**ПРОГРАМА з підготовки аспірантів (PhD) і магістрів**

**кафедри \_\_\_приладобудування**

**факультету \_\_\_\_\_\_ приладобудування**

**від “\_\_”\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_2018 року**

Підготовка аспірантів і магістрів проводиться в галузі \_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_

по спеціальності \_\_\_ **Спеціальність151. Автоматизація та комп'ютерно-інтегровані технології**

\_\_\_\_\_\_\_ **Спеціальність 152. Метрологія та інформаційно-вимірювальна техніка**

\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_

(перелік спеціальностей 2015)

і включає наступні напрями:

1. Дослідження новітніх досягнень інформаційних технологій, комп'терних технологій проектування.

2. Дослідження новітніх досягнень комп’ютерного проектування інтелектуальних приладів і інформаційних систем і технологій.

3. Комп’ютерно вимірювальних комплексів (систем, побудова каналів збору вимірювальної інформації, програмне керування і управління виконуючими пристроями).

4. Сучасних методів побудови програмного забезпечення приладів та інформаційних систем, комп'ютерних технологій проектування інформаційних інтегрованих систем.

Теми дисертацій (PhD) аспірантів кафедри **\_\_\_\_ приладобудування**

|  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- |
| Прізвище та ініціали аспіранта | Рік вступу до аспірантури | Тема дослідження | Науковий керівник |
| Макаров Я.В. | 2017 | Оптимізація руху робота гексалода | Киричук Ю.В. |
| Аксютенко І.С. | 2017 | Розробка і дослідження безпроводового сенсорного вузла із гібридною системою живлення | Гераїмчук М.Д. |
|  |  |  |  |

Вступникам до аспірантури у 2018 році на 2018/2019 навчальний рік пропонуються такі напрямки досліджень:

|  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- |
| №п/п | Назва теми | Зміст завдання | Науковий керівник |
|  | 1.Підвищення точності стабілізації озброєння.1. Підвищення точності системи керування інерціальної навігаційної системи.
2. Дослідження чутливих елементів параметрів біологічного рухомого об'єкта.
3. П'єзоелектронний чутливий елемент стабілізатора озброєння рухомого об'єкта.
4. Вібраційний чутливий елемент стабілізатора озброєння.
5. Ємнісний МЕМС чутливий елемент стабілізатора озброєння.
 | Розробити, дослідити і оптимизувати | Безвесільна О.М. |
| 2. | Безпроводна система контролю параметрів рухомих обєктів | Розробити, дослідити і оптимизувати | Гераїмчук М.Д. |
| 3. | Система вимірювання витрат | Розробити, дослідити і оптимизувати | Коробко І.В. |
| 4. | Підвищення точності системи керування рухом крокуючого робота.Оптимізація руху кінцівок крокуючого робота.Підвищення точності системи керування рухом підводного робота типу риба. | Розробити, дослідити і оптимизувати | Киричук Ю.В. |
| 5. | Система дозування  | Розробити, дослідити і оптимизувати | Нікітін О.К. |
| 6. | Оптична система контролю параметрів | Розробити, дослідити і оптимизувати | Нечай С.О. |
| 7. | Інтелектуальна вимірювальна система | Розробити, дослідити і оптимизувати | Дубінець В.І. |
| 8. | Робототехнічна система контролю параметрів | Розробити, дослідити і оптимизувати | Літвіненко П.Л. |
| 9 | Інтелектуальна система контролю параметрів умного будинку | Розробити, дослідити і оптимизувати | Андреева Е.В. |