

# ВЛАДИСЛАВ ДЮЖЕВ

## Инженер-робототехник, ML-инженер

✉ vladdiuzhev@gmail.com ☎ +79516611199 🌐 diuzhevVlad 🔗 web-cv 📍 Санкт-Петербург

### ОПИСАНИЕ

Я выпускник программы "Робототехника и искусственный интеллект" университета ИТМО. Студент магистратуры "Методы и технологии ИИ" МФТИ. С начала обучения вовлечен в проектную и научную деятельность. Сфера моих интересов связана с робототехникой и современными методами машинного обучения.

### ОПЫТ

**Лаборатория интеллектуального транспорта МФТИ,** 02/2025 – Наст. вр.  
*Техник (машинное обучение)*

- Разработка систем компьютерного зрения автономного транспорта
- Обработка больших данных
- Создание ML-пайплайнов

**Лаборатория "геометрические методы управления" ИТМО,** 08/2022 – Наст. вр.  
*Техник (робототехника, машинное обучение)*

- Интеграция интеллектуальных систем для решения промышленных задач
- Создание алгоритмов управления киберфизическими системами
- Приложение методов машинного обучения к задачам робототехники
- Навигация и планирование

**ООО "Бриз",** 12/2023 – 06/2024  
*Инженер-разработчик автономных робототехнических систем*

- Разработка системы управления для автономного использования БПЛА
- Создание низкоуровневого контроллера
- Планирование движения

**ООО "Геоскан" (стажировка), Специалист по компьютерному зрению** 11/2022 – 01/2023  
*Разработка комплекса программ для анализа аэрофотоснимков сельскохозяйственной зоны*

### ОБРАЗОВАНИЕ

**Бакалавр, "Робототехника и искусственный интеллект",** 09/2021 – 06/2025  
*Университет ИТМО*

**Программа Bonus-track "Методы анализа данных", Университет ИТМО** 09/2022 – 06/2023

### НАВЫКИ

#### Программирование

Python 3, Java, C++, C, Make / CMake

#### Машинное обучение

(Py)torch, Tensorflow, Gymnasium, Behaviour Cloning, SAM, YOLO, Roboflow, CVAT, W&B, Netron

#### Робототехника

ROS 1, ROS 2, Gazebo, WeBots, PyBullet, Rerun, Манипуляция, Управление, Планирование, SLAM

#### DevOps

Docker, Ubuntu, Bash, ZeroTier, Микрокомпьютеры

## ЯЗЫКИ

**Русский:** Родной

**Английский:** Продвинутый

**Немецкий:** Средний

## КУРСЫ

**CS231n**, Stanford University (open course)

**DLS**, Deep Learning School

**Зимняя школа робототехники,**  
Университет ИТМО

## ДОСТИЖЕНИЯ

<b>Хакатон «Лидеры цифровой трансформации»</b> Редактор лидарных карт для автоматического удаления динамических объектов - 2 место	2025
<b>Всероссийская научная конференция МФТИ</b> Победитель конкурса научных работ (секция технологий искусственного интеллекта), лучший устный доклад	2025
<b>Хакатон StarLine «Беспилотное будущее»</b> 1 Место	2023
<b>Хакатон «StarLine Беспилотный» (Квалификация)</b> 1 место	2023
<b>НТО «Летающая робототехника»</b> Призер	2023
<b>Открытые зимние состязания Санкт-Петербурга по робототехнике</b> 1 место	2021

## НАУЧНАЯ ДЕЯТЕЛЬНОСТЬ

<b>67-я Всероссийская научная конференция МФТИ - "Применение методов лидарной одометрии для уплотнения облака точек в задаче 3D сегментации"</b> Выступление (секция технологий искусственного интеллекта), публикация тезиса	2025
<b>Конгресс молодых ученых - "ИССЛЕДОВАНИЕ ПРИМЕНЕНИЯ ДИФУЗИОННЫХ МОДЕЛЕЙ В РОБОТОТЕХНИЧЕСКИХ ЗАДАЧАХ"</b> Выступление (секция "Робототехника и искусственный интеллект")	2024
<b>Конгресс молодых ученых - "РАЗРАБОТКА СИСТЕМЫ АНАЛИЗА АЭРОСНИМКОВ ДЛЯ ОПРЕДЕЛЕНИЯ ПРОРАСТАЕМОСТИ СЕЛЬСКОХОЗЯЙСТВЕННЫХ КУЛЬТУР"</b> Выступление (секция "Робототехника и искусственный интеллект"), публикация тезиса	2023
<b>Программа для ЭВМ - "Полетный контроллер для управления квадрокоптером на базе программного пакета mavros"</b> Охранный документ № 2023686859 от 08.12.2023	

**Разработка и экспериментальная апробация алгоритма и процедуры идентификации и синтеза основанных на данных динамических моделей манипуляционных роботов для систем силомоментного управления, ПАО "Сбербанк России"**

**Исследование композитных обучаемых гибридных моделей и алгоритмов сенсорно-моторной координации в задачах манипулирования в динамических средах, ПАО "Сбербанк России"**

**Автономные интеллектуальные системы, Университет ИТМО**

**Разработка программы управления роботом-манипулятором UFACTORY xArm 6 для безмаркерной, автоматической коммутации разъема с использованием машинного зрения, ООО "Конструкторское бюро РАСКАТ"**

**Разработка программы управления роботом-манипулятором для решения задачи коммутации разъема с использованием машинного зрения, ООО "Конструкторское бюро РАСКАТ"**

**Разработка энергоэффективных интеллектуальных синхронных электродвигателей со встроенным датчиком положения, АО "ДИАКОНТ"**

**Технологии воплощенного интеллекта в робототехнике, МИНОБРНАУКИ РОССИИ**