

На 34.
15.10.22.

Генеральному Директору
РГП на ПХВ «ИММаш»
имени академика У.А.Джолдасбекова»
А.Ж.Бибосинову
от руководителя проекта AP26103285
«Разработка алгоритмов искусственного
интеллекта для автоматизированного
управления экспериментальным сварочным
роботом на основе глубокого
обучения с подкреплением»
Ибраева С.М.

ПРЕДСТАВЛЕНИЕ

В соответствии с пунктами 4 и 5 календарного плана реализации научно-технического проекта AP26103285 «Разработка алгоритмов искусственного интеллекта для автоматизированного управления экспериментальным сварочным роботом на основе глубокого обучения с подкреплением» на 2026 год, в целях дальнейшей реализации проекта и обеспечения сборки параллельного манипулятора для сварки необходимо приобрести оборудование и комплектующие для системы технического зрения.

В связи с вышеизложенным прошу внести соответствующие изменения в план закупок и включить следующие виды оборудования:

1. Камера Depth Cam D456 RealSense — 2 шт.
2. Лидар LIDAR Front View RealSense — 1 шт.
3. Лидар LIDAR 4D 360 Unitree — 1 шт.

Указанное оборудование необходимо для дальнейшей реализации научно-технического проекта AP26103285, в том числе для выполнения мероприятий, предусмотренных пунктами 4, 5 и 6 календарного плана реализации проекта на 2026 год.

Внесение соответствующих изменений в план закупок позволит обеспечить своевременное приобретение необходимого оборудования, выполнение мероприятий календарного плана и достижение запланированных результатов научно-технического проекта на 2026 год.

Руководитель проекта



Ибраев С.М.

Исметбеков Р.А.



исполнитель, картограф 1

Бибосинов
15.10.26

Генеральному директору
РГП на ПХВ «ИММаш
имени академика У.А. Джолдасбекова»
А.Ж. Бибосинову
от руководителя проекта AP26103285
«Разработка алгоритмов искусственного
интеллекта для автоматизированного
управления экспериментальным
сварочным
роботом на основе глубокого
обучения с подкреплением»
Ибраева С.М.

СЛУЖЕБНАЯ ЗАПИСКА

В связи с необходимостью выполнения в рамках реализации научно-технического проекта AP26103285 «Разработка алгоритмов искусственного интеллекта для автоматизированного управления экспериментальным сварочным роботом на основе глубокого обучения с подкреплением» мероприятий, предусмотренных календарным планом реализации проекта на 2026 год, прошу разместить на официальном сайте информацию о планируемом приобретении следующих видов оборудования:

1. Камера Depth Cam D456 RealSense — 2 шт.
2. Лидар LIDAR Front View RealSense — 1 шт.
3. Лидар LIDAR 4D 360 Unitree — 1 шт.

Размещение указанной информации на официальном сайте необходимо для обеспечения информирования потенциальных исполнителей о планируемом приобретении услуг в рамках реализации научно-технического проекта AP26103285.

Руководитель проекта



Ибраев С.М.