Более 20 научных докладов представлено на российско-германском семинаре «Робототехника, автоматика и биомеханика» в СПбПУ

С 4 по 6 апреля 2017 г. в Санкт-Петербургском политехническом университете Петра Великого прошел российско-германский семинар «Робототехника, автоматика и биомеханика», проводимый совместно учеными Института прикладной математики и механики (ИПММ) и Института антропоматики и робототехники (IAR) Технологического университета Карлсруэ (KIT). Организатором мероприятия со стороны СПбПУ выступил НОЦ «Биомеханика и медицинская инженерия» ИПММ совместно с управлением международного сотрудничества СПбПУ.

В рамках семинара обсуждались основные направления научно-исследовательских работ ученых двух университетов, были представлены новейшие научные разработки.

На открытии семинара выступили проректор по международной деятельности СПбПУ Д. Г. Арсеньев, директор ИПММ М. Е. Фролов и директор Института компьютерных наук и технологий В.С. Заборовский, директор IAR

Торсен Крюгер, профессор IAR Бьорн Хейн.

Академический директор IAR профессор Йорг Рачковский рассказал о медицинской инженерии в KIT, направлениях в разработке медицинских роботов для проведения хирургических операций и новых методах в обработке информации в области диагностики.

Директор НОЦ «Биомеханика и медицинская инженерия» О.С. Лобода рассказала об основных направлениях деятельности центра. Заведующий лабораторией бионических систем НОЦ О.О. Ковалев представил совместную разработку Политехнического университета и Института детской ортопедии им. Турнера – бионический протез с нейрофизиологической системой управления.

На семинаре было сделано более 20 научных докладов. С презентациями своих работ выступили молодые сотрудники, аспиранты и студенты СПбПУ и KIT.

Кафедра «Телематика» ИПММ широко представила свои работы. Профессор Л.В. Уткин рассказал об использовании глубокого машинного обучения для повышения качества диагностики злокачественных образований. Студенты и аспиранты кафедры продемонстрировали свои разработки в области интеллектуальных транспортных систем и результаты моделирования

поведения роботов в агрессивных средах.

Сотрудники Центра научно-технического творчества молодежи (ЦНТМ) и Фаблаб Политех под руководством П.А. Дятловой продемонстрировали свои разработки в области управляемых роботов.

На заключительном круглом столе, который вел научный руководитель НОЦ «Биомеханика и медицинская инженерия», заведующий кафедрой «Теоретическая механика» СПбПУ, член-корр. РАН А.М. Кривцов, обсуждались возможные сферы сотрудничества СПбПУ и KIT – обмен студентами в рамках существующих образовательных программ, проведение научных мероприятий: конференций, семинаров, выполнение совместных научно-технических проектов при поддержке различных фондов и промышленности.

Материал подготовлен НОЦ «Биомеханика и медицинская инженерия»

Дата публикации: 2017.04.14

>>Перейти к новости

>>Перейти ко всем новостям