

# 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
- Развертывание нейронных сетей и калибровка сенсоров на КАМАЗе

### 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

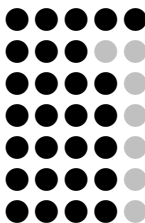
CV|ML OpenCV, PyTorch, Detectron2, TensorFlow, clearML

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., Девиц 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