

Кирилл Лалаянц

+7 (999) 525-17-51 | lalayantskirill@gmail.com | github.com/lalayants

Образование

БАКАЛАВР | 2025 | НИУ ИТМО

- Робототехника и ИИ, состою в международном научном центре "Нелинейных и адаптивных систем управления"
- Факультет систем управления и робототехники



Навыки и умения

ML & COMPUTER VISION

- Разработал и представлял на конференции XII конгресс молодых ученых ИТМО систему анализа прорастаемости агрокультур по аэроснимкам.
- Разработал систему детектирования оптического разъема по изображению в проекте для ООО "Конструкторское бюро РАСК".
- Прошел курс Стэнфордского университета CS231n, "Нейронные сети и компьютерное зрение" от Samsung AI Center, Deep Learning School от МФТИ.

ROBOTICS

- Настраивал систему визуальной одометрии для квадропеда и дронов. Проводил сравнение с реальными данными, используя систему OptiTrack.
- Олимпиада Политехнического университета. На базе Omegabot сделал систему компьютерного зрения для движения по линии и поиска нужного объекта. Получил приз от ЭТМ (спонсор соревнования) за уникальный подход.

ИНОСТРАННЫЕ ЯЗЫКИ

- Английский – C1

Опыт работы

СОТРУДНИК В ЛАБОРАТОРИИ | ИТМО | 11.2022–Н.В.

- Задействован в реальных проектах, НИР, грантах.

РАЗРАБОТКА ПРОГРАММЫ УПРАВЛЕНИЯ РОБОТОМ-МАНИПУЛЯТОРОМ ДЛЯ РЕШЕНИЯ ЗАДАЧИ КОММУТАЦИИ РАЗЪЕМА С ИСПОЛЬЗОВАНИЕМ МАШИННОГО ЗРЕНИЯ | ИТМО | 14.02.2023–14.04.2023

- Решал вопрос обнаружения разъема с использованием машинного обучения.

УЧАСНИК НИР "ТЕХНОЛОГИИ ВОПЛОЩЕННОГО ИНТЕЛЛЕКТА В РОБОТОТЕХНИКЕ" | ИТМО | 11.2022–Н.В.

- Занимаюсь вопросом одометрии на квадропед (VINS, VILO).