

Облікова картка дисертації

I. Загальні відомості

Державний обліковий номер: 0526U000230

Особливі позначки: відкрита

Дата реєстрації: 06-08-2026

Статус: Захищена

Реквізити наказу МОН / наказу закладу:



II. Відомості про здобувача

Власне Прізвище Ім'я По-батькові:

1. Зозуля Валерій Анатолійович

2. Valerii Zozulia

Кваліфікація: к. т. н., доц., 05.13.07

Ідентифікатор ORCID ID: 0000-0003-3793-4686

Вид дисертації: доктор наук

Аспірантура/Докторантура: ні

Шифр наукової спеціальності: 05.13.07

Назва наукової спеціальності: Автоматизація процесів керування

Галузь / галузі знань: Не застосовується

Освітньо-наукова програма зі спеціальності: Не застосовується

Дата захисту: 11-09-2026

Спеціальність за освітою: Автоматика та управління в технічних системах

Місце роботи здобувача: Державний торговельно-економічний університет

Код за ЄДРПОУ: 44470624

Місцезнаходження: вул. Кіото, Київ, 02156, Україна

Форма власності: Державна

Сфера управління: Міністерство освіти і науки України

Ідентифікатор ROR:

III. Відомості про організацію, де відбувся захист

Шифр спеціалізованої вченої ради (разової спеціалізованої вченої ради): Д 45.052.04

Повне найменування юридичної особи: Кременчуцький національний університет імені Михайла Остроградського

Код за ЄДРПОУ: 05385631

Місцезнаходження: вул. Університетська, Кременчук, Кременчуцький р-н., 39600, Україна

Форма власності: Державна

Сфера управління: Міністерство освіти і науки України

Ідентифікатор ROR:

IV. Відомості про підприємство, установу, організацію, в якій було виконано дисертацію

Повне найменування юридичної особи: Державний торговельно-економічний університет

Код за ЄДРПОУ: 44470624

Місцезнаходження: вул. Кіото, Київ, 02156, Україна

Форма власності: Державна

Сфера управління: Міністерство освіти і науки України

Ідентифікатор ROR:

V. Відомості про дисертацію

Мова дисертації: Українська

Коди тематичних рубрик: 50.41.25, 50.43, 55.30.31, 28.15

Тема дисертації:

1. Методологія, технологія та програмно-технічний комплекс максимізації якості керування рухом платформи механізму з паралельною структурою
2. Methodology, technology and software-hardware suite for maximizing the quality of motion control of a parallel-structure mechanism platform

Реферат/анотація:

1. Зозуля В. А. Методологія, технологія та програмно-технічний комплекс максимізації якості керування рухом платформи механізму з паралельною структурою. – Кваліфікаційна наукова праця на правах рукопису. Дисертація на здобуття наукового ступеня доктора технічних наук за спеціальністю 05.13.07 «Автоматизація процесів керування». – Кременчуцький національний університет ім. Михайла Остроградського МОН України, Кременчук, 2026. У дисертації запропоновано нову концепцію та методологію подолання протиріччя між умовами застосування механізмів з паралельною структурою (платформи Стюарта) і практикою проектування систем керування ними. Їх відмінна риса – використання даних відповідним чином поставлених експериментів для уточнення моделей динаміки об'єкта та умов його функціонування і синтезу оптимальних систем керування. Розроблено методи оптимальної фільтрації сигналів, структурної

ідентифікації динаміки багатовимірного об'єкта у складі замкненої системи та синтезу оптимальних систем стабілізації і слідування. За даними натурних випробувань прототипу ідентифіковано моделі динаміки й збурень, синтезовано оптимальний регулятор із трьох взаємодоповнюючих складових (W_1 , W_2 , W_3) та досягнуто мінімуму критерію якості. Порівняння синтезованої системи з існуючою показало суттєве підвищення точності керування, найбільш виражене за горизонтальними координатами робочої поверхні. Створено програмно-технічний комплекс на базі National Instruments, що забезпечує визначення повного 6-DOF вектора руху робочої поверхні в реальних умовах експлуатації. Ключові слова: платформа Стюарта, багатовимірна система керування, спектральна щільність сигналів, вінерівська факторизація та сепарація дробово-раціональних матриць, програмно-технічний комплекс, ідентифікація динаміки багатовимірного рухомого об'єкта, синтез оптимального регулятора, аналіз якості системи керування.

2. Zozulya V. A. Methodology, technology and software-hardware suite for maximizing the quality of motion control of a parallel-structure mechanism platform. – Qualifying scientific work, manuscript. Dissertation for the Degree of Doctor of Technical Sciences in Specialty 05.13.07, “Automation of Control Processes”. – Kremenchuk Mykhailo Ostrohradskyi National University, Ministry of Education and Science of Ukraine, Kremenchuk, 2026. The dissertation introduces a new concept and methodology for resolving the contradiction between the application conditions of parallel-structure mechanisms (the Stewart platform) and the practice of designing their control systems. Their distinguishing feature is the use of data from appropriately designed experiments to refine the object's dynamic models and its operating conditions and to synthesize optimal control systems. Methods of optimal signal filtering, structural identification of multivariable object dynamics within a closed-loop system, and synthesis of optimal stabilization and tracking systems have been developed. Using data from full-scale tests of the prototype, models of the dynamics and of the disturbances were identified, an optimal controller composed of three complementary components (W_1 , W_2 , W_3) was synthesized, and the minimum of the performance criterion was attained. Comparison of the synthesized system with the existing one showed a substantial improvement in control precision, most pronounced in the horizontal coordinates of the working surface. A National Instruments-based software-hardware suite was created that determines the full 6-DOF motion vector of the working surface under real operating conditions. Keywords: Stewart platform, multivariable control system, signal spectral density, Wiener factorization and separation of rational-function matrices, software-hardware suite, identification of multivariable moving-object dynamics, optimal controller synthesis, control system performance analysis.

Державний реєстраційний номер ДіР: 0122U001549, 0109U002107, 0113U003084с, 0115U003101

Пріоритетний напрям розвитку науки і техніки: Інформаційні та комунікаційні технології

Стратегічний пріоритетний напрям інноваційної діяльності: Розвиток сучасних інформаційних, комунікаційних технологій, робототехніки

Підсумки дослідження: Теоретичне узагальнення і вирішення важливої наукової проблеми

Публікації:

- Зозуля В.А. Аналіз методів орієнтації та позиціонування багатокоординатних рухомих об'єктів з механізмом паралельної структури. // Збірник наукових праць Кіровоградського національного технічного університету. Техніка в сільськогосподарському виробництві, галузеве машинобудування, автоматизація. Кіровоград, 2011. Вип. 24, ч. 2. – С. 180–186
- Осадчий С.І., Зозуля В.А., Тимошенко А.С. Multidimensional structural identification at regular signals // Збірник наукових праць КНТУ. Техніка в сільськогосподарському виробництві, галузеве машинобудування, автоматизація. – 2013. – Вип. 26. – С. 188–192
- Osadchy S.I., Zozulya V.A. Optimal suppression of an electromagnetic interference effect on an acceleration measuring device // Electronics and Control Systems. – 2014. – No. 4(42). – P. 25–29. DOI: <https://doi.org/10.18372/1990-5548.42.8799>

- Зозуля В.А., Осадчий С.І., Беляев Ю., Pawłowski P. Класифікація завдань і принципів управління механізмом паралельної кінематичної структури для вирішення різних завдань. // Автоматизація технологічних і бізнес-процесів. – 2018. – Т.10 № 2. – С. 18–29. DOI: <https://doi.org/10.15673/atbp.v10i2.973>
- Зозуля В.А., Осадчий С.І., Мельніченко М.М. Аналіз характеристики точності відтворення еталонної траєкторії платформою Гауфа–Стюарта з системою управління для різних видів завдань // Збірник наукових праць Кіровоградського національного технічного університету «Центральноукраїнський науковий вісник. Технічні науки». – Вип. 1 (32), Кропивницький: ЦНТУ, 2019. С. 19–27. DOI: [https://doi.org/10.32515/2664-262X.2019.1\(32\).211-219](https://doi.org/10.32515/2664-262X.2019.1(32).211-219)
- В.А. Зозуля, С.І. Осадчий Огляд методів побудови систем керування механізмом паралельної кінематичної структури на основі платформи Стюарта (гексапод) // Міжнародний науково-виробничий журнал «Автоматизація технологічних і бізнес-процесів». – 2019. – Т. 11 № 3. – С. 23–31. DOI: <https://doi.org/10.15673/atbp.v11i3.1504>
- Osadchy Sergei I., Zozulya Valerii A. Passive identification of multivariable stabilization system elements' dynamics. // Автоматизація технологічних і бізнес-процесів. – 2020. – Т. 12, № 1. – С. 32–40. DOI: <https://doi.org/10.15673/atbp.v12i1.1701>
- Зозуля В., Осадчий С., Каліч В. Інформаційна технологія ідентифікації моделі динаміки штанги платформи Стюарта // Автоматизація технологічних і бізнес-процесів, – 2021. – Т. 13 № 4. – С. 27–34. DOI: <https://doi.org/10.15673/atbp.v13i4.2200>
- Зозуля В., Осадчий С. Розробка вбудованого контролера реального часу системи керування програмного руху робочої поверхні платформи Стюарта // Електромеханічні і енергозберігаючі системи. – 2022. – Т. 59 № 3–4. – С. 55–63. DOI: <https://doi.org/10.30929/2072-2052.2022.3-4.59.55-63>
- Зозуля В., Осадчий С., Тимошенко, Г. Інформаційна технологія модельно-орієнтованого проектування контролеру реального часу // Автоматизація технологічних і бізнес-процесів, – 2023. – Т. 15 № 1. – С. 1–10. DOI: <https://doi.org/10.15673/atbp.v15i1.2493>
- Osadchy S. I. , Zozulya V. A. , Kalich V. M. , Timoshenko A. S. The frequency method for optimal identification of close-loop system elements, Radio Electronics, Computer Science, Control, 2023, № 4, pp. 195–205. DOI: <https://doi.org/10.15588/1607-3274-2023-4-18>
- Zozulya V. A., Osadchy S. I., Nedilko S. N. Stewart platform dynamics model identification, Radio Electronics, Computer Science, Control, 2024, № 1, pp. 242–255. DOI: <https://doi.org/10.15588/1607-3274-2024-1-22>
- Зозуля В.А., Осадчий С.І. Моделювання повітряного потоку та морського хвилювання платформою Стюарта // Прикладні питання математичного моделювання, – 2024. – Т. 7 № 1. – С. 60–70. DOI: <https://doi.org/10.32782/mathematical-modelling/2024-7-1-6>
- Zozulya V. A., Osadchy S. I. Stewart platform multidimensional tracking control system synthesis, Radio Electronics, Computer Science, Control, 2024, № 3, pp. 233–245. DOI: <https://doi.org/10.15588/1607-3274-2024-3-20>
- Зозуля В., Осадчий С. Технології аналізу якості багатовимірних систем керування при детермінованих впливах // Автоматизація технологічних і бізнес-процесів, – 2024. – Т. 16 № 3. – С. 52–57. DOI: <https://doi.org/10.15673/atbp.v16i3.2920>
- Зозуля В.А., Осадчий С.І. Технологія структурного перетворення двоконтурної багатовимірної слідкувальної системи керування до систем стабілізації // ВІСНИК ХНТУ, – 2024. – № 3(90). – С. 45–51. DOI: <https://doi.org/10.35546/kntu2078-4481.2024.3.6>
- Зозуля В.А., Осадчий С.І. Алгоритми зведення одноконтурної багатовимірної слідкувальної системи керування до еквівалентних систем стабілізації // Вчені записки Таврійського національного університету імені В.І. Вернадського. Серія «Технічні науки», – 2024. – Том 35 (74) № 5. – С. 143–148. DOI: <https://doi.org/10.32782/2663-5941/2024.5.1/22>
- Зозуля В. А., Осадчий С. І., Алгоритм аналізу якості систем стабілізації при стохастичних умовах функціонування // Наук. Праці ВНТУ, – 2024. – № 4. – С. 1–9. DOI: <https://doi.org/10.31649/2307-5376->

- С.І. Осадчий, Б.О. Гаврилюк, Г.С. Тимошенко, В.А. Зозуля. Комп'ютерно-інтегрована система імітації рухів носія авіоніки в лабораторних умовах // Прикладні питання математичного моделювання, – 2024. – Т. 7 № 2. – С. 125–140. DOI: <https://doi.org/10.32782/mathematical-modelling/2024-7-2-12>
- Combined method for the synthesis of optimal stabilization systems of multidimensional moving objects under stationary random impacts / S.I. Osadchiy, V.A. Zozulya // Automation and Information Sciences. – 2013. – Vol. 45, Issue 6. – P. 25–35. DOI: <https://doi.org/10.1615/JAutomatInfScien.v45.i6.30>
- Optimal Robust Control of a Robots Group / S.I. Osadchy, V.A. Zozulya, A.P. Ladanyuk, L.G. Vikhrova / Automatic Control and Computer Sciences. – 2019. – Vol. 53, No. 4. – pp. 298–309. DOI: <https://doi.org/10.3103/S0146411619040084>
- S.I. Osadchy, V.A. Zozulya, I.A. Bereziuk, M.M. Melnichenko. Stabilization of the Angular Position of Hexapod Platform on Board of a Ship in the Conditions of Motions // Automatic Control and Computer sciences, 2022, Vol. 56, № 3, pp. 221–229. DOI: <https://doi.org/10.3103/S0146411622030051>
- Osadchy S., Zozulya V., Timoshenko A. The dynamic characteristics of the manipulator with parallel kinematic structure based on experimental data // Advances in Intelligent Robotics and Collaborative Automation – Robots. – River Publishers, 2015. – Chapter 2. – P. 27–48. DOI: <https://doi.org/10.1201/9781003337119>
- Осадчий С.І., Зозуля В.А., Сорока М.Ю., Березюк І.А. Інформаційні технології в професійній підготовці фахівців з розробки системи стабілізації кутового положення злітно-посадкової платформи на борту судна // Theoretical and Methodical Foundations of Professional Training and Activities of Aviation Specialists. – Польща, 2022. – Розділ 1.5. – С. 88–125.
- Система керування рухом платформи з механізмом паралельної структури. Патент України № UA 146998 МПК G05D 3/12 / Зозуля В. А., Осадчий С. І. Заявл. 07.12.2020. – № u202007775. Опубл. 31.03.2021, Бюл. № 13.
- Спосіб автоматичного керування багатовимірним динамічним об'єктом. Патент України № UA 149398 МПК (2021.01) G05B 15/00 / Осадчий С. І., Зозуля В. А. Заявл. 07.12.2020. – № u202007776. Опубл. 17.11.2021, Бюл. № 46.
- Комбінована система керування рухом робочої поверхні механізму паралельної структури. Патент України № UA 149671 МПК (2021.01) G05D 3/00 / Зозуля В. А., Осадчий С. І. Заявл. 26.07.2021. – № u202104336. Опубл. 24.11.2021, Бюл. № 47.
- Двоконтурна система керування рухом робочої поверхні механізму паралельної структури. Патент України № UA 150378 МПК G05D 1/08 (2006.01) / Зозуля В. А., Осадчий С. І. Заявл. 26.07.2021. – № u202104340. Опубл. 09.02.2022, Бюл. № 6.
- Ланка лінійних переміщень для механізму паралельної структури. Патент України № UA № 151029 МПК (2022.01), B23Q 5/08 (2006.01), B23Q 15/24 (2006.01), G05D 3/00 / Зозуля В. А. Заявл. 22.12.2021. – № u202107507. Опубл. 26.05.2022, Бюл. № 21.
- Osadchy S. I., Zozulya V. A., Timoshenko A. S. The dynamic characteristics of the mechanism with parallel kinematic structure based on experimental data // Proceedings of the 7th IEEE International Conference on Intelligent Data Acquisition and Advanced Computing Systems (IDAACS'2013), Berlin, Germany, 2013. – Vol. 2. – P. 905–911. DOI: <https://doi.org/10.1109/IDAACS.2013.6663058>
- Osadchy S.I., Zozulya V.A. Optimal filtering of hexapod acceleration data obtained under action of electromagnetic interference // Proc. of the IEEE 3rd Int. Conf. "Methods and Systems of Navigation and Motion Control" (MSNMC). – Kyiv: KNAU, 2014. – P. 21–23. DOI: <https://doi.org/10.1109/MSNMC.2014.6979719>
- Osadchy S.I., Zozulya V.A., Rudiuk G.I. The Dynamics of 3-dimensional Micro-Mechanic Sensor of Angle Motions of a Robot-Hexapod // Proc. of the 8th IEEE Int. Conf. on Intelligent Data Acquisition and Advanced Computing Systems (IDAACS'2015). – Warsaw, Poland, 2015. – Vol. 2. – P. 908–912. DOI: <https://doi.org/10.1109/IDAACS.2015.7341435>

- Мельніченко М.М., Осадчий С.І., Зозуля В.А. Identification of the signals in position control circuits of a hexapod platform // Proc. of the IEEE 4rd Int. Conf. "Methods and Systems of Navigation and Motion Control" (MSNMC). – Kyiv: KNAU, 2016. – С. 51–57. DOI: <https://doi.org/10.18372/1990-5548.50.11387>
- Osadchy S. I., Ladanyuk A. P., Zozulya V. A., Vikhrova L. G., Kalich V. M. Optimal control of leader-following robots under random effects // Proceedings of the 9th IEEE International Conference on Intelligent Data Acquisition and Advanced Computing Systems: Technology and Applications (IDAACS'2017). – Bucharest, Romania, 2017. – Vol. 2. – С. 923–928. DOI: 10.1109/IDAACS.2017.8095221
- Osadchy S.I., Zozulya V.A. Synthesis of optimal multivariable robust systems of stochastic stabilization of moving objects // Proc. of the IEEE 5th Int. Conf. "Actual Problems of Unmanned Aerial Vehicles Developments" (APUAVD). – Kyiv: KNAU, 2019. – P. 106–112. DOI: <https://doi.org/10.1109/APUAVD47061.2019.8943861>
- Sergei Osadchy, Valerii Zozulya, Iryna Bereziuk. Information Technology and Algorithm for Maximizing Accuracy of Angular Position of Platform for Vertical Takeoff and Landing of the UAV // Proceedings of the IEEE 4rd International Conference "Methods and Systems of Navigation and Motion Control" (MSNMC). Kyiv: KHAY. – 2023. – pp. 80–85. DOI: <https://doi.org/10.1109/MSNMC61017.2023.10329260>
- Zozulya V., Osadchy S. Information technology for identification of the dynamics model of multidimensional moving object // Proc. of the 2nd Int. Workshop on Advances in Civil Aviation Systems Development. Lecture Notes in Networks and Systems, Vol. 992. – Cham: Springer, 2024. – P. 57–70. DOI: https://doi.org/10.1007/978-3-031-60196-5_6
- Osadchy S., Zozulya V., Kalich V., Sieliukov O., Ponomarenko S. Aircraft stochastic multi dimensional motion simulation platform positioning control law synthesis // 2025 8th International Conference on Robotics, Control and Automation Engineering (RCAE). – Xi'an, China, 2025. – P. 686–691. – DOI: <https://doi.org/10.1109/RCAE66389.2025.11355250>
- Зозуля В.А. Дослідження динамічних характеристик верстата з механізмом паралельної структури. Матеріали XVIII Міжнародної конференції з автоматичного управління „Автоматика /Automatics – 2011” (м. Львів, 28–30 вересня 2011 р.) Львів: Видавництво Львівської політехніки, 2011. – С.179–180.
- Зозуля В.А. Адаптований алгоритм синтезу оптимальної системи стохастичної стабілізації руху багатовимірного об'єкта з довільною динамікою. Матеріали міжнародної наукової конференції: Інтелектуальні системи прийняття рішень і проблеми обчислювального інтелекту. (м. Євпаторія, 16–20 травня 2011 р.). Том 1. – Херсон: ХНТУ, 2011. – С.445–449.
- Модель динаміки механізму з паралельною кінематикою керованого вентильним двигуном / М.М. Мельніченко, В.А. Зозуля, С.І. Осадчий // Інтелектуальні системи прийняття рішень і проблеми обчислювального інтелекту (ISDMCI'2013): Міжнародна наукова конференція. Євпаторія, 20–24 травня 2013 р. Збірка наукових праць. С. 128–130.
- Зозуля В.А. Використання методу модельно-орієнтованого проектування для створення системи керування верстата з механізмом паралельної структури // Міжнародна науково-технічна конференція «Сучасні методи, інформаційне, програмне та технічне забезпечення систем управління організаційно-технічними та технологічними комплексами», 27 листопада 2014 р. [Електронний ресурс] Тези доповідей. – Київ: НУХТ, 2014 с. 47–48.
- Зозуля В.А. Стабілізація кутового положення рухомої платформи мехатронної машини в умовах стохастичної хитаєвості її основи // Матеріали XXII Міжнародної конференції з автоматичного управління „Автоматика – 2015”, (м. Одеса, 10–11 вересня 2015 р.) Одеса, 2015. – С. 149.
- Блохін Л.М., Осадчий С.І., Зозуля В.А. Метод синтезу регулятора оптимальної багатовимірної розімкнутої системи управління / Матеріали XXIII міжнародної конференції з автоматичного управління „Автоматика – 2016”, м. Суми, 22–23 вересня 2016 року. – Суми : Сумський державний університет, 2016. – С. 166.
- Ідентифікація багатовимірного об'єкта у складі замкненої системи керування за даними пасивного експерименту / Осадчий С.І., Віхрова Л.Г., Дідик О.К., Зозуля В.А. // Інтелектуальні системи прийняття

рішень та проблеми обчислювального інтелекту: Матеріали міжнародної наукової конференції. ISDMCI'2017. – Херсон: ХНТУ, 2017, с. 127–128.

- Зозуля В.А., Осадчий С.І. Аналіз методів проектування систем управління механізмів паралельних структур // Матеріали XXIV міжнародної конференції з автоматичного управління „Автоматика – 2017”, м. Київ, 13–15 вересня 2017 року. – Національний університет біоресурсів і природокористування України, м. Київ. 2017 – С. 174–175.
- Мороз А.С., Зозуля В.А. Інформаційно вимірювання системи визначення положення об'єкту в просторі // Автоматика, комп'ютерно-інтегровані технології та проблеми енергоефективності в промисловості і сільському господарстві (АКІТ-2018): Матеріали міжнародної науково-практичної інтернет-конференції. – Кропивницький: ПП «Ексклюзив-Систем», 2018. – С. 51–52.
- Огляд методів побудови системи керування рухомою поверхні платформи Стюарта / Зозуля В.А., Осадчий С.І. // Інтелектуальні системи прийняття рішень та проблеми обчислювального інтелекту: Матеріали міжнародної наукової конференції. ISDMCI'2019. – Херсон: ХНТУ, 2019, с. 71–73.
- Розробка системи контролю переміщення центру мас робочої поверхні платформи Стюарта / Зозуля В.А. // Автоматика, комп'ютерно-інтегровані технології та проблеми енергоефективності в промисловості і сільському господарстві (АКІТ-2022): Матеріали міжнародної науково-технічної конференції. – Кропивницький: ПП «Ексклюзив-Систем», 2022, с. 31–32.
- Розробка вбудованого контролера системи керування програмного руху платформи Стюарта / Зозуля Валерій, Осадчий Сергій, Тернавський Олег // Матеріали та технології в інженерії (МТІ-2023): інженерія, матеріали, технології, транспорт: збірник наукових доповідей міжнародної конференції, Луцьк : Вежа-Друк, 2023, с. 127–129.

Наукова (науково-технічна) продукція: пристрої; технології; методи, теорії, гіпотези; програмні продукти, програмно-технологічна документація

Соціально-економічна спрямованість: підвищення автоматизації виробничих процесів

Охоронні документи на ОПІВ:

Винаходи, корисні моделі, промислові зразки

№ 146998, № 149398, № 149671, № 150378, № 151029

Впровадження результатів дисертації: Впроваджено

Зв'язок з науковими темами: 0122U001549, 0109U002107, 0113U003084с, 0115U003101

VI. Відомості про наукового керівника/керівників (консультанта)

VII. Відомості про офіційних опонентів та рецензентів

Офіційні опоненти

Власне Прізвище Ім'я По-батькові:

1. Максимов Максим Віталійович

2. Maksym V. Maksymov

Кваліфікація: д. т. н., професор, 05.13.07

Ідентифікатор ORCID ID: 0000-0002-3292-3112

Додаткова інформація: Scopus ID: 7005088554

Повне найменування юридичної особи: Національний університет "Одеська політехніка"

Код за ЄДРПОУ: 43861328

Місцезнаходження: пр. Шевченка, Одеса, 65044, Україна

Форма власності: Державна

Сфера управління: Міністерство освіти і науки України

Ідентифікатор ROR:

Власне Прізвище Ім'я По-батькові:

1. Жученко Анатолій Іванович

2. Anatolii I. Zhuchenko

Кваліфікація: д.т.н., професор, 05.13.07

Ідентифікатор ORCID ID: 0000-0002-1552-8372

Додаткова інформація:

Повне найменування юридичної особи: Національний технічний університет України "Київський політехнічний інститут імені Ігоря Сікорського"

Код за ЄДРПОУ: 02070921

Місцезнаходження: проспект Берестейський, Київ, 03056, Україна

Форма власності:

Сфера управління: Міністерство освіти і науки України

Ідентифікатор ROR: Не застосовується

Власне Прізвище Ім'я По-батькові:

1. Невлюдов Ігор Шакірович

2. Igor S. Nevlyudov

Кваліфікація: д.т.н., професор, 05.11.14

Ідентифікатор ORCID ID: 0000-0002-9837-2309

Додаткова інформація:

Повне найменування юридичної особи: Харківський національний університет радіоелектроніки

Код за ЄДРПОУ: 02071197

Місцезнаходження: проспект Науки, Харків, Харківський р-н., 61166, Україна

Форма власності: Державна

Сфера управління: Міністерство освіти і науки України

Ідентифікатор ROR:

Рецензенти

VIII. Заключні відомості

**Власне Прізвище Ім'я По-батькові
голови ради**

Оксанич Анатолій Петрович

**Власне Прізвище Ім'я По-батькові
головуючого на засіданні**

Оксанич Анатолій Петрович

**Відповідальний за підготовку
облікових документів**

Зозуля Валерій Анатолійович

Реєстратор

Юрченко Тетяна Анатоліївна

**Керівник відділу УкрІНТЕІ, що є
відповідальним за реєстрацію наукової
діяльності**



Юрченко Тетяна Анатоліївна