичных движений
- Библиотека перспективных алгоритмов для управления конструкциями и реализации качественных динамичных движений
- Цифровой полигон для моделирования работы различных конструкций
- Свои расчеты и модели приводов, изготовлены прототипы
- Модели и алгоритмы управления проверены на реальных роботах
- Собраны макеты, опытные конструкции, изготовлен прототип робота





АНТРОПОМОРФНЫЙ РОБОТ

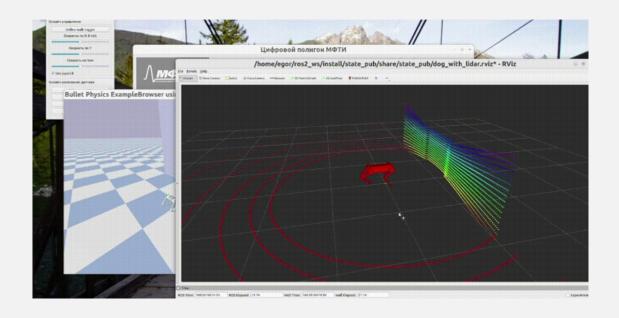
- Конструкция робота с возможностью качественных динамичных движений
- Библиотека перспективных алгоритмов для управления конструкциями и реализации качественных динамичных движений
- Цифровой полигон для моделирования работы различных конструкций
- Свои расчеты и модели приводов, изготовлены прототипы
- Модели и алгоритмы управления проверены на реальных роботах
- Собраны макеты, опытные конструкции, изготовлен прототип робота



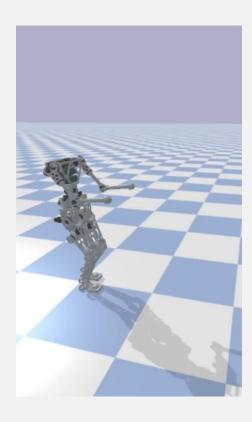
ЦИФРОВОЙ ПОЛИГОН

СИМУЛЯЦИЯ В РЕАЛЬНОСТЬ

Универсальный инструмент для разработки и верификации робототехнических систем на основе искусственного интеллекта, работающий с произвольными моделями роботов







ЦИФРОВОЙ ПОЛИГОН

ФУНКЦИОНАЛ

- Обликовое проектирование
- Разработка и верификация систем управления в виртуальной среде на базе библиотеки готовых моделей роботов
- Интерактивное моделирование в виртуальной среде и демонстрация результатов на реальных устройствах
- Интерактивное проектирование и верификация конструкций в виртуальной среде
- Моделирование для сравнения алгоритмов, конструкций, датчиков

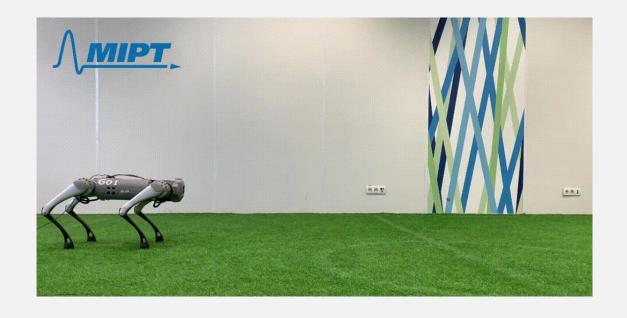


ОБУЧЕНИЕ С ПОДКРЕПЛЕНИЕМ

СИМУЛЯЦИЯ В РЕАЛЬНОСТЬ

Обучаем моделированию в симуляции, затем переносим в реальность.

"Углубляемся в детали" механической конструкции для достижения наилучших эксплуатационных характеристик.

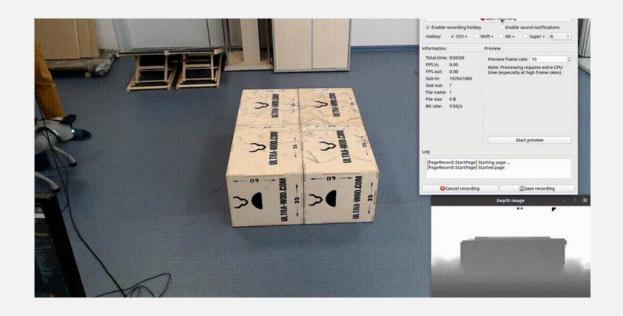




RL РОБОПАРКУР

АВТОНОМНОЕ ПРИНЯТИЕ РЕШЕНИЙ

Собака по камере определяет расстояния до препятствия, форму препятствия и принимает решение как ей двигаться.







RL РОБОПАРКУР

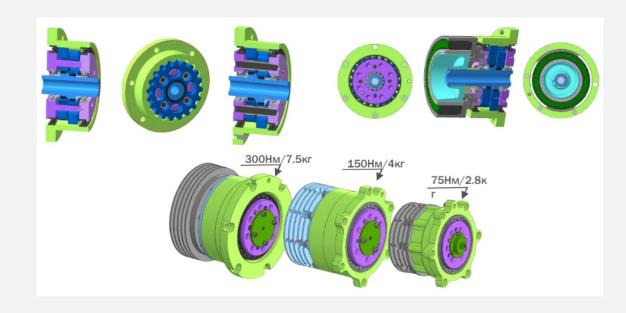
- Проект ведется в сотрудничестве со Sber Robotics
- Собака научилась паркуру в симуляторе через end-to-end reinforcement learning
- При этом собака с тем же самым алгоритмом может не только через пропасть перепрыгнуть
- За основу была взята статья Extreme Parkour with Legged Robots(Xuxin Cheng, Kexin Shi, Ananye Agarwal, Deepak Pathak).



МЕХАТРОНИКА

СОБСТВЕННОЕ ПРОИЗВОДСТВО

Проектирование и изготовление собственных приводов и робототехнических устройств, а также их систем управления







МЕХАТРОНИКА

ПРОЕКТИРОВАНИЕ И ИЗГОТОВЛЕНИЕ

- Циклоидальных редукторов
- Датчиков крутящего момента
- Моторов в модульном варианте
- Электроприводов и их контроллеров
- Проектирование и расчет бесколлекторных электродвигателей





МЕХАТРОНИКА

ПРОЕКТИРОВАНИЕ И ИЗГОТОВЛЕНИЕ

- Проектирование ПО системы управления электроприводом
- Реализация различных структур системы управления
- Внешнее управление по различным интерфейсам
- Формирование управляющих сигналов различных типов
- Компенсация сил трения и инерции ротора алгоритмами
- Фильтрация мультимодальных данных с различных сенсоров
- Поддержка двух энкодеров





ПРОИЗВОДСТВО

COCTAB

- Термопласт автомат вертикальный с сушильным бункером и автоматическим загрузчиком
- Фрезерный станок
- Токарный с наклонной станиной
- Станок электро-эрозионный
- А также компрессор, лазерный маркировщик и прочее вспомогательное оборудование





производство

РЕШАЕМЫЕ ПРОИЗВОДСТВЕННЫЕ ЗАДАЧИ

- Изготовление высокоточных изделий из пластика и различных термопластов под давлением
- Единичное или мелкосерийное изготовление среднегабаритных деталей из металлов и сплавов, в том числе для изготовления высококачественных штампов и пресс-форм
- Обработка валов, дисков и других деталей, обработка отверстий, пазов или специальных непрерывных изогнутых поверхностей с равными или неравными промежутками, с самой высокой степенью точности
- Нанесение долговременной, нестираемой информации и изображений на поверхности из металла



STARKIT: ГУМАНОИДНЫЙ ФУТБОЛ, РОБОТЫ, **ДОСТИЖЕНИЯ** КОМАНДЫ

WWW.LAB-WAVE.RU



КОМАНДА STARKIT

Футбольная команда роботов STARKIT - это группа студентов, инженеров и кандидатов технических наук.

Статьи о планировании движения и разработки в области зрения и механики.







АВТОНОМНЫЕ

роботы со всеми алгоритмами на борту

ЧЕМПИОНЫ

мира в RoboCup HL KidSize 2021

26 ПОБЕД

с 2019 года как в RoboCup, так и в FIRA





ДОСТИЖЕНИЯ

RoboCup:

- 1 место Russian Open Championship 2019, 2021
- 3 место German Open Championship 2019
- 1 место Asia-Pacific Region 2019
- 1 место worldwide 2021
- 1 место LARC 2022
- 1 место Brazil Open 2022
- 1 место China Open 2023

FIRA:

- 3 место общий зачет FIRA Iran Open 2019
- 3 место FIRA Sprint Korea и Obstacle Run 2019
- 2 место FIRA HuroCup Archery Taiwan 2024
- 1 место AndroSot Challenge FIRA Taiwan 2024
- 1 место AndroSot Demo FIRA Taiwan 2024





РОБОТ SAHR

- Робот-футболист, участвующий в соревнований RoboCup по всему миру
- Награжден World Best Robot Award 2021
- 1 место RoboCup KidSize World Cup 2021
- Адаптивный движок ходьбы со стабилизацией
- Нейросетевая детекция ключевых объектов в кадре
- Система стереозрения собственной разработки
- Автономное и динамическое принятие решений, оперативное реагирование на изменяющиеся условия и ситуации



РОБОТ SAHR

КОЛЛЕКТИВНЫЙ ИСКУССТВЕННЫЙ ИНТЕЛЛЕКТ

Автономно детектирует соперников, напарников, линии поля, ворота, мяч.

Роботы SAHR могут играть в пас и выстраивать командную стратегию благодаря коллективному ИИ.







РОБОТ **ROKI-2**

- 3 кг, высота 48 см
- Камера с глобальным затвором,
- Плата на 5 шин
- Фрезерованный карбон; алюминий; нейлон, напечатанный SLS-принтером
- Произведен из российских комплектующих, включая все контроллеры и сервомоторы
- Рекомендован к внедрению в систему дополнительного школьного образования Губернатором Московской области
- 2 место FIRA HuroCup Archery Taiwan 2024



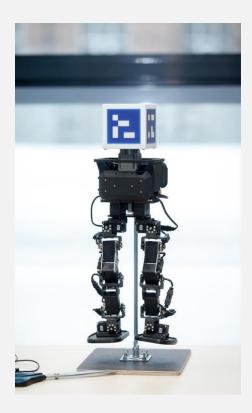
РОБОТ **ROKI-2**

ПО СОДЕРЖИТ БАЗОВЫЕ АЛГОРИТМЫ

Умеет автономно ходить, прыгать, наклоняться, вставать после падения, находить цветные предметы и двигаться к ним, следовать линиям на полу.







РОБОТ ХОДОК

- Робот «Ходок» представляет собой прямоходящего гуманоида
- Подходит для обучения в области робототехники и биомеханики
- Способен повторить движения человека без использования рук, ходить по прямой, прыгать вперёд, приседать, осуществлять повороты на месте и в движении, самостоятельно вставать после падения
- Алюминий, карбон и 3D-пластик
- В комплекте идет пульт дистанционного управления
- 1 место AndroSot Challenge FIRA Taiwan 2024
- 1 место AndroSot Demo FIRA Taiwan 2024



ANDROSOT

Соревнования направлены на развитие способностей роботов к атаке и защите, а также дриблинг, обход препятствий, удар по мячу, определение траектории, вратарство, распределение ролей и контроль позиционирования.





Firefox Web Browser

conv2 drop

ОБРАЗОВАНИЕ: МАГИСТРАТУРА, ОНЛАЙН ПЛАТФОРМА, КУРСЫ

WWW.LAB-WAVE.RU



ОБРАЗОВАНИЕ С КОМАНДОЙ СТАРКИТ

→ 10+ KYPCOB

Компьютерное зрение, Симуляция и движения, Стратегия

→ 7 ШКОЛ

открыли кружки по робототехнике по нашей программе

МАГИСТРАТУРА

по робототехнике и искусственному интеллекту на базе МФТИ

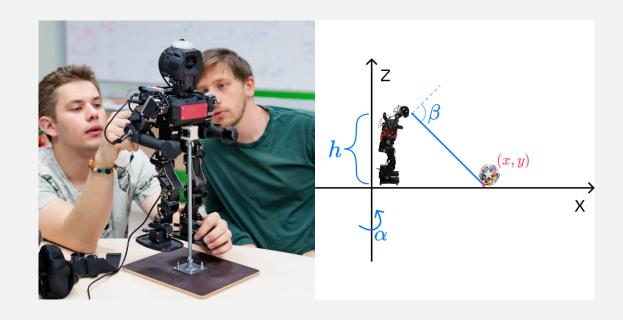
Мы проводим курсы повышения квалификации для учителей, организуем летние школы Физтех-Лицея и курсы для Университета Халифа в Абу-Даби. Проводили экспериментальный этап рейтинговой олимпиады по физике и соревнования по робототехнике.



МАГИСТРАТУРА

ОБУЧЕНИЕ НА БАЗЕ МФТИ

Пройдя программу, вы освоите основы робототехники и искусственного интеллекта, научитесь программировать роботов, работать с датчиками и создавать алгоритмы.





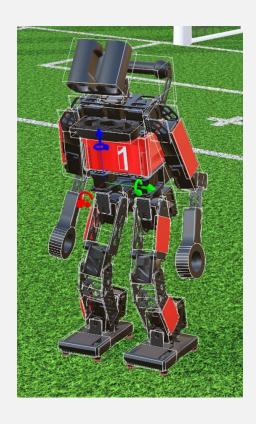
ОНЛАЙН ПЛАТФОРМА

Мы разработали интерактивную образовательную платформу с виртуальными роботами, которая повышает вовлеченность за счет геймификации.

Мы поэтапно обучаем от самых основ до продвинутых современных алгоритмов и механизмов, используя несколько уровней сложности.







ТЕХНОЛОГИЧНОСТЬ

РЕШЕНИЕ

- Веб-приложение с физическим симулятором
- Образовательные курсы и интерактивная методология
- Автоматическая проверка заданий

ПРЕИМУЩЕСТВА

- Масштабируемость, доступность
- Геймификация
- Профессиональный инструмент



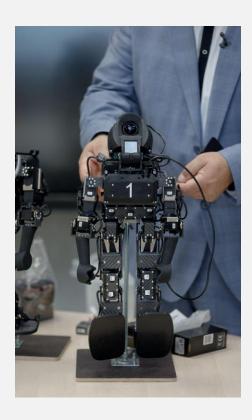
РЕАЛЬНОСТЬ/СИМУЛЯТОР

Мы используем специальный симулятор физики для роботов, который производит точные вычисления.

Знания, полученные на платформе, напрямую переносятся на реальных роботов. Такой подход позволяет нам выигрывать международные конкурсы и экономить ресурс роботов.







МЫ ПРЕДЛАГАЕМ

- Адаптированный по сложности курс
- 3 основные тематики робототехники: зрение, поведение, движения
- Онлайн занятия с преподавателем (2 раза в неделю по 45 мин.)
- Постоянная практика на платформе
- Обратная связь в чате
- Проведение виртуальных соревнований в последнюю неделю





ПРОГРАММА

БЛОК 1. КОМПЬЮТЕРНОЕ ЗРЕНИЕ

- Особенности канала зрения. Представление изображений в компьютере. Цветовые пространства. Фильтрация по цвету
- Практикум: настройка системы зрения робота

БЛОК 2. ПОВЕДЕНИЕ И ПРИНЯТИЕ РЕШЕНИЙ

- Управление роботом. Вид сверху. Планирование пути. Алгоритмы обхода препятствий.
- Практикум: настройка системы принятия решений робота





ПРОГРАММА

БЛОК 3. ДВИЖЕНИЯ РОБОТА

- Ходьба робота. Ходьба биологических организмов. Почему роботам сложно ходить. Модели ходьбы. Уровни управления
- Практикум: настройка ходьбы двуногого робота

БЛОК 4. ТВОРЧЕСКИЕ ИГРЫ

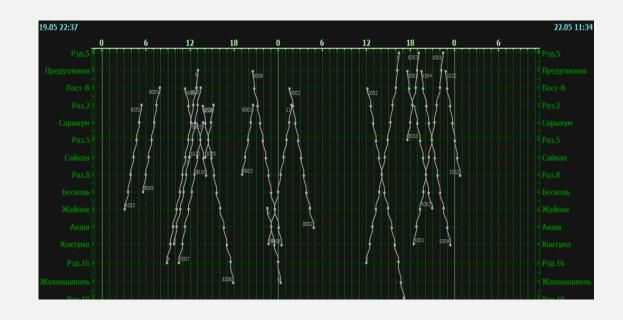
- Онлайн соревнования. Применение полученных знаний в реальной задаче
- FIRA HuroCup Многоборье



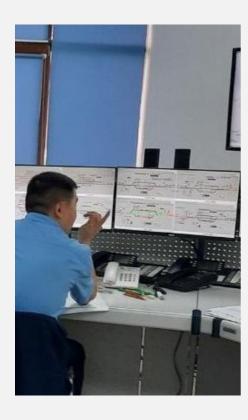
ИСУДП «ПРОГНОЗ»

ИНДУСТРИАЛЬНЫ Й ПАРТНЕР ООО <<1520 СИГНАЛ>>

Многофункциональная интеллектуальная система моделирования, прогнозирования и оптимизации движения железнодорожного транспорта





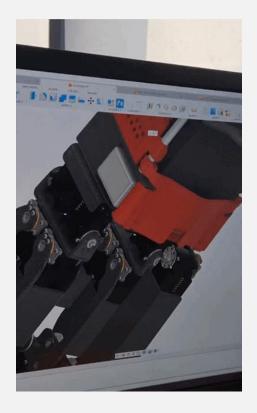


ИСУДП «ПРОГНОЗ»

ФУНКЦИОНАЛ

- Построение оптимальных плановых графиков железнодорожного движения
- Прогнозирование движения поездов с учетом текущей поездной и станционной обстановки
- Обнаружение конфликтов в нормативном расписании и поиск решения конфликтных ситуаций с использованием как классических методов, так и машинного обучения
- Обобщение действий диспетчера при работе с расписанием и устранением конфликтов. Обучение на основании действий диспетчера





РАЗВИВАЙТЕСЬ ВМЕСТЕ С НАМИ

→ телефон

+7 (498) 713-91-96

→) почта

WAVELAB@MIPT.RU

(→) САЙТ

WWW.LAB-WAVE.RU