

Артём Тузов

ML Engineer

a.tuzov.work@mail.ru | 8 (987) 220-16-39 | github.com/artiomzifir | t.me/artiomzifir

Кратко

Работаю в машинном обучении и робототехнике и на их стыке. Веду прикладные ML-задачи полного цикла: от данных и экспериментов до рабочего сервиса и передачи в продукт. Задачи: робототехника, компьютерное зрение, агентные системы, NLP, RAG и поисковые системы. стек: Python, C++, PyTorch.

Образование

Университет Иннополис

Сен 2023 – Июнь 2027

Бакалавриат 3+1, анализ данных и ИИ, робототехнический трек. GPA 4.83 / 5.0, диплом в работе

Опыт работы

MWS RnD

Июнь 2026 – н.в.

Research Engineer, стажировка, полный день, гибрид

- Переработал гибридный поиск в действующем проекте: слияние лексической и векторной частей, реранкер, eval-контур на RAGBench по recall@k, MRR@10 и nDCG@10
- Полный цикл ресёрч-задач: выбор темы, воспроизведение результатов из статей, сборка демо, поиск внутреннего заказчика и передача решения
- Предметные области: LLM, NLP, RAG, поисковые системы, агентные системы

Университет Иннополис

Июль 2026 – Август 2026

Преподаватель ДПО, контракт, очно

- Разработал с нуля материалы курса "Специалист по работе с системами искусственного интеллекта" на 72 часа для 20 слушателей: прикладной Python, генеративные модели, дообучение и сервисы поверх них
- Вёл занятия очно и по ВКС, принимал итоговую аттестацию

Университет Иннополис

Сен 2025 – Июнь 2026

Robotics Software Engineer, 0.5 ставки и проектные контракты, очно

- LLM рой:** координация роя из 20 роботов на ROS 2 Humble, MAPF-планировщик и Nav2 под управлением BehaviorTree. Мой блок: верхний слой управления и обвязка LLM-советника в трёх каналах, тестовые сценарии и бенчмаркинг моделей
- Контроль комплектации плат:** ROS2-нода pcb_inspector: детекция компонентов и отчёт по геометрии относительно baseline; датасет на 12 классов, YOLO11s до mAP50 0.964 при 15.1 мс на RTX 3050m
- Робособака Unitree A1:** ROS2 perception pipeline: YOLO11 pose через ONNX Runtime CUDA, IoU-трекинг, оптимизация под Jetson Orin Nano 4GB до 15 FPS end-to-end

Yandex Cloud

Дек 2025 – Март 2026

ML Engineer, контракт, удалённо

- Разработал сервис классификации изображений с обучением по мягким меткам: сборка и балансировка датасета, бенчмарк CNN-бэкбонов, релиз. Сервис вышел в продукт
- Работал с шумной мягкой разметкой на задаче оценки отзывов: искал аномалии, держал под контролем QWK при сильном дисбалансе классов

Достижения

1 место, Чемпионат России по программированию робототехники

Дек 2025

- Федерация спортивного программирования. Финал: пять задач автоматизации на манипуляторах Promobot M Edu, 13 команд из 8 регионов

2 место, хакатон Tenderhack

Март 2026

- Поиск сопоставимых товаров для обоснования начальной цены закупки: BM25, эмбединги, ранжирование

Проекты

ViKi

Май 2026 – н.в.

- Дипломная научная работа. Пайплайн vision-to-kinematics для имитационного обучения манипулятора
- Многокамерная RGB-D запись демонстраций, оценка позы и ретаргетинг движений на кинематику робота

Cinematic Navigation from 3D Gaussian Splatting

Март 2026

- GPU-пайплайн облёта 3DGS-сцены: два планировщика камеры, YOLO-детекция с обратной проекцией в мировые координаты, revisit pass

Лидерство

- Innopolis Robotics Society**, сооснователь студенческого робототехнического сообщества: собираем команды на хакатоны и чемпионаты, ведём проекты и менторим первокурсников
- Амбассадор Young && Yandex, топ-60 из 7000+ заявок; организовал внутренний хакатон на 70+ участников

Навыки

Robotics / CV: ROS2, Nav2, BehaviorTree, Gazebo, MuJoCo, URDF, OpenCV, YOLO, ONNX Runtime, Jetson, CUDA

ML / NLP: PyTorch, LLM, VLM, RAG, гибридный поиск, эмбединги, ранжирование, fine-tuning

Systems & Data: Python, C++, Linux, Bash, Docker, Git, NumPy, Pandas, scikit-learn

Языки: русский, английский