

Илья Севостьянов

Инженер-разработчик систем компьютерного зрения

@ sevocrear@gmail.com
github.com/sevocrear

+79850952727
@ sevocrear

Иннополис, Россия



Опыт

CV/ML инженер

Лаборатория летательных аппаратов

Фев 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

Авг 2018 – Фев 2019 Москва, Россия

- Разработка ноды ROS для управления роботом-бариста
- Конструирование подставки для чашек и захвата для самого робота.

Навыки

Python ●●●●●
C++, C ●●●●●
CV|ML ●●●●●
(OpenCV, PyTorch, Detectron2, TensorFlow) ●●●●●
ROS1|ROS2 ●●●●●
MATLAB ●●●●●
Linux ●●●●●
Git ●●●●●

Tex ●●●●●

САПР ●●●●●
(SolidWorks, КОМПАС 3D)

Английский язык ●●●●●

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

- Мудийанселаге Г. П. К. К., Трихлеб Д. В., Севостьянов И. Е. ВЫЧИСЛЕНИЕ ОПТИМАЛЬНОЙ ТРАЕКТОРИИ В ТРЕХ-МЕРНОМ ПРОСТРАНСТВЕ С ПРИМЕНЕНИЕМ ОБУЧЕНИЯ С ПОДКРЕПЛЕНИЕМ //Science Time. – 2021. – №. 6 (90). – С. 34-37.
- Севостьянов И. Е., Девитт Д. В. СИСТЕМА ВИЗУАЛЬНОГО ПОЗИЦИОНИРОВАНИЯ МНОГОРОТОРНЫХ БЕСПИЛОТНИКОВ ДЛЯ СОВЕРШЕНИЯ ВЫСОКОТОЧНОЙ АВТОНОМНОЙ ПОСАДКИ //Science Time. – 2021. – №. 6 (90). – С. 38-42.
- 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.

Образование / Курсы

Сверточные нейронные сети

📅 Янв 2022

📍 DeepLearning.ai

Структурирование Проектов Машинного Обучения

📅 Дек 2021

📍 DeepLearning.ai

Улучшение Глубоких Нейронных Сетей: Настройка гиперпараметров, регуляризация и оптимизация

📅 Ноя 2021

📍 DeepLearning.ai

Нейронные Сети и Глубокое Обучение

📅 Окт 2021

📍 DeepLearning.ai

Магистр в сфере "Робототехника и Компьютерное зрение"

Диплом: разработка четырехногого робота

📅 2019 – 2021

📍 Университет Иннополис

Бакалавр в сфере "Робототехника и мехатроника"

Диплом: разработка вертикально шагающего робота

📅 2015 – 2019

📍 МГТУ им. Н. Э. Баумана