

# Облікова картка дисертації

## I. Загальні відомості

Державний обліковий номер: 0402U000409

Особливі позначки: відкрита

Дата реєстрації: 11-02-2002

Статус: Захищена

Реквізити наказу МОН / наказу закладу:



## II. Відомості про здобувача

Власне Прізвище Ім'я По-батькові:

1. Звенігородський Олександр Сергійович

2. Zvenigorods'kyj Oleksandr Sergijovych

Кваліфікація:

Ідентифікатор ORCID ID: Не застосовується

Вид дисертації: кандидат наук

Аспірантура/Докторантура: ні

Шифр наукової спеціальності: 05.13.23

Назва наукової спеціальності: Системи та засоби штучного інтелекту

Галузь / галузі знань: Не застосовується

Освітньо-наукова програма зі спеціальності: Не застосовується

Дата захисту: 04-02-2002

Спеціальність за освітою: 0608

Місце роботи здобувача: Донецький державний інститут штучного інтелекту

Код за ЄДРПОУ: 02095826

Місцезнаходження: 83048, Україна, Донецьк-48, вул. Артема, 418-б

Форма власності:

Сфера управління: Міністерство освіти і науки України

Ідентифікатор ROR: Не застосовується

### **III. Відомості про організацію, де відбувся захист**

**Шифр спеціалізованої вченої ради (разової спеціалізованої вченої ради):** K11.243.01

**Повне найменування юридичної особи:**

**Код за ЄДРПОУ:**

**Місцезнаходження:**

**Форма власності:**

**Сфера управління:**

**Ідентифікатор ROR:** Не застосовується

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

**Повне найменування юридичної особи:** Донецький державний інститут штучного інтелекту

**Код за ЄДРПОУ:** 02095826

**Місцезнаходження:** 83048, Україна, Донецьк-48, вул. Артема, 418-б

**Форма власності:**

**Сфера управління:** Міністерство освіти і науки України

**Ідентифікатор ROR:** Не застосовується

### **V. Відомості про дисертацію**

**Мова дисертації:**

**Коди тематичних рубрик:** 28.23.27

**Тема дисертації:**

1. Інтелектуальна система планування тактики руху автономного робота в квазістаціонарному середовищі
2. Intelligent planing system of movements autonomous robot in half stationary space

**Реферат:**

1. Запропоновано нове рішення наукових задач пошуку траєкторій руху в квазістаціонарному середовищі в умовах обмеження на час прийняття рішення. Рішення у виді послідовності дій автономного робота шукається в процесі взаємодії штучної свідомості і штучної підсвідомості. Штучна свідомість за моделлю робот-середовище знаходить траєкторію руху і відповідні дії. Штучна підсвідомість (тактичний рівень) шукає дії за методом асоціації по апіорно заданим послідовностям дій, або формує нові послідовності. Удосконалена модель динаміки для чотири колісного автономного мобільного робота. Розроблені і досліджені концепції програмної реалізації системи керування у реальному часі.
2. In this work there the new solution for scientific tasks of searching movement trajectory in half stationary space in condition with time constraint is presented. Decision as a serial of autonomous robots acts was taken in collaboration of artificial consciousness and artificial subconsciousness. Artificial consciousness searches movement trajectory and acts on robot-space model. Subconsciousness (tactical layer) searches acts by the association method on the beforehand serials or constructs new acts serials. Some clarification to known dynamic

model of robot with four wheels is made. In this work there the program conceptions for real time control robot system is developed.

**Державний реєстраційний номер ДіР:**

**Пріоритетний напрям розвитку науки і техніки:**

**Стратегічний пріоритетний напрям інноваційної діяльності:**

**Підсумки дослідження:**

**Публікації:**

**Наукова (науково-технічна) продукція:**

**Соціально-економічна спрямованість:**

**Охоронні документи на ОПВ:**

**Впровадження результатів дисертації:**

**Зв'язок з науковими темами:**

## **VI. Відомості про наукового керівника/керівників (консультанта)**

**Власне Прізвище Ім'я По-батькові:**

1. Шевченко Анатолій Іванович
2. Шевченко Анатолій Іванович

**Кваліфікація:** д.т.н., 05.13.06

**Ідентифікатор ORCID ID:** Не застосовується

**Додаткова інформація:**

**Повне найменування юридичної особи:**

**Код за ЄДРПОУ:**

**Місцезнаходження:**

**Форма власності:**

**Сфера управління:**

**Ідентифікатор ROR:** Не застосовується

## **VII. Відомості про офіційних опонентів та рецензентів**

**Офіційні опоненти**

**Власне Прізвище Ім'я По-батькові:**

1. Крак Юрій Васильович
2. Крак Юрій Васильович

**Кваліфікація:** д.ф.-м.н., 01.05.04

**Ідентифікатор ORCID ID:** Не застосовується

**Додаткова інформація:**

**Повне найменування юридичної особи:**

**Код за ЄДРПОУ:**

**Місцезнаходження:**

**Форма власності:**

**Сфера управління:**

**Ідентифікатор ROR:** Не застосовується

**Власне Прізвище Ім'я По-батькові:**

1. Мащенко Сергій Валерійович

2. Мащенко Сергій Валерійович

**Кваліфікація:** к.т.н., 05.13.16

**Ідентифікатор ORCID ID:** Не застосовується

**Додаткова інформація:**

**Повне найменування юридичної особи:**

**Код за ЄДРПОУ:**

**Місцезнаходження:**

**Форма власності:**

**Сфера управління:**

**Ідентифікатор ROR:** Не застосовується

**Рецензенти**

## **VIII. Заключні відомості**

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

Шевченко Анатолій Іванович

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

Шевченко Анатолій Іванович

**Відповідальний за підготовку  
облікових документів**

**Реєстратор**

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



Юрченко Т.А.