



ПРАВИТЕЛЬСТВО РОССИЙСКОЙ ФЕДЕРАЦИИ
ФЕДЕРАЛЬНОЕ ГОСУДАРСТВЕННОЕ БЮДЖЕТНОЕ ОБРАЗОВАТЕЛЬНОЕ УЧРЕЖДЕНИЕ
ВЫСШЕГО ОБРАЗОВАНИЯ
«САНКТ-ПЕТЕРБУРГСКИЙ ГОСУДАРСТВЕННЫЙ УНИВЕРСИТЕТ»
(СПбГУ)

П Р И К А З

28.12.2024

№ 17739/1

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 заместителя первого проректора по стратегическому развитию и партнерству – начальника Управления образовательных программ от 27.09.2024 № 13040/1 «О формировании электронного реестра, выборе и утверждении тем выпускных квалификационных работ обучающихся СПбГУ в 2024-2025 учебном году», на основании пункта 5⁵.1.5 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. И.о. начальника Управления маркетинга и медиакоммуникаций Огородниковой П. В. 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 2025 года» не позднее одного рабочего дня с даты издания настоящего приказа.

3. За разъяснением содержания настоящего приказа обращаться посредством сервиса «Виртуальная приемная» на сайте СПбГУ к заместителю первого проректора по стратегическому развитию и партнерству – 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 29.11.2024 № 05/2.1/02-03-15.

Заместитель первого проректора
по стратегическому развитию и партнерству –
начальник Управления образовательных программ



М. А. Соловьева

Приложение
УТВЕРЖДЕН

приказом от 28.12.2024 № 17739/1

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	Акинфиев Иван Андреевич	Поисковые алгоритмы стохастической оптимизации	Граничин Олег Николаевич	профессор	Кафедра системного программирования
2	Афанасьев Александр Иванович	Реализация нейросетевого решения для задачи распознавания болезней растений	Шиманчук Дмитрий Викторович	доцент	Кафедра механики управляемого движения
3	Вавренюк Владислав Владимирович	Нечеткий регулятор в задаче удержания солнечного паруса роторного типа	Шиманчук Дмитрий Викторович	доцент	Кафедра механики управляемого движения
4	Гнусевич Иоанникий Федорович	Исследование задачи управляемого движения космического робота манипулятора в среде с препятствиями	Шиманчук Дмитрий Викторович	доцент	Кафедра механики управляемого движения
5	Го Хуэйцзюань	Реализация нечеткого ПИД-регулятора для мобильного робота	Шиманчук Дмитрий Викторович	доцент	Кафедра механики управляемого движения
6	Дуйсенбаев Руслан Онгарович	Разработка интеллектуальной системы диагностики редких заболеваний	Шиманчук Дмитрий Викторович	доцент	Кафедра механики управляемого движения
7	Ильяшенко Денис Юрьевич	Нейросетевой подход к решению прямой задачи кинематики на основе данных лазерной измерительной системы	Шиманчук Дмитрий Викторович	доцент	Кафедра механики управляемого движения

8	Кайстро Антон Сергеевич	Создание учебного стенда для изучения алгоритмов управления движением	Погожев Сергей Владимирович	доцент	Кафедра компьютерных технологий и систем
9	Каширина Арина Алексеевна	Синхронизация времени внутри группы мобильных устройств	Граничин Олег Николаевич	профессор	Кафедра системного программирования
10	Кдырбаев Асан Алламберген улы	Анализ и реализация методов управления мобильными роботами	Шиманчук Дмитрий Викторович	доцент	Кафедра механики управляемого движения
11	Киселев Владимир Максимович	Нейросетевой подход к решению прямой задачи кинематики на основе данных лазерной измерительной системы	Шиманчук Дмитрий Викторович	доцент	Кафедра механики управляемого движения
12	Кислицын Андрей Дмитриевич	Разработка системы мониторинга космического пространства	Шиманчук Дмитрий Викторович	доцент	Кафедра механики управляемого движения
13	Колосов Игорь Владимирович	Реализация системы технического зрения для мобильного робота	Шиманчук Дмитрий Викторович	доцент	Кафедра механики управляемого движения
14	Лаврухин Михаил Юрьевич	Генетический алгоритм в задаче построения оптимальной траектории	Аббасов Меджид Эльхан оглы	профессор	Кафедра математической теории моделирования систем управления
15	Мингазов Даниил Рустемович	Исследование работоспособности за конечное время протокола локального голосования	Граничин Олег Николаевич	профессор	Кафедра системного программирования
16	Муиссат Рабах Абдеррахмане	Реализация интеллектуальной системы прогнозирования динамики протекания заболевания	Шиманчук Дмитрий Викторович	доцент	Кафедра механики управляемого движения
17	Поддубный Антон Дмитриевич	Реализация интеллектуальной системы идентификации объекта интереса	Шиманчук Дмитрий Викторович	доцент	Кафедра механики управляемого движения
18	Романов Павел Игоревич	Реализация интеллектуальной системы управления движением робота манипулятора с избыточным числом степеней свободы	Шиманчук Дмитрий Викторович	доцент	Кафедра механики управляемого движения
19	Рыбалко	Идентификация нейронных сетей	Фрадков Александр	профессор	Кафедра теоретической

	Александра Валерьевна	ФитцХью-Нагумо в условиях возмущений	Львович		кибернетики
20	Рычагов Егор Алексеевич	Реализация системы сверхширокополосной навигации подвижного объекта в ограниченном пространстве	Шиманчук Дмитрий Викторович	доцент	Кафедра механики управляемого движения
21	Сагатдинов Артур Ринатович	Применение методов машинного обучения для детектирования намерения совершить двухэтапное движение на основе сигналов ЭЭГ	Липкович Михаил	доцент	Кафедра теоретической кибернетики
22	Серохвостов Александр Юрьевич	Разработка мультиагентной платформы для взаимодействия с большими языковыми моделями	Граничин Олег Николаевич	профессор	Кафедра системного программирования
23	Сметанина Влада Дмитриевна	Исследование кластеризации агентов в распределенных мультиагентных системах	Граничин Олег Николаевич	профессор	Кафедра системного программирования
24	Судомир Анастасия Юрьевна	Разработка прототипа распределенной системы слежения за дронами	Граничин Олег Николаевич	профессор	Кафедра системного программирования
25	Сулейманов Вадим Наильевич	Моделирование формы солнечного паруса	Шиманчук Дмитрий Викторович	доцент	Кафедра механики управляемого движения
26	Хиясов Ислам Ихласович	Реализация интеллектуальной системы управления транспортной инфраструктурой	Шиманчук Дмитрий Викторович	доцент	Кафедра механики управляемого движения
27	Цыренов Владимир Александрович	Исследование управляемого движения БПЛА в аварийной ситуации	Шиманчук Дмитрий Викторович	доцент	Кафедра механики управляемого движения
28	Шварев Никита Сергеевич	Реализация системы технического зрения для ухода за сельскохозяйственными культурами	Шиманчук Дмитрий Викторович	доцент	Кафедра механики управляемого движения
29	Эстрада Хименес Октавио	Автоматизация складских операций со штабелируемыми контейнерами с использованием технического	Гришкин Валерий Михайлович	доцент	Кафедра компьютерного моделирования и многопроцессорных

		зрения			систем
30	Янн Александр	Методы кластеризации данных дистанционного зондирования для выявления областей однородности по составу почвы	Панкратова Ярославна Борисовна	доцент	Кафедра математической теории игр и статистических решений