

**РЕГЛАМЕНТ РАБОТЫ СЕМИНАРА
«РОБОТОТЕХНИКА. ВЗГЛЯД В БУДУЩЕЕ»**

Вторник, 9 Марта, 2010 г.		
09:00 – 20:00	Встреча, размещение	
Среда, 10 Марта, 2010 г.		
10:00 – 14:00	Встреча, размещение, регистрация	Гостиница «Морской вокзал», холл Конференц-зала, 3 эт.
10:00 – 12:00	Пленарное заседание Конгресса «Модернизация и инновация. Параллельный или последовательный путь?»	ВК «ЛЕНЭКСПО», Пав. №7, зал 7-1
14:00 – 14:15	Открытие семинара	Гостиница «Морской вокзал», Конференц-зал
14:15 – 15:30	Пленарное заседание	Гостиница «Морской вокзал», Конференц-зал
15:30 – 15:45	Перерыв	
15:45 – 18:00	Пленарное заседание	Гостиница «Морской вокзал», Конференц-зал
19:00 – 21:00	Торжественный прием, посвященный открытию Конгресса (по пригласительным билетам)	КБЦ «ПетроКонгресс»
Четверг, 11 Марта, 2010г.		
10:00 – 11:30	Секционные заседания	Гостиница «Морской вокзал», Конференц-зал
11:30 – 11:50	Перерыв	
11:50 – 13:00	Секционные заседания	Гостиница «Морской вокзал», Конференц-зал
13:00 – 14:00	Перерыв на обед	
14:00 – 15:40	Секционные заседания	Гостиница «Морской вокзал», Конференц-зал
15:40 – 16:00	Перерыв	
16:00 – 17:30	Секционные заседания	Гостиница «Морской вокзал», Конференц-зал
17:30 – 18:00	Заккрытие семинара. Подведение итогов работы семинара	Гостиница «Морской вокзал», Конференц-зал
18:00 – 19:00	Фуршет	Гостиница «Морской вокзал», Конференц-зал
Пятница, 12 Марта, 2010г.		
10:00 – 18:00	Посещение выставки «Петербургской технической ярмарки»	ВК «ЛЕНЭКСПО», Пав. №7

ПРОГРАММА СЕМИНАРА «РОБОТОТЕХНИКА. ВЗГЛЯД В БУДУЩЕЕ»

10 марта 2010 г., среда

ГОСТИНИЦА «МОРСКОЙ ВОКЗАЛ», САНКТ-ПЕТЕРБУРГ

14:00 – 14:15 | **Открытие семинара** | **Конференц-зал**

Приветствие участникам семинара:

Осеевский Михаил Эдуардович, вице-губернатор Санкт-Петербурга;

*Рудской Андрей Иванович, проректор по научной и инновационной деятельности
СПбГПУ, Санкт-Петербург;*

*Лопота Виталий Александрович, президент, генеральный конструктор ОАО РКК «Энергия»
им. С.П. Королева, Королев, Моск. обл.*

14:15 – 18:00 | **Пленарное заседание** | **Конференц-зал**

Председатель:

проф. Юревич Евгений Иванович

(Выступления – до 15 мин.)

1. *Лопота В.А., Юревич Е.И.* О будущем робототехники
2. *Черноусько Ф.Л., Градецкий В.Г.* Исследование методов движения биологических объектов и их использование при создании роботов
3. *Каляев И.А., Шеремет И.А.* Военная робототехника: взгляд в будущее
4. *Быков В.А.* Технологии и оборудование для экспериментальных работ в области нанофизики и наноэлектроники
5. *Градецкий В.Г.* О проблемах интеграции нано-, микро- и макроботов будущего

15:30 – 15:45 | **Перерыв** |

6. *Ющенко А.С.* Человек и робот – эволюция взаимоотношений и проблема взаимопонимания
7. *Zaborovsky Vladimir, Ivanov Alexandr* От робототехники до роботологии: качественный прорыв в развитии роботостроения
8. *Игнатьев М.Б.* О необходимых и достаточных условиях синтеза нанороботов
9. *Kvasnica Milan* Новые способы снижения энергопотребления на основе робототехники
10. *Арсеньев Д.Г., Шкодырев В.П.* Распределенные интеллектуальные системы промышленной автоматизации и управления

11 марта 2010 г., четверг

10:00 – 17:30 |

Секционные заседания

| **Конференц-зал**

Председатель:
проф. Юревич Евгений Иванович
(Выступления – до 10 мин.)

1. *Железняков А.Б.* Космическая робототехника: 2050 год
2. *Каргов А.И.* Роботы-манипуляторы в космонавтике: перспективная реальность или научная фантастика
3. *Маленков М.И., Конколович А.Г., Кузоро В.И., Халиманович В.И.* Система развертывания гибкой солнечной батареи с телескопическим механизмом
4. *Платонов А.К., Носков В.П., Рубцов И.В.* Дистанционное и автономное управление роботами лунной базы
5. *Семенов Е.А., Князьков М.М.* Многофункциональный инспекционный робот (МИР)
6. *Шамрай Ф.А., Васильев А.А., Попов А.В.* Внедрение робототехнических комплексов в судостроении
7. *Жуков Ю.И., Янченко А.Ю.* Подводная робототехника в задачах мониторинга морских коммуникаций
8. *Pichler Andreas, Ankerl Martin, Haller Michael, Aigner Roland, Leitner Jakob, Wögerer Christian*
Взаимодействие человека и робота с расширенной базой для промышленных роботов с развивающейся автономией
9. *Игнатьев М.Б., Кушнер В.Н.* Проблема создания роботизированного автомобиля для повышения безопасности движения

11:30 – 11:50 |

Перерыв

10. *Сенчик К.Ю., Кириченко В.В., Грязнов Н.А.* Комплексирование систем кибернетического мониторинга и коррекции жизненных функций организма
11. *Эйнгорин М.Я.* К проблеме синтеза самовоспроизводящихся роботов
12. *Дудкин К.Н.* Организация условно-рефлекторного поведения – результат взаимодействия сенсорных, когнитивных и управляющих (внимания и мотивации) процессов
13. *Моледу М.Ф., Шкодырев В.П.* Многоцелевая оптимизация для принятия решения в коллективе роботов
14. *Прокопович Г.А.* Иерархическая система управления с распределённой обработкой информации для интеллектуальных автономных систем
15. *Прокопович Г.А.* Об одном методе децентрализованного управления группой роботов
16. *Прокопович Г.А., Сычев В.А.* Исследование модели поведения стайного робота

13:00 – 14:00 |

Перерыв на обед

17. *Дерин О.А.* Принципы построения систем управления роботами на основе эволюционно структурируемых иерархических нейросетей
18. *Дерин О.А., Тимофеев А.В.* Принципы построения интеллектуальных систем навигации и управления полетом летательных роботов
19. *Брискин Е.С., Чернышев В.В., Малолетов А.В., Серов В.А., Шаронов Н.Г.* Об управлении дождевальными машинами с шагающими двигателями
20. *Романов С.П.* Структурно-функциональная организация нервной системы как прототип управляющей искусственной нейронной сети
21. *Ширяев В.И.* О повышении эффективности управления динамическими системами при недостатке информации
22. *Youngsun Ryu, Jeonil Moon, Sangmo Lee, Jinung An, Jeonghoon Hwang* Исследование применения Q-обучающего алгоритма к автономному плаванию рыбообразного робота
23. *Небосько Е.Ю., Якубович В.А.* Адаптивные и универсальные регуляторы в задаче управления транспортным роботом
24. *Грязнов Н.А., Кочкарев Д.А.* Тенденции развития и идеология построения систем сбора координатной информации
25. *Пронин А.Н., Сапожникова К.В., Тайманов Р.Е.* Метрологическое обеспечение роботов. Эволюционный подход

15:40– 16:00

Перерыв

26. *Каляев И.А., Буриков А.А., Капустян С.Г.* Перспективы создания и применения биоробототехнических систем
27. *Соколов Е.И.* Биоподобные воздушные микророботы
28. *Каляев И.А., Гайдук А.Р., Капустян С.Г.* Принципы самоорганизации мультиробототехнических систем
29. *Капустян С.Г., Кулиничев Р.Н.* Интеллектуальные системы группового управления оборудованием роботизированных складов
30. *Капустян С.Г., Шаповалов И.О.* Организация и управление группой интеллектуальных роботов с целью перемещения тела
31. *Богомолов В.П.* Современные системы стереоскопической визуализации
32. *Михайлов Б.Б.* Системы технического зрения роботов. Взгляд в будущее
33. *Грязин Д.Г., Чекмарев А.Б.* Применение микромеханических датчиков в военной технике. Современное состояние (по материалам зарубежных ВС)
34. *Голландцев Ю.А.* Концептуальные задачи технологии производства компонентов робототехники
35. *Haisam Amer* Реализация искусственной жизни на языке Ява

36. *Лошицкий П.А., Шароватов В.Т.* Перспективность применения силовых оболочковых элементов в антропоморфных роботах

37. *Филиппов С.А., Фрадков А.Л.* Робототехника в школе: проблемы и решения

17:30 – 18:00 |

Заккрытие семинара

| **Конференц-зал**

Ведущий: проф. Юревич Евгений Иванович
Подведение итогов работы семинара

|

Стендовые доклады

| **Конференц-зал**

1. *Кириченко В.В.* Прогноз развития мехатронных технологий построения микроробототехнических систем
2. *Утенкова С.Б., Мальцев П.П.* Создание механических соединений в микро- и наносистемной технике с использованием массивов углеродных нанотрубок
3. *Сычев В.А., Прокопович Г.А.* Акустический метод пространственной ориентации бытового робота
4. *Qing Wang* Платформа моделирования искусственной жизни на языке Ява

Примечание: в программе могут быть изменения и уточнения.