

Илья Севостьянов

Инженер-разработчик систем компьютерного зрения

@ sevocrear@gmail.com
github.com/sevocrear

+79850952727
@ sevocrear

Иннополис, Россия



Опыт

CV/ML инженер

Лаборатория летательных аппаратов

Февраль 2021 – Иннополис, Россия

- Разработка LED маркера для точной посадки дрона
- Разработка системы безопасной посадки для дрона
- Разработка системы LDWS для автобуса

Помощник инженера

JBL Robotics

Август 2018 – Февраль 2019 Москва, Россия

- Разработал ноды ROS для управления роботом-баристой
- Сконструировал подставки для чашек и захват для самого робота.

Навыки

Python

C++, C

MATLAB

ROS

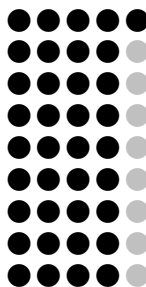
Linux

Git

САПР (SolidWorks, КОМПАС 3D)

CV (OpenCV, CUDA, PyTorch, Detectron2)

Tex



Английский язык



Образование / Курсы

Robotics and Computer Vision Master Degree

Innopolis University

Август 2019 – Август 2021

Бакалавр в сфере "Робототехника и мехатроника"

МГТУ им. Н. Э. Баумана

Сентябрь 2015 – Июль 2019

Профили

Github

- Основной профиль, на котором доступны открытый код и проекты

WebSite

- Личный веб-сайт

LinkedIn

- Профиль LinkedIn

Достижения

- Награда за выдающийся вклад в науку, 2021 г, Университет Иннополис
- Награда за выдающиеся академические достижения (за полный 2020 календарный год) и внеучебные достижения, Университет Иннополис
- Соревнование "Аэробот 2020" 🖱️. Победа. Детектирование линии и места посадки для дрона.
- Лучший студент кафедры робототехники (2018) МГТУ им. Н. Э. Баумана

Публикации

- ИВАНЮТЕНКО В. Е. и др. СИСТЕМА ОПРЕДЕЛЕНИЯ ЗОНЫ ПРИЗЕМЛЕНИЯ БПЛА ДЛЯ ЗАДАЧИ БЕЗОПАСНОЙ АВТОНОМНОЙ ПОСАДКИ //Школа молодых новаторов. – 2021. – С. 98-101.
- Kirsanov D. et al. Stiffness analysis of the Tripteron parallel manipulator //2020 International Conference Nonlinearity, Information and Robotics (NIR). – IEEE, 2020. – С. 1-6.
- Kalinichenko S. V. et al. Simulation in MATLAB of a vertical walking three-link robot //AIP Conference Proceedings. – AIP Publishing LLC, 2019. – Т. 2195. – №. 1. – С. 020008.