



# ИВАН СЕРГЕЕВ

Основные навыки: синтез алгоритмов управления мехатронными и робототехническими системами и комплексами; программирование микроконтроллера 8051 на Assembler; разработка электрических цепей и подготовка печатных плат в PCAD.  
Программирование на Python: анализ данных, алгоритмы захвата движения, машинное обучение, игры на ругате.  
Дополнительно: знание алгоритмов управления мобильными роботами, умение работать с конструкторской документацией и ГОСТ.

## ЛИЧНЫЕ ДАННЫЕ

- Имя**  
Иван Сергеев
- Адрес**  
Санкт-Петербург
- Номер телефона**  
+79214270928
- Email**  
mr.ivandmi@yandex.ru
- Дата рождения**  
18-06-1998
- Место рождения**  
Санкт-Петербург

## ИНТЕРЕСЫ

- Изучаю алгоритмы машинного обучения на Python
- играю на гитаре в музыкальной группе "Radbin"
- увлекаюсь японской культурой и историей, изучаю японский язык.



## ОПЫТ РАБОТЫ

- фев 2020 - апр 2020 **Специалист 2 категории высшей квалификации**  
АО "ЦКБ МТ "Рубин", Санкт-Петербург  
"ЦКБ МТ "Рубин" - Центральное Конструкторское Бюро Морской Техники "Рубин".  
Опыт: Изготовление чертежей в AutoCAD;  
Работа с конструкторской документацией;  
Знание работы подводных аппаратов;  
Подготовка отчетов и пояснительных записок.  
Знание ГОСТ;



## ОБРАЗОВАНИЕ И КВАЛИФИКАЦИИ

- сен 2016 - июн 2020 **Бакалавр**  
Университет ИТМО, Санкт-Петербург  
Программа бакалавриата: "Мехатроника и робототехника".  
Тема дипломной работы: "Управление катушками индуктивности для создания левитационного эффекта".  
Победитель всероссийской конференции молодых ученых университета "ИТМО" с темой работы "Исследование алгоритмов управления катушками индуктивности".  
Опыт в проектах: "Движущаяся платформа для посадки летающего дрона".  
Участник XV всероссийской конференции молодых ученых "Энергия-2020".
- сен 2020 - июн 2022 **Магистр**  
Университет ИТМО, Санкт-Петербург  
Программа магистратуры: "Робототехника и искусственный интеллект".  
Тема научно-исследовательской работы: "Исследование алгоритмов захвата движения".



## НАВЫКИ

MatLab	★★★★★
Python 3	★★★★☆
Gazebo 7.0	★★★★☆
ROS Kinetic	★★★★☆
Linux Ubuntu 16.04 LTS	★★★★★