

ПРОГРАМА з підготовки аспірантів (PhD) і магістрів

кафедри приладів і систем орієнтації і навігації

(повна назва)

факультету приладобудівного

(повна назва)

від "12" грудня 2018 року

Теми дисертацій (PhD) аспірантів кафедри

Прізвище та ініціали аспіранта	Рік вступу до аспірантури	Тема дослідження	Науковий керівник
Паздрій О.Я.	2017	Комп'ютерно-інтегрована система обробки інформації для багатокласової діагностики складних просторових об'єктів	Д.т.н., проф. Бурау Н.І.
Бугайов Д.	2018	Виставка БІНС з мікромеханічними чутливими елементами	К.т.н., доц. Аврутов В.В.

Вступникам до аспірантури у 2019 році на 2019/2020 навчальний рік пропонуються такі напрямки досліджень:

№ п/п	Назва теми	Зміст завдання	Науковий керівник
1.	Калібрування та виставлення інерціально - навігаційної системи	Розробка методичного, алгоритмічного та програмного забезпечення; математичне та фізичне моделювання.	К.т.н., доц. Аврутов В.В.
2.	Система керування автономним безпілотним підводним об'єктом	Розробка методичного, алгоритмічного та програмного забезпечення; математичне та фізичне моделювання системи керування.	Д.т.н., проф. Бурау Н.І.
3.	Комп'ютерно-інтегрована система структурного моніторингу об'єктів авіаційної техніки	Розробка методичного, алгоритмічного та програмного забезпечення; математичне та фізичне моделювання системи керування.	Д.т.н., проф. Бурау Н.І.
4.	Багатоканальна інформаційна система для бездротової передачі даних руху безпілотного об'єкта	Розробка методичного, алгоритмічного та програмного забезпечення; математичне та фізичне моделювання.	К.т.н., доц. Павловський О.М.

Підготовка аспірантів і магістрів проводиться в галузі

15 Автоматизація та приладобудування

за спеціальністю **151 Автоматизація та комп'ютерно-інтегровані технології** і включає такі напрями:

1. Автоматизація методів випробування та калібрування приладів і систем.
2. Розробка нових способів автоматичного визначення навігаційних параметрів.
3. Комп'ютерно-інтегровані технології підвищення точності орієнтації та навігації.
4. Розробка та вдосконалення мікропроцесорних систем для задач керування рухомими об'єктами.
5. Розробка та вдосконалення мікропроцесорних систем для роботів-маніпуляторів.
6. Розробка та вдосконалення модулів бездротової передачі даних в комп'ютерно-інтегрованих системах керування, навігації, моніторингу складних просторових об'єктів.
7. Імітаційне моделювання поведінки складних рухомих об'єктів у різних середовищах.
8. Розробка комп'ютерно-інтегрованих систем керування, навігації, моніторингу складних просторових об'єктів.
9. Розробка комп'ютерно-інтегрованих систем керування, орієнтації та навігації безпілотними рухомими об'єктами.
10. Вдосконалення систем обробки інформації в задачах керування, навігації, моніторингу; розробка методичного, алгоритмічного та програмного забезпечення.
11. Інтелектуалізація засобів вимірювання в системах керування, стабілізації, орієнтації, навігації.
12. Інтелектуалізація автоматичних систем керування, навігації, моніторингу.
13. Розробка нейромережових засобів для керування рухом складних просторових об'єктів.
14. Розробка нейромережових засобів для багато класового розпізнавання стану складних просторових об'єктів.
15. Розробка методичного, алгоритмічного і програмного забезпечення оцінювання і прогнозування характеристик складних просторових об'єктів.