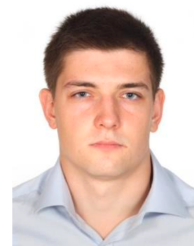


Шестаков Евгений Игоревич

год рождения 1993

+996 558 775 518

shesta7@yandex.ru



Образование

Кандидат технических наук по специальности 05.13.11 - Математическое и программное обеспечение вычислительных машин, комплексов и компьютерных сетей (2021)

Окончил МГТУ МИРЭА в 2015 г. факультет Кибернетики, кафедру проблем управления по специальности 220402 «Роботы и робототехнические системы» (квалификация инженер)

Окончил аспирантуру РТУ МИРЭА в 2019 г. по направлению 09.06.01 Информатика и вычислительная техника (диплом №107704 0201012, квалификация Исследователь. Преподаватель-исследователь)

Ключевые навыки

Разработка программного обеспечения

C#	.NET Core	ASP.NET	Unity 3D
HTML	CSS	JavaScript	Bootstrap
Vue.js	MS Visual Studio	LINQ	Git
MSSQL	PostgreSQL	Entity Framework	Dapper
Kubernetes	Docker	Kibana	Swagger
C/C++	Python	Matlab	

Программирование микроконтроллеров

STM32	AVR Atmega	Keil	Stm32CubeIDE
-------	------------	------	--------------

Проектирование печатных плат

KiCad	Altium Designer
-------	-----------------

Разработка механических компонентов / 3d печать

Autodesk Inventor	CURA
-------------------	------

Знание языков

Русский — Родной

Английский — B2 — Средне-продвинутый

Французский — B1 — Средний

Опыт преподавания – 4 года

Предложения

Могу провести

- Курс
- Факультатив
- Курсы повышения квалификации
- Подготовительные курсы

Какие дисциплины могу вести

- Веб-программирование, например практико-ориентированный курс «Разработка клиент-серверных приложений на основе .NET Core»
- Объектно-ориентированное программирование
- Основы программирования / Алгоритмы и структуры данных
- Информатика
- Методы искусственного интеллекта
- Основы веб-разработки (HTML 5, Javascript, CSS)

Опыт работы

БИОР Умней
Москва, umney.ru



Инженер-программист

август 2021 —
наст. время

Разработка программных продуктов в рамках микросервисной архитектуры, включая:

Сервис заявок приема/зачисления студентов
Сервис простановки оценок
Сервис справочников
Api Gateway
и др.

Технологии: C#, HTML/CSS/JS, .NET Core, MSSQL, LINQ, Vue.js, Bootstrap, TFS, Swagger

АО Интеллект
Москва, intellect-labs.com

Инженер-исследователь

июнь 2021 —
октябрь 2021

Участие в НИР "Разработка и исследование адаптивных систем управления в условиях неопределенности".

1. Проведение аналитического обзора существующих алгоритмов управления двигателями.
2. Проведение патентных исследований в соответствии с ГОСТ Р 15.011-96 «Система разработки и постановки продукции на производство. Патентные исследования. Содержание и порядок проведения».
3. Подготовка отчетной документации в соответствии с ГОСТ 7.32-2017 "Отчет о научно-исследовательской работе. Структура и правила оформления".

Hermes Russia
Москва, www.hermesrussia.ru



Инженер-программист

апрель 2020 —
май 2021

Разработка и поддержка программных продуктов компании в рамках микросервисной архитектуры, включая:

- Личный кабинет клиента (my.hermesrussia.ru)
- API интеграции с клиентами (ci-delivery-api.hermesrussia.ru/swagger)
- Hermes Transit
- Партнерский кабинет (ПВЗ)
- Партнерские интеграции (Яндекс.Маркет, Сберлогистика, RetailCRM, Меасофт)
- Биллинг Почты России
- Wings
- Универсальный календарь

и др.

Технологии: C#, HTML/CSS/JS, .NET Core, MSSQL, LINQ, Vue.js, Gulp, Bootstrap, Kubernetes, Docker, RabbitMQ, Grafana, Kibana, TFS, Git, Swagger.



Ассистент (кафедра проблем управления)

Проведение учебных занятий по курсам «Основы программирования систем управления», «Управление интеллектуальными роботами», «Объектно-ориентированное программирование».

сентябрь 2017 —

январь 2020

Участие в грантах фонда РФФИ:

16-29-04379 - Методы, модели и алгоритмы группового управления автономными роботами на основе комплексного применения аппарата теории конечных автоматов

и Фонда содействия инновациям:

11656ГУ/2017 - Разработка одноплатного микрокомпьютера с набором датчиков на борту для решения прикладных задач в области робототехники и автоматики

Разработка программного обеспечения в рамках НИР С/С#.

Инженер (научно-образовательный центр «Магнитоэлектрические материалы и устройства»)

январь 2016 —

декабрь 2016

Участие в грантах фонда РФФИ:

16-32-00417 - Исследование температурных характеристик композитных магнитоэлектрических структур

Проектирование и разработка печатных плат

сентябрь 2014 —

июнь 2015

Лаборант (научно-образовательный центр «Магнитоэлектрические материалы и устройства»)

Проектирование и разработка печатных плат

сентябрь 2013 —

июнь 2014

Оператор ЭВМ (кафедра проблем управления)

**Федеральный исследовательский центр
«Информатика и управление» Российской академии
наук ФИЦ ИУ РАН
(Институт Системного Анализа РАН)
Москва, www.isa.ru**



декабрь 2015 —

декабрь 2017

Инженер-исследователь

Участие в грантах фонда РФФИ:

19-07-00686 А - Разработка методов и транспозиционных компьютерных моделей для интеллектуального управления искусственными аналогами физических и биологических систем.

15-29-04827 офи_м - Разработка принципов и методов моделирования искусственной поджелудочной железы.

Разработка стендового ПО различного назначения.

Технологии: .NET Core, C#, C, MSSQL, МК Atmel AVR и STM, WinForms.

Список публикаций (2017- наст. время)

Шестаков Е.И., Жданов А.А. Управление модульным манипуляционным роботом на основе метода автономного адаптивного управления // Нейрокомпьютеры: разработка, применение. 2022. Т. 24. № 6. С. 38-45. DOI: <https://doi.org/10.18127/j19998554-202206-04>, УДК 004.89.

Шестаков Е.И., Жданов А.А. Адаптивное управление модульным реконфигурируемым манипуляционным роботом // XXII Международная научно-техническая конференция "Нейроинформатика-2020": Сборник научных трудов. М.: НИЯУ МИФИ, 2020 – с.18-26.

Шестаков Е.И., Жданов А.А. Управление манипуляционным роботом на основе метода автономного адаптивного управления // Нейронаука для медицины и психологии: XVI Международный междисциплинарный конгресс. Судак, Крым, Россия; 6–16 октября 2020 г.: Труды Конгресса / Под ред. Е.В. Лосевой, А.В. Крючковой, Н.А. Логиновой. – Москва: МАКС Пресс, 2020. – с. 527-529. ISBN 978-5-317-06406-8

Романов А.М., Манько С.В., Шестаков Е.И., Малько А.Н., Чу В.Ю. Способы описания и средства моделирования мехатронно-модульных реконфигурируемых роботов // Труды ФГУП "НПЦАП". Системы и приборы управления. 2019. No 2. С. 51-67.

Серов В.Н., Шестаков Е.И. Измеритель магнитных полей на основе МЭ эффекта с расширенным динамическим диапазоном // В сборнике: Информатика и технологии. Инновационные технологии в промышленности и информатике (РНТК ФТИ-2018). Сборник трудов конференции. 2018. С. 164-170.

Лохин В.М., Манько С.В., Диане С.А.К., Шестаков Е.И. Использование аппарата конечных автоматов в задачах группового управления автономными роботами // В книге: Фундаментальные проблемы группового взаимодействия роботов Материалы отчетного мероприятия РФФИ по конкурсу "офи-м" (тема 604) в рамках международной научно-практической конференции. 2018. С. 24-25.

Manko S., Shestakov E. Automatic Synthesis Gait Scenarios For Reconfigurable Modular Robots Walking Platform Configuration. Lecture Notes in Computer Science (см. в книгах). 2018. Т. 11097 LNAI. С. 181-191.

Манько С.В., Шестаков Е.И. Автоматический синтез сценариев походки реконфигурируемых мехатронно-модульных роботов в модификации шагающей платформы // Российский технологический журнал. 2018. Т. 6. № 4 (24). С. 26-41.

Romanov A.M., Romanov M.P., Shestakov E.I. A Novel Architecture For Control Systems Of Modular Reconfigurable Robots // Proceedings of 2017 IEEE 2nd International Conference on Control in Technical Systems, CTS 2017 2. 2017. С. 131-134.

Романов А.М., Романов М.П., Шестаков Е.И. Новая архитектура систем управления модульных реконфигурируемых роботов // Международная научная конференция по проблемам управления в технических системах. 2017. Т. 1. С. 135-138.

Лохин В.М., Манько С.В., Шестаков Е.И. Интеллектуальные системы управления – перспективная платформа для создания специальной робототехники // Материалы круглого стола «Пути повышения интеллектуализации робототехнических комплексов военного и специального назначения», Москва, 2017. – 292 с.

Лохин В.М., Манько С.В., Шестаков Е.И., Диане С.А.К. Комплексное применение аппарата теории конечных автоматов в задачах группового управления автономными роботами // В книге: Десятая всероссийская мультikonференция по проблемам управления (МКПУ-2017) Материалы 10-й Всероссийской мультikonференции в 3-х томах. Ответственный редактор: И.А. Каляев. 2017. с.297-299.

Лохин В.М., Манько С.В., Шестаков Е.И. Автоматическое формирование моделей управляемого движения автономных реконфигурируемых роботов // В книге: Десятая всероссийская мультikonференция по проблемам управления (МКПУ-2017) Материалы 10-й Всероссийской мультikonференции в 3-х томах. Ответственный редактор: И.А. Каляев. 2017. с. 128-131.

Шестаков Е.И. Дистанционное управление как метод обучения робототехнике // Дистанционное обучение: реалии и перспективы. Материалы II региональной научно-практической конференции / Сост. Матросова Н.Д. – СПб: ГБУ ДПО «СПбЦОКОиИТ», 2017. – 65-68 с.

Интеллектуальная собственность

Свидетельство о регистрации программы для ЭВМ No2018619700 «Автоматический синтез сценариев походки мехатронно-модульных роботов в конфигурации шагающей платформы»