ПРАВИТЕЛЬСТВО РОССИЙСКОЙ ФЕДЕРАЦИИ

ФЕДЕРАЛЬНОЕ ГОСУДАРСТВЕННОЕ БЮДЖЕТНОЕ ОБРАЗОВАТЕЛЬНОЕ УЧРЕЖДЕНИЕ ВЫСШЕГО ОБРАЗОВАНИЯ

«САНКТ-ПЕТЕРБУРГСКИЙ ГОСУДАРСТВЕННЫЙ УНИВЕРСИТЕТ»

(СПбГУ)

ПРИКАЗ

14.12.2023 № 16081/1

Об утверждении перечня тем выпускных квалификационных работ и научных руководителей обучающихся выпускного курса по основной образовательной программе (шифр ВМ.5891.*) «Математическая робототехника и искусственный интеллект»

Во исполнение приказа проректора по учебно-методической работе от 27.09.2023 № 12232/1 «О формировании электронного реестра, выборе и утверждении тем выпускных квалификационных работ обучающихся СПбГУ в 2023-2024 учебном году», на основании пункта 5^5.1.9 приказа ректора от 08.08.2008 № 1093/1 «О распределении полномочий между должностными лицами Санкт-Петербургского государственного университета» (с изменениями и дополнениями)

ПРИКАЗЫВАЮ:

1. Утвердить прилагаемый перечень тем выпускных квалификационных работ и научных руководителей обучающихся выпускного курса по основной образовательной программе магистратуры (шифр ВМ.5891.*) «Математическая робототехника и искусственный интеллект» по направлению подготовки 01.04.02 «Прикладная математика и информатика».
2. Начальнику Управления маркетинга и медиакоммуникаций Шишмакову Д. Э. обеспечить размещение настоящего Приказа на сайте СПбГУ в разделе «Приказы об утверждении тем выпускных квалификационных работ, научных руководителей обучающихся по основным образовательным программам выпускного курса 2024 года» не позднее одного рабочего дня с даты издания настоящего Приказа.
3. За разъяснением содержания настоящего Приказа обращаться посредством сервиса «Виртуальная приемная» на портале СПбГУ к начальнику Управления образовательных программ.
4. Предложения по изменению и/или дополнению настоящего Приказа направлять на адрес электронной почты org@spbu.ru.
5. Контроль за исполнением настоящего Приказа оставляю за собой.

Основание: протокол заседания Учебно-методической комиссии по УГСН 01.00.00 Математика и механика от 28.11.2023 № 05/2.1/01-03-15.

Начальник Управления
образовательных программ М. А. Соловьева

Приложение
УТВЕРЖДЕН
приказом от 14.12.2023 № 16081/1

Перечень тем выпускных квалификационных работ и научных руководителей обучающихся выпускного курса по основной образовательной программе магистратуры (шифр ВМ.5891.*) «Математическая робототехника и искусственный интеллект» по направлению подготовки 01.04.02 «Прикладная математика и информатика»

№	ФИО обучающегося	Тема выпускной квалификационной работы	ФИО научного руководителя выпускной квалификационной работы	Должность научного руководителя выпускной квалификационной работы	Наименование подразделения
1	2	3	4	5	6
1	Акбашев Марк Римович	Задача перехвата маневрирующей цели группой управляемых объектов при наличии препятствий	Малафеев Олег Алексеевич	профессор	Кафедра моделирования социально-экономических систем
2	Альчибаев Матвей Витальевич	Движение группы надводных роботов в задаче перехвата	Шиманчук Дмитрий Викторович	доцент	Кафедра механики управляемого движения
3	Аракелов Альберт Игоревич	Задача неравномерного размещения мультиагентной системы на заданном множестве	Шиманчук Дмитрий Викторович	доцент	Кафедра механики управляемого движения
4	Беляков Андрей Владиславович	Исследование управляемого движения БПЛА в аварийной ситуации	Шиманчук Дмитрий Викторович	доцент	Кафедра механики управляемого движения
5	Ковальчуков Александр Алексеевич	Методы управления и адаптации в нейронауках	Фрадков Александр Львович	профессор	Кафедра теоретической кибернетики
6	Кривошей Дмитрий Павлович	Построение интеллектуальной системы управления движением мобильного робота	Шиманчук Дмитрий Викторович	доцент	Кафедра механики управляемого движения

7	Немчинов Артем Андреевич	Применение протокола локального голосования для достижения доверительного консенсуса в децентрализованных сетях мобильных роботов	Амелин Константин Сергеевич	директор	Научно-образовательный центр "Математическая робототехника и искусственный интеллект"
8	Соболев Леонид Александрович	Построение системы стабилизации и детектирования препятствий для квадрокоптера	Амелин Константин Сергеевич	директор	Научно-образовательный центр "Математическая робототехника и искусственный интеллект"
9	Эфендиев Камал Вугар оглы	Улучшение качества аудиодорожки	Шиманчук Дмитрий Викторович	доцент	Кафедра механики управляемого движения