



ЗАТВЕРДЖУЮ

Заступник директора з наукової роботи
ІНММ НАН України

д.ф.-м.н. Несмелова О.В.

01.11.2021 рік

Розклад занять

аспірантів II року навчання
спеціальності 113 Прикладна математика
з відрином від виробництва
на I семестр 2021 – 2022 рік

Понеділок	1	Методи редукції керованих систем за вибірковими даними (8-9 лк) чл.-кор. НАН України, доктор фіз.-мат. наук, професор Зуєв О.Л.; Комп'ютерна математика і механіка (13-15 лк) доктор фіз.-мат. наук, професор Кононов Ю.М.
	2	Методи редукції керованих систем за вибірковими даними (8-9 лк) чл.-кор. НАН України, доктор фіз.-мат. наук, професор Зуєв О.Л.; Комп'ютерна математика і механіка (13-15 пр) доктор фіз.-мат. наук, професор Кононов Ю.М.
	3	Теорія стійкості руху нелінійних систем (8-9 лк) чл.-кор. НАН України, доктор фіз.-мат. наук, професор Зуєв О.Л.
	4	Теорія стійкості руху нелінійних систем (7-9 пр) чл.-кор. НАН України, доктор фіз.-мат. наук, професор Зуєв О.Л.;
Вівторок	1	Математичні методи дослідження складних механічних систем (2-5 лк.) доктор фіз.-мат. наук, професор Кононов Ю.М.; Комп'ютерна математика і механіка (6-9 лк) доктор фіз.-мат. наук, професор Кононов Ю.М.; Методи редукції керованих систем за вибірковими даними (11 лк) чл.-кор. НАН України, доктор фіз.-мат. наук, професор Зуєв О.Л.;
	2	Математичні методи дослідження складних механічних систем (2-5 пр.) доктор фіз.-мат. наук, професор Кононов Ю.М.; Комп'ютерна математика і механіка (6-9 пр) доктор фіз.-мат. наук, професор Кононов Ю.М.; Методи редукції керованих систем за вибірковими даними (11 пр) чл.-кор. НАН України, доктор фіз.-мат. наук, професор Зуєв О.Л.
	3	Динаміка та стійкість руху твердого тіла з пружними відсіками, які містять рідину (2-5 лк) (14-16 лк), доктор фіз.-мат. наук, професор Кононов Ю.М.; Теорія стійкості руху нелінійних систем (11 лк) чл.-кор. НАН України, доктор фіз.-мат. наук, професор Зуєв О.Л.
	4	Динаміка та стійкість руху твердого тіла з пружними відсіками, які містять рідину (2-5 пр) (14-16 пр) доктор фіз.-мат. наук, професор Кононов Ю.М.

Середа	1	Методи редукції керованих систем за вибірковими даними (11 лк) чл.-кор. НАН України, доктор фіз.-мат. наук, професор Зуєв О.Л.; Математичні методи дослідження складних механічних систем (14-16 лк.) доктор фіз.-мат. наук, професор Кононов Ю.М.
	2	Методи редукції керованих систем за вибірковими даними (11 пр) чл.-кор. НАН України, доктор фіз.-мат. наук, професор Зуєв О.Л. Математичні методи дослідження складних механічних систем (15-17 пр.) доктор фіз.-мат. наук, професор Кононов Ю.М.
	3	Теорія стійкості руху нелінійних систем (8-9 лк)(11 лк) чл.-кор. НАН України, доктор фіз.-мат. наук, професор Зуєв О.Л.
	4	Теорія стійкості руху нелінійних систем (7-9 лк) (11 пр) чл.-кор. НАН України, доктор фіз.-мат. наук, професор Зуєв О.Л.
Четвер	1	Сучасні технології створення програмних продуктів. Компонентне програмування (3-6 лк), кандидат фіз.-мат. наук., доцент Сенченко О.С.; Методи редукції керованих систем за вибірковими даними (8-9 лк) чл.-кор. НАН України, доктор фіз.-мат. наук, професор Зуєв О.Л.;
	2	Сучасні технології створення програмних продуктів. Компонентне програмування (3-6 пр), кандидат фіз.-мат. наук., доцент Сенченко О.С.; Методи редукції керованих систем за вибірковими даними (8-9 пр) чл.-кор. НАН України, доктор фіз.-мат. наук, професор Зуєв О.Л.;
	3	Сучасні алгоритми та математичні методи захисту інформації (5-8 лк) кандидат фіз.-мат. наук., доцент Сенченко О.С.; Теорія стійкості руху нелінійних систем (11 лк) чл.-кор. НАН України, доктор фіз.-мат. наук, професор Зуєв О.Л.
	4	Сучасні алгоритми та математичні методи захисту інформації (5-8 пр) кандидат фіз.-мат. наук., доцент Сенченко О.С.
П'ятниця	1	Сучасні прикладні методи інтелектуального аналізу даних та знань (1-4 лк) (13-15 лк), кандидат фіз.-мат. наук., доцент Сенченко О.С.; Сучасні методи моделювання дискретних динамічних систем (5-8 лк.)(16-18 лк) кандидат фіз.-мат. наук Сапунов С.В.;
	2	Сучасні прикладні методи інтелектуального аналізу даних та знань (1-4 лк) (13-15 лк), кандидат фіз.-мат. наук., доцент Сенченко О.С.; Сучасні методи моделювання дискретних динамічних систем (5-8 пр.)(16-18 пр) кандидат фіз.-мат. наук Сапунов С.В.;