



20.07.1993

Образование

2021 ИСП РАН Кандидат технических наук.

2015-2019 РТУ МИРЭА, аспирантура, 09.06.01 Информатика и вычислительная техника. **Исследователь.**

Преподаватель/исследователь.

2010-2015 РТУ МИРЭА, специалитет 220402 Роботы и робототехнические системы. **Инженер.**

Ключевые навыки

Разработка программного обеспечения

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

Программирование микроконтроллеров

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

Проектирование печатных плат

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

Разработка механических компонентов / 3d печать

Autodesk	CURA
----------	------

Inventor

Шестаков Евгений Игоревич

Опыт работы

БИОР Умней

август 2021 - Старший инженер
наст. время программист

ОшГУ

январь 2023 - Доцент
наст. время **Демедиа**

сентябрь 2021 - Специалист отдела августа 2022 обработки больших данных

АО Интеллект

июнь 2021 - Инженер-исследователь
октябрь 2021

Hermes Russia

апрель 2020 - Инженер-программист
май 2021

РТУ МИРЭА

сентябрь 2013 - Ассистент, Инженер, январь 2020 Лаборант, Оператор ЭВМ

ИСА РАН

декабрь 2015 - Инженер-исследователь
декабрь 2017

Знание языков

Русский — Родной

Английский — B2 (Средне-продвинутый)

Французский — B1 (Средний)

Список публикаций

1. *Шестаков Е.И., Жданов А.А. Управление модульным манипуляционным роботом на основе метода автономного адаптивного управления // Нейрокомпьютеры: разработка, применение. 2022. № 6. С. 38-45.*
2. *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.*
3. *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*
4. *Романов А.М., Манько С.В., Шестаков Е.И., Малько А.Н., Чуи В.Ю. Способы описания и средства моделирования мехатронно-модульных реконфигурируемых роботов // Труды ФГУП "НПЦАП". Системы и приборы управления. 2019. № 2. С. 51-67.*
5. *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.*
6. *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 научнопрактической конференции. 2018. С. 24-25.*
7. *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.*
8. *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.*
9. *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.*
10. *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.*
11. *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.*
12. *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.

13. *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.
14. *Шестаков Е.И.* **Дистанционное управление как метод обучения робототехнике** // Дистанционное обучение: реалии и перспективы. Материалы II региональной научнопрактической конференции / Сост. Матросова Н.Д. – СПб: ГБУ ДПО «СПбЦОКОиИТ», 2017. – 65-68 с.
15. *Серов В.Н., Фетисов Л.Ю., Фетисов Ю.К., Шестаков Е.И.* **Высокочувствительный магнетометр на основе магнитоэлектрического датчика** // Российский технологический журнал. 2016. Т. 4. No 5 (14). С. 24-37.
16. *Шестакова М.А., Шестаков Е.И.* **Искусственный интеллект и проблема управления многоагентными системами** // Нейрокомпьютеры: разработка, применение. 2016. No 6. С. 50-52.
17. *Шестаков Е.И., Васюта М.Ю., Косоруков А.М., Диане С.А.К., Вершинин Я.В.* **Учебноисследовательский комплекс на базе LEGO MINDSTORMS NXT 2.0 для отработки технологий многоагентных робототехнических систем** // Мехатроника, автоматизация, управление. 2015. Т. 16. No 11. С. 743-751.
18. *Кропоткин Н.А., Марголин И.Д., Шестаков Е.И.* **Постчеловек или технoчеловек: проблема технологической трансформации человека** // В сборнике: Человек в технической среде сборник научных статей. Министерство образования и науки РФ, Вологодский государственный университет. Вологда, 2015. С. 67-70.
19. *Шестаков Е.И.* **Построение распределенной системы управления мехатронно-модульным манипуляционным роботом** // Современные технологии в задачах управления, автоматизации, и обработки информации: Труды XXIV Международной научно-технической конференции, 14-20 сентября 2015 г., Алушта. – М.: Издательский дом МЭИ, 2015. – с. 115-116
20. *Шестаков Е.И.* **Моделирование аналоговых устройств в программной среде TINA-TI** // В книге: Актуальные проблемы физической и функциональной электроники материалы 17-й Всероссийской молодежной научной школы-семинара. 2014. С. 73-74.
21. *Серов В.Н., Шестаков Е.И.* **Разработка бустеров тока для переносных устройств с батарейным питанием** // Фундаментальные проблемы радиоэлектронного приборостроения. 2014. Т. 14. No 4. С. 49-51.
22. *Кропоткин Н.А., Шестаков Е.И.* **Кем мы будем: совершенными людьми или бездушными андроидами?** // Искусственный интеллект: философия, методология, инновации. Сборник трудов VI Всероссийской междисциплинарной конференции студентов, аспирантов и молодых ученых 29-30 ноября 2012 г. // - М.: МГТУ МИРЭА, 2012. – с.143-149