

Форма сбора сведений, отражающая результаты научной деятельности
организации в период с 2015 по 2017 год,
для экспертного анализа

Организация: Федеральное государственное бюджетное образовательное
учреждение высшего образования "Ковровская государственная
технологическая академия имени В.А. Дегтярева"
ОГРН: 1023301953223

I. Блок сведений об организации

п/п	Запрашиваемые сведения	Характеристика
РЕФЕРЕНТНЫЕ ГРУППЫ ОРГАНИЗАЦИИ		
1	Тип организации	Образовательная организация высшего образования
2	Направление деятельности организации	23. Компьютерные науки, включая информационные и телекоммуникационные технологии, робототехнику Все дальнейшие сведения указываются исключительно в разрезе выбранного направления.
2.1	Значимость указанного направления деятельности организации	40%.
3	Профиль деятельности организации	III. Научно-технические услуги
4	Информация о структурных подразделениях организации	Кафедра прикладной математики и систем автоматизированного проектирования, кафедра автоматики и управления

5	Информация о кадровом составе организации	<p>- общее количество работников на должностях педагогических работников, отнесенных к профессорско-преподавательскому составу [в соответствии с номенклатурой должностей педагогических работников организаций, осуществляющих образовательную деятельность (постановление Правительства Российской Федерации от 08.08.2013 № 678 «Об утверждении номенклатуры должностей педагогических работников организаций, осуществляющих образовательную деятельность, должностей руководителей образовательных организаций»): Ассистент, Декан факультета, Начальник факультета, Директор института, Начальник института, Доцент, Заведующий кафедрой, Начальник кафедры, Заместитель начальника кафедры, Профессор, Преподаватель, Старший преподаватель]; 2015 г. – 125 2016 г. – 101 2017 г. – 109</p> <p>- общее количество работников на должностях педагогических работников, отнесенных к профессорско-преподавательскому составу, и участвующих в научной деятельности: 2015 г. – 125 2016 г. – 101 2017 г. – 109</p> <p>- количество работников на должностях педагогических работников, отнесенных к профессорско-преподавательскому составу, участвующих в научной деятельности по выбранному направлению, указанному в п.2: 2015 г. – 10 2016 г. – 8 2017 г. – 19</p> <p>- общее количество научных работников (исследователей) организации: 2015 г. – 5 2016 г. – 0 2017 г. – 0</p> <p>- количество научных работников (исследователей), работающих по выбранному направлению, указанному в п.2: 2015 г. – 3 2016 г. – 0 2017 г. – 0</p>
---	---	--

6	Показатели, свидетельствующие о лидирующем положении организации	<p>О результатах конкурса на получение стипендии Президента Российской Федерации для молодых ученых и аспирантов, осуществляющих перспективные научные исследования и разработки по приоритетным направлениям модернизации российской экономики на 2015-2017гг. была назначена стипендия молодому ученому академии по направлению "Стратегические информационные технологии, включая вопросы создания суперкомпьютеров и разработки программного обеспечения".</p> <p>Команда робототехники академии «KSTA Team» завоевала 3 место в VII всероссийских полевых испытаниях беспилотных систем «РобоКросс-2016» (г. Нижний Новгород). Организаторы испытаний – фонд Олега Дерипаски «Вольное Дело», группа «ГАЗ», фонд «Сколково».</p>
---	--	--

**II. Блок сведений о научной деятельности организации
(ориентированный блок экспертов РАН)**

п/п	Запрашиваемые сведения	Характеристика
НАУЧНЫЕ РЕЗУЛЬТАТЫ ОРГАНИЗАЦИИ		
7	Наиболее значимые научные результаты, полученные в период с 2015 по 2017 год.	<p>ЕГИСУ НИОКТР 01201460862 Проект № 1679 «ФОТОННО-ЭЛЕКТРОННЫЕ СИСТЕМЫ ДЛЯ ИНТЕЛЛЕКТУАЛЬНОГО УПРАВЛЕНИЯ КОМПЛЕКСАМИ ВОЕННОЙ ТЕХНИКИ» задание № 2014/67 второй этап "Разработка схемотехнических решений по созданию мощных твердотельных лазеров с управляемыми характеристиками излучения и методов цифровой обработки сигналов доплеровского сдвига частоты в фотонно-электронных измерителях параметров движения робототехнических комплексов". Объектом исследования являются: мощные неодимовые лазеры с самообращающимися волной фронт зеркалами, генерирующие на основном и неосновном переходах иона неодима; системы визуальной одометрии автономных самоходных объектов; системы обработки сигналов доплеровского сдвига частоты в автономных самоходных объектах. Цель работы: исследование и анализ перспективных методов и построение моделей управления кинетикой генерации твердотельных лазеров, активированных ионами неодима, на длинах волн сильного основного перехода (1.06 мкм) и слабого</p>

		<p>неосновного перехода (1.3 мкм) при самообращении волнового фронта непосредственно в лазерной среде; анализ методов визуальной одометрии и разработка архитектуры программно-аппаратной платформы для реализации методов непрерывного позиционирования и построения локальной карты автономным самоходным объектом; анализ методов цифровой фильтрации сигналов доплеровского сдвига частоты и разработка архитектуры программно-аппаратной платформы для реализации алгоритмов в автономных самоходных объектах.</p> <p>В настоящем отчете представлены исследование и анализ перспективных методов генерации твердотельных лазеров, активированных ионами неодима, на длинах волн сильного основного перехода (1.06 мкм) и слабого неосновного перехода (1.3 мкм) при самообращении волнового фронта непосредственно в лазерной среде. Предложены схемы лазеров, в которых это может быть реализовано в том числе с переключением каналов генерации. Также представлены результаты построения и апробации моделей кинетики генерации твердотельных лазеров, активированных ионами неодима, на длинах волн сильного основного перехода (1.06 мкм) и слабого неосновного перехода (1.3 мкм) при самоорганизующемся обращении волнового фронта непосредственно в лазерной среде и управлении генерацией с помощью пассивного лазерного затвора. Апробация модели кинетики генерации неодимового лазера с самоорганизующимся многопетлевым ОВФ-резонатором на длине волны 1.06 мкм сильного основного перехода показала, что при высокоинтенсивной накачке можно отказаться от дополнительных петель обратной связи резонатора, но при низкоинтенсивной накачке и использовании оптически плотного пассивного лазерного затвора увеличение числа петель обратной связи может привести к сокращению длительности генерируемых лазерных импульсов.</p> <p>Апробация модели кинетики генерации неодимового лазера с самоорганизующимся многопетлевым ОВФ-резонатором на длине волны 1.3 мкм слабого неосновного перехода показала, что увеличение числа петель обратной связи резонатора позволяет не только уменьшить требуемую интенсивность накачки, но и преодолеть проблему срыва генерации на слабом неосновном переходе из-за усиленного спонтанного излучения на сильном основном переходе неодимовой лазерной среды.</p>
--	--	--

		<p>Приведено сравнение существующих методик визуальной одометрии и обработки сигналов доплеровского сдвига частоты, обоснован выбор перспективных методик с точки зрения требований к аппаратным ресурсам и описана архитектура программно-аппаратного комплекса для проведения исследований в области визуальной одометрии автономных самоходных объектов и цифровой обработки сигналов доплеровского сдвига частоты в системе определения параметров движения.</p> <p>ЕГИСУ НИОКТР 115040610025 Совершенствование конструкторско-технологических и образовательных процессов на основе информационных технологий. Реализован этап по совершенствованию учебного процесса с помощью информационных технологий, автоматизации процесса управления предприятием с использованием информационных технологий, разработке средств автоматизированного проектирования сложных технических систем.</p> <ul style="list-style-type: none">- разработан проект информационной среды кафедры в рамках использования проектного подхода в образовательном процессе- разработана функциональная модель учета научной, методической и организационной работы преподавателей в рамках системы контроля качества образовательного процесса- разработан проект программного комплекса контроля знаний студентов на базе продуктов «Интермех» в рамках моделирования информационной среды машиностроительного предприятия в образовательном процессе- решена задача управления группой роботов с жесткой архитектурой в рамках реализации группового управления роботами- исследованы методики построения сооружений с использованием поверхностей второго порядка с целью повышения эффективности технологического процесса. <p>ЕГИСУ НИОКТР 115040610028 (отчёт АААА-Б18-218030590071-2) Метод проектирования гибких производственных систем в условиях многономенклатурных производств. В результате исследований рассмотрены особенности построения гибких производственных модулей в условиях широкой номенклатуры производимых деталей.</p>
--	--	---

		<p>Технические материалы, помещенные в отчете, по методам проектирования гибких автоматизированных систем показывают, что проблема проектирования перспективных систем может быть решена только с использованием современных методов проектирования промышленной робототехники. Эти методы предполагают применение системного анализа, использование вычислительной техники, как средства обеспечения гибких алгоритмов функционирования, диагностики создаваемых комплексов.</p> <p>Приведенные в отчете материалы позволяют сформулировать основные выводы по проектированию гибких автоматизированных систем:</p> <ul style="list-style-type: none"> - управление транспортными системами и работой станков осуществляется одной или несколькими отдельными ЭВМ; - число станков в ГПС колеблется от 2 до 50; - наибольший экономический эффект от использования ГПС достигается при обработке корпусных деталей, нежели от их использования при обработке других деталей, например деталей типа тел вращения; <p>К основным перспективам применения ГПС можно отнести следующие:</p> <ul style="list-style-type: none"> - одновременное повышение эффективности и гибкости; - повышение степени автоматизации не уменьшая гибкости; - усовершенствование таких измерительно-контрольных методов, которые контролируют в процессе обработки состояние инструмента и обрабатываемых деталей, необходимое для соответствующей автоматической подналадки; - уменьшение количества приспособлений и палет за счет автоматизации крепления деталей; - введение в ГПС таких операций, как промывка, покрытие, термообработка, сборка и т.д.; - развитие профилактического техобслуживания. <p>Следует отметить, что внедрение ГПС в промышленном производстве позволяет получить:</p> <ul style="list-style-type: none"> - более высокий коэффициент использования станков (в 2-4 раза больше по сравнению с применением отдельных станков); - более короткое время прохода производства; - уменьшается доля незаконченного производства, т.е. уменьшается количество запасов деталей на складах, которое означает уменьшение продукции,
--	--	---

		<p>привязанного к производству; - более точный поток материала, меньше перетранспортировок и меньше точек управления производством.</p>
7.1	<p>Подробное описание полученных результатов</p>	<p>1. An acoustic-navigation algorithm in a flat-layered medium Автор: Varabanova, L. P. ACOUSTICAL PHYSICS Том: 61 Выпуск: 4 Стр.: 482-487 Опубликовано: JUL 2015 - входит в WEB OF SCIENCE, входит в ядро РИНЦ</p> <p>2. A new atmospheric GNSS method for improving the absolute positioning accuracy Автор: Varabanova, L. P. JOURNAL OF COMPUTER AND SYSTEMS SCIENCES INTERNATIONAL Том: 54 Выпуск: 1 Стр.: 133-139 Опубликовано: JAN 2015 - входит в WEB OF SCIENCE, SCOPUS, входит в ядро РИНЦ.</p> <p>3. METHOD OF IMAGE CHANNEL SUPPRESSION WITH DIGITAL ORTHOGONAL FINITE IMPULSE RESPONSE FILTERS IN SOFTWARE DEFINED RADIO Автор: Karpenkov A.S. Indian Journal of Science and Technology. 2016. Т. 9. № 44. С. 104706. - входит в SCOPUS, входит в ядро РИНЦ</p> <p>4. Device for Automated Nondestructive Monitoring of the Porosity of Materials Автор: Mozhegova, Yu. N.; Marikhov, I. N. MEASUREMENT TECHNIQUES Том: 59 Выпуск: 9 Стр.: 955-958 Опубликовано: DEC 2016 - входит в WEB OF SCIENCE, SCOPUS, входит в ядро РИНЦ.</p> <p>5. РОЛЬ ГРУППОВОЙ ТЕХНОЛОГИИ ПРИ РЕАЛИЗАЦИИ ПРИНЦИПОВ БЕРЕЖЛИВОГО ПРОИЗВОДСТВА Автор: Третьяков В.М. Стандарты и качество. 2017. № 12. С. 56-60. - входит в ядро РИНЦ.</p>
8	<p>Диссертационные работы сотрудников организации, защищенные в период с 2015 по 2017 год.</p>	
ИНТЕГРАЦИЯ В МИРОВОЕ НАУЧНОЕ СООБЩЕСТВО		

9	Участие в крупных международных консорциумах и международных исследовательских сетях в период с 2015 по 2017 год	
10	Наличие зарубежных грантов, международных исследовательских программ или проектов в период с 2015 по 2017 год.	
11	Участие в качестве организатора крупных научных мероприятий (с более чем 1000 участников), прошедших в период с 2015 по 2017 год	
12	Членство сотрудников организации в признанных международных академиях, обществах и профессиональных научных сообществах в период с 2015 по 2017 год	<p>1) Организация является членом:</p> <ul style="list-style-type: none"> - Общероссийского отраслевого объединения работодателей "Союз машиностроителей России" (решение Президиума Бюро Правления ОООР "СоюзМашРоссии" от 09 июля 2013г., регистрационный № 941); - Союза (Лиги) оборонных предприятий Владимирской области (решение общего собрания Союза (Лиги) оборонных предприятий Владимирской области от 21 апреля 2016г., протокол №1/17). <p>2) Барабанов Олег Олегович - Действительный член Нью-Йоркской Академии Наук</p>
ЭКСПЕРТНАЯ ДЕЯТЕЛЬНОСТЬ ОРГАНИЗАЦИИ		
13	Участие сотрудников организации в экспертных сообществах в период с 2015 по 2017 год	

14	Подготовка нормативно-технических документов международного, межгосударственного и национального значения, в том числе стандартов, норм, правил, технических регламентов и иных регулирующих документов, утвержденных федеральными органами исполнительной власти, международными и межгосударственными органами в период с 2015 по 2017 год	
ЗНАЧИМОСТЬ ДЕЯТЕЛЬНОСТИ ОРГАНИЗАЦИИ		
15	Значимость деятельности организации для социально-экономического развития соответствующего региона в период с 2015 по 2017 год	<p>За отчетный период для нужд предприятий и организаций региона</p> <p>а) произведен выпуск 107 студентов:</p> <ul style="list-style-type: none"> - по направлению "Информатика и вычислительная техника" - 37 чел.; - по направлению "Мехатроника и робототехника" - 45 чел.; - по специальности "Системы автоматизированного проектирования" - 11 чел.; - по специальности "Роботы и робототехнические системы" - 14 чел.; <p>б) выполнены НИОКР общим объемом 3 315 тыс. рублей.</p> <p>в) реализация программы развития системы подготовки кадров для оборонно-промышленного комплекса:</p> <ul style="list-style-type: none"> - образовательный проект «Интеллектуальные системы управления движением» - 2 чел. - образовательный проект «Микропроцессорные системы управления и регулирования электродвигателей» - 4 чел. <p>г) реализация профориентационного курса "Занимательная робототехника" для школьников г. Коврова - 52 чел.</p>
ИННОВАЦИОННЫЙ ПОТЕНЦИАЛ ОРГАНИЗАЦИИ		
16	Инновационная деятельность организации в период с 2015 по 2017 год	<p>Проект № 1679 «ФОТОННО-ЭЛЕКТРОННЫЕ СИСТЕМЫ ДЛЯ ИНТЕЛЛЕКТУАЛЬНОГО УПРАВЛЕНИЯ КОМПЛЕКСАМИ ВОЕННОЙ ТЕХНИКИ»</p> <p>задание № 2014/67 - 2015 г.: второй этап "Разработка</p>

		схемотехнических решений по созданию мощных твердотельных лазеров с управляемыми характеристиками излучения и методов цифровой обработки сигналов доплеровского сдвига частоты в фотонно-электронных измерителях параметров движения робототехнических комплексов", объем финансирования 1676,1 тыс. рублей.
--	--	--

III. Блок сведений об инфраструктурном и внедренческом потенциале организации, партнерах, доходах от внедренческой и договорной деятельности
(ориентированный блок внешних экспертов)

п/п	Запрашиваемые сведения	Характеристика
ИНФРАСТРУКТУРА ОРГАНИЗАЦИИ		
17	Научно-исследовательская инфраструктура организации в период с 2015 по 2017 год	<ul style="list-style-type: none"> - Мультиметр цифровой АМ-1118 - Аккумуляторная батарея GIGAWATT G44R 545 412 040 - 45Ач (3090-00) - Микрокомпьютер Raspberry Pi 3 Model B 1Gb, WiFi, Bluetooth (4437-00) - Лаборатория Scratchduino - Цифровой лазерный дальномер BOSCH - Источник питания АКПП-1102 6 шт. - Робоплатформа Scratchduino - Вертолет 2.0 - Конструктор LEGO - Робототехнический комплекс - Экшн-камера Hero3 Black Edition Adventure 2 шт. - Источник питания АТН-2231 - Генератор СПФ АКПП-3409/5 - Цифровой осциллограф DS1102D - Управляющий вычислительный комплекс - Набор ТРИК "Образовательный" (50900р) - Конструктор для создания мобильных систем - Уч. оборудование "Гибкая производственная система с компьют. управлением" - Учебный комплекс Электроавтоматика робота-манипулятора с прямоугольной системой координат» системы ЧПУ класса PCNC - САУ Исследовательский учебный робот-манипулятор со сферической системой координат - Спутниковая навигационная система GPS NV08C-RTK-M с антенной TW7872 2шт. - Антенна всенаправленная Ubiquiti AirMax Omni 5G-13 2шт. - Аппаратура геодезическая спутниковая NVS-RTKMD PHBC.464343.004-04 - Видео Basler acA 1440-220uc с объективом Lens Basler C125-041 2шт. - Генератор сигналов высокочастотный Rigol DSG830. - Линейный электропривод (актуатор САНВ-21-А1Е) 4шт. - Модем GM114-01-FBPL+Кабель+Антенна высокого усиления 2шт. - Мотор-редуктор WGSV5539 пер.отн.1/55 (24В) с энкодером+БУ ЭД BMD-24DIN - Отладочный комплект NVIDIA Jetson AGX Xavier 945-82972-0005-000 - Парковочный датчик Parkmaster 8-FJ-27 (в комплектации 4 датчиками)

		- Преобразователь напряжения MEANWELL SDR-960-24 3шт. - Частотомер электронно-счетный 2шт.
18	Показатели деятельности организаций по хранению и приумножению предметной базы научных исследований в период с 2015 по 2017 год	
ДОЛГОСРОЧНЫЕ ПАРТНЕРЫ ОРГАНИЗАЦИИ		
19	Стратегическое развитие организации в период с 2015 по 2017 год.	<p>Долгосрочные партнеры:</p> <ul style="list-style-type: none"> - ОАО "Завод имени В.А. Дегтярева", г. Ковров Владимирской области; - ОАО "Ковровский электромеханический завод", г. Ковров Владимирской области; - ПАО "Ковровский механический завод", г. Ковров Владимирской области; - АО "ВНИИ "Сигнал", г. Ковров Владимирской области; - КБ «Арматура» - филиал ГКНПЦ им. М.В. Хруничева, г. Ковров Владимирской области; - ОАО "Специальное конструкторское бюро приборостроения и автоматики", г. Ковров Владимирской области; - ФКП «ГЛП «Радуга», г. Радужный Владимирской области; - ПАО «ОСВАР», г. Вязники Владимирской области; - ОАО "Муромтепловоз", г. Муром Владимирской области; - ФГБОУ ВО «ВлГУ», г. Владимир; - ФГБОУ ВО МГТУ «СТАНКИН», г. Москва; - ФГАОУ ВО «СПбПУ», С-Петербург.
РИД И ПУБЛИКАЦИИ ОРГАНИЗАЦИИ		
20	Количество созданных результатов интеллектуальной деятельности, имеющих государственную регистрацию и (или) правовую охрану в Российской Федерации или за ее пределами, а также количество выпущенной конструкторской и технологической документации в период с	<p>2015 г. – 2 2016 г. – 4 2017 г. – 3</p>

	2015 по 2017 год, ед.	
21	Объем доходов от использования результатов интеллектуальной деятельности в период с 2015 по 2017 год, тыс. руб.	2015 г. – 0.000 2016 г. – 0.000 2017 г. – 0.000
22	Совокупный доход малых инновационных предприятий в период с 2015 по 2017 год, тыс. руб.	2015 г. – 0.000 2016 г. – 0.000 2017 г. – 0.000
23	Число опубликованных произведений и публикаций, индексируемых в международных информационно-аналитических системах научного цитирования в период с 2015 по 2017 год, ед.	2015 г. – 1 2016 г. – 1 2017 г. – 0
ПРИВЛЕЧЕННОЕ ФИНАНСИРОВАНИЕ		
24	Гранты на проведение исследований Российского фонда фундаментальных исследований, Российского научного фонда и др. источников в период с 2015 по 2017 год.	Российский фонд фундаментальных исследований, научный проект № 17-47-330234\17 "Разработка и исследование методов анализа видеосигнала с фиксацией совокупности участков изображения для определения параметров движения мобильного объекта"
25	Перечень наиболее значимых научно-исследовательских, опытно-конструкторских и технологических работ и услуг, выполненных по договорам (в том числе по госконтрактам с привлечением бизнес-партнеров) в период с 2015 по 2017 год	1) 2015-2017 гг. НИОКР "Разработка макета СБИС модуля сбора, обработки и отображения информации" (предприятие заказчик - ОАО «Специальное конструкторское бюро приборостроения и автоматики», г. Ковров, объем финансирования 815 тыс. рублей); 2) 2015 г. НИОКР "Корректировка конструкторской документации и изготовление двух макетных образцов блока обработки сигналов ультразвуковой системы предупреждения столкновений" (предприятие заказчик - ОАО «Завод имени В.А.

		<p>Дегтярева», г. Ковров, объем финансирования 500 тыс. рублей);</p> <p>3) 2016 г. НИОКР "Усовершенствование и отладка прототипа электронного блока обработки сигналов ультразвуковой системы обнаружения препятствий, проведение испытаний (система «Нерехта»)" (предприятие заказчик - ОАО «Завод имени В.А. Дегтярева», г. Ковров, объем финансирования 300 тыс. рублей);</p> <p>4) 2016 г. НИОКР "Доработка и отладка по результатам испытаний специального программного обеспечения под применённый контроллер (система «Нерехта»)" (предприятие заказчик - ОАО «Завод имени В.А. Дегтярева», г. Ковров, объем финансирования 300 тыс. рублей);</p> <p>5) 2017 г. НИОКР "Доработка и отладка по результатам испытаний специального программного обеспечения системы управления на микроконтроллере «Миландр» и прототипа электронного блока обработки сигналов ультразвуковой системы обнаружения препятствий" (предприятие заказчик - ОАО «Завод имени В.А. Дегтярева», г. Ковров, объем финансирования 600 тыс. рублей);</p> <p>6) 2017 г. НИОКР "Разработка системы управления автономным движением робота" (предприятие заказчик - ОАО «Завод имени В.А. Дегтярева», г. Ковров, объем финансирования 800 тыс. рублей)</p>
26	Доля внебюджетного финансирования в общем финансировании организации в период с 2015 по 2017 год,	0.01000
26.1	Объем выполненных работ, оказанных услуг (исследования и разработки, научно-технические услуги, доходы от использования результатов интеллектуальной деятельности), тыс. руб.	<p>2015 г. – 1000.000</p> <p>2016 г. – 600.000</p> <p>2017 г. – 1715.000</p>
26.2	Объем доходов от конкурсного финансирования, тыс. руб.	<p>2015 г. – 0.000</p> <p>2016 г. – 0.000</p> <p>2017 г. – 150.000</p>
УЧАСТИЕ ОРГАНИЗАЦИИ В ЗНАЧИМЫХ ПРОГРАММАХ И ПРОЕКТАХ		

27	Участие организации в федеральных научно-технических программах, комплексных научно-технических программах и проектах полного инновационного цикла в период с 2015 по 2017 год.	
ВНЕДРЕНЧЕСКИЙ ПОТЕНЦИАЛ ОРГАНИЗАЦИИ		
28	Наличие современной технологической инфраструктуры для прикладных исследований в период с 2015 по 2017 год.	
29	Перечень наиболее значимых разработок организации, которые были внедрены в период с 2015 по 2017 год	<p>1) СБИС модуль сбора, обработки и отображения информации - опытный образец, предприятие заказчик - ОАО «Специальное конструкторское бюро приборостроения и автоматики», г. Ковров;</p> <p>2) Ультразвуковая системы обнаружения препятствий (система «Нерехта») - опытный образец, предприятие заказчик - ОАО «Завод имени В.А. Дегтярева», г. Ковров;</p> <p>3) Специальное программное обеспечения боевого робототехнического комплекса «Нерехта» - опытная эксплуатация, предприятие заказчик - ОАО «Завод имени В.А. Дегтярева», г. Ковров.</p>
30	Участие организации в разработке и производстве продукции двойного назначения (не составляющих государственную тайну) в период с 2015 по 2017 год	<p>1) 2015-2017 гг. НИОКР "Разработка макета СБИС модуля сбора, обработки и отображения информации" (предприятие заказчик - ОАО «Специальное конструкторское бюро приборостроения и автоматики», г. Ковров, объем финансирования 815 тыс. рублей);</p> <p>2) 2015 г. НИОКР "Корректировка конструкторской документации и изготовление двух макетных образцов блока обработки сигналов ультразвуковой системы предупреждения столкновений" (предприятие заказчик - ОАО «Завод имени В.А. Дегтярева», г. Ковров, объем финансирования 500 тыс. рублей);</p> <p>3) 2016 г. НИОКР "Усовершенствование и отладка прототипа электронного блока обработки сигналов"</p>

		<p>ультразвуковой системы обнаружения препятствий, проведение испытаний (система «Нерехта»)" (предприятие заказчик - ОАО «Завод имени В.А. Дегтярева», г. Ковров, объем финансирования 300 тыс. рублей);</p> <p>4) 2016 г. НИОКР "Доработка и отладка по результатам испытаний специального программного обеспечения под применённый контроллер (система «Нерехта»)" (предприятие заказчик - ОАО «Завод имени В.А. Дегтярева», г. Ковров, объем финансирования 300 тыс. рублей);</p> <p>5) 2017 г. НИОКР "Доработка и отладка по результатам испытаний специального программного обеспечения системы управления на микроконтроллере «Миландр» и прототипа электронного блока обработки сигналов ультразвуковой системы обнаружения препятствий" (предприятие заказчик - ОАО «Завод имени В.А. Дегтярева», г. Ковров, объем финансирования 600 тыс. рублей);</p> <p>6) 2017 г. НИОКР "Разработка системы управления автономным движением робота" (предприятие заказчик - ОАО «Завод имени В.А. Дегтярева», г. Ковров, объем финансирования 800 тыс. рублей)</p>
--	--	---

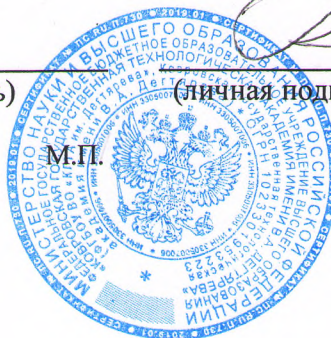
IV. Блок дополнительных сведений

ДРУГИЕ ПОКАЗАТЕЛИ ОРГАНИЗАЦИИ		
31	Любые дополнительные сведения организации о своей деятельности в период с 2015 по 2017 год	<p>Академия – единственный технический вуз в регионе, который входит в число 55 учреждений высшего образования страны, готовящих специалистов для предприятий оборонно-промышленного комплекса.</p> <p>Академия входит в рейтинг самых востребованных российских вузов. Согласно статистике, работу получают 90% ее выпускников.</p> <p>Вуз ведет подготовку на 15 кафедрах и выпускает каждый год более 400 специалистов по 11 направлениям подготовки инженерно-технических кадров, а также экономике, менеджменту и психологии. В академии существует единственная в области специальность «Стрелково-пушечное, артиллерийское и ракетное оружие».</p> <p>Вуз реализует 20 образовательных программ высшего образования и осуществляет подготовку по следующим уровням:</p> <ul style="list-style-type: none"> • бакалавриат, • специалитет, • магистратура, • аспирантура. <p>В структуре вуза 3 факультета: механико-технологический, автоматки и электроники, экономики и менеджмента.</p> <p>В состав вуза входит энергомеханический колледж, который ведет обучение по четырем техническим специальностям, экономике и бухгалтерскому учету; 40% специальностей колледжа входят в ТОП-50 наиболее перспективных и востребованных профессий в России.</p> <p>КГТА им. В.А. Дегтярева – единственный вуз во Владимирской области, где есть военная кафедра.</p>

Руководитель
организации

Ректор

(должность)



(личная подпись)

Е.Е. Лаврищева

(расшифровка
подписи)