



ЗАТВЕРДЖЕНО

Заступник директора з наукової роботи
ІНММ НАН України

д.ф.-м.н. О.НЕСМЕЛОВА

01.03.2021 рік

Розклад навчальних занять

аспірантів I року навчання
спеціальності 113 Прикладна математика
з відривом від виробництва
на 2 семестр 2021 року

Понеділок	1	Теорія керування детермінованими динамічними системами (48 лк.) <i>доктор фіз.-мат. наук, професор Зуєв О.Л.</i>
	2	Вибіркові розділи механіки суцільного середовища (24-26 лк.) (29-31 лк.) <i>доктор фіз.-мат. наук, професор Кононов Ю.М.</i> Теорія керування детермінованими динамічними системами (48 пр.) <i>доктор фіз.-мат. наук, професор Зуєв О.Л.</i>
	3	Вибіркові розділи механіки суцільного середовища (24-26 пр.) (29-31 пр.) <i>доктор фіз.-мат. наук, професор Кононов Ю.М.;</i> Методи редукції керованих систем за вибірковими даними (22 лк.), Теорія керування детермінованими динамічними системами (48 лк.), <i>доктор фіз.-мат. наук, професор Зуєв О.Л.</i>
	4	Математичні методи дослідження складних механічних систем (24-26 лк.) (29-32 лк.), <i>доктор фіз.-мат. наук, професор Кононов Ю.М.;</i> Методи редукції керованих систем за вибірковими даними (22 пр.), Теорія керування детермінованими динамічними системами (48 пр.), <i>доктор фіз.-мат. наук, професор Зуєв О.Л.</i>
	5.	Математичні методи дослідження складних механічних систем (24-26 пр.) (29-32 пр.), <i>доктор фіз.-мат. наук, професор Кононов Ю.М.</i> Теорія керування детермінованими динамічними системами (48 пр.) <i>доктор фіз.-мат. наук, професор Зуєв О.Л.</i>
	6.	Методи редукції керованих систем за вибірковими даними (48 пр.) <i>доктор фіз.-мат. наук, професор Зуєв О.Л.</i>
Вівторок	1.	Теорія керування детермінованими динамічними системами (25-26 лк.)(48 лк.) <i>доктор фіз.-мат. наук, професор Зуєв О.Л.;</i> Динаміка та стійкість руху твердого тіла з пружними відсіками, які містять рідину (29-35 лк.), <i>доктор фіз.-мат. наук, професор Кононов Ю.М.</i>
	2.	Теорія керування детермінованими динамічними системами (25-26 пр.) (48 пр.) <i>доктор фіз.-мат. наук, професор Зуєв О.Л.;</i> Динаміка та стійкість руху твердого тіла з пружними відсіками, які містять рідину (29-35 пр.), <i>доктор фіз.-мат. наук, професор Кононов Ю.М.</i>

	3.	Методи редукції керованих систем за вибірковими даними (25-26 лк.), Теорія керування детермінованими динамічними системами (48 лк.) <i>доктор фіз.-мат. наук, професор Зуєв О.Л.</i> Сучасні технології створення програмних продуктів. Компонентне програмування (31-33 лк.), <i>кандидат фіз.-мат. наук., доцент Сенченко О.С.</i>
	4.	Методи редукції керованих систем за вибірковими даними (25-26 пр.), Теорія керування детермінованими динамічними системами (48 пр.) <i>доктор фіз.-мат. наук, професор Зуєв О.Л.</i> Сучасні технології створення програмних продуктів. Компонентне програмування (31-33 пр.), <i>кандидат фіз.-мат. наук., доцент Сенченко О.С.</i>
	5.	Теорія стійкості руху нелінійних систем (25-26 лк.), Теорія керування детермінованими динамічними системами (48 пр.) <i>доктор фіз.-мат. наук, професор Зуєв О.Л.</i>
	6.	Теорія стійкості руху нелінійних систем (25-26 пр.), Методи редукції керованих систем за вибірковими даними (48 пр.) <i>доктор фіз.-мат. наук, професор Зуєв О.Л.</i>
Середа	1.	Теорія керування детермінованими динамічними системами (22 лк.) (48 лк.) <i>доктор фіз.-мат. наук, професор Зуєв О.Л.</i> Методологія підготовки наукової публікації та дисертаційної роботи (24-26 лк.), <i>кандидат фіз.-мат. наук Сапунов С.В.</i> Комп'ютерна математика і механіка (27-33 лк.) <i>доктор фіз.-мат. наук, професор Кононов Ю.М.</i>
	2.	Теорія керування детермінованими динамічними системами (22 пр.) (48 пр.) <i>доктор фіз.-мат. наук, професор Зуєв О.Л.</i> Методологія підготовки наукової публікації та дисертаційної роботи (24-26 пр.), <i>кандидат фіз.-мат. наук Сапунов С.В.</i> Комп'ютерна математика і механіка (27-33 пр.) <i>доктор фіз.-мат. наук, професор Кононов Ю.М.</i>
	3.	Методи редукції керованих систем за вибірковими даними (22 лк.), Теорія стійкості руху нелінійних систем (25 лк.), Теорія керування детермінованими динамічними системами (48 лк.) <i>доктор фіз.-мат. наук, професор Зуєв О.Л.;</i> Сучасна теорія графів (28-30 лк.) <i>кандидат фіз.-мат. наук Сапунов С.В.;</i> Сучасні технології створення програмних продуктів. Компонентне програмування (31-34 лк.), <i>кандидат фіз.-мат. наук., доцент Сенченко О.С.</i>
	4.	Методи редукції керованих систем за вибірковими даними (22 пр.), Теорія стійкості руху нелінійних систем (25 пр.), Теорія керування детермінованими динамічними системами (48 пр.) <i>доктор фіз.-мат. наук, професор Зуєв О.Л.;</i> Сучасна теорія графів (28-30 пр.) <i>кандидат фіз.-мат. наук Сапунов С.В.;</i> Сучасні технології створення програмних продуктів. Компонентне програмування (31-34 пр.), <i>кандидат фіз.-мат. наук., доцент Сенченко О.С.</i>
	5.	Теорія стійкості руху нелінійних систем (22 лк.) (25 лк.), Теорія керування детермінованими динамічними системами (48 лк.) <i>доктор фіз.-мат. наук, професор Зуєв О.Л.</i>
	6.	Теорія стійкості руху нелінійних систем (22 пр.) (25 пр.), Теорія керування детермінованими динамічними системами (48 пр.) <i>доктор фіз.-мат. наук, професор Зуєв О.Л.</i>

Четвер	1.	Теорія керування детермінованими динамічними системами (22 лк.) (48 лк.) доктор фіз.-мат. наук, професор Зуєв О.Л. Методологія підготовки наукової публікації та дисертаційної роботи (24 лк.), кандидат фіз.-мат. наук Сапунов С.В. Сучасні методи моделювання дискретних динамічних систем (27-33 лк.), кандидат фіз.-мат. наук Сапунов С.В.
	2.	Теорія керування детермінованими динамічними системами (22пр.) (48 пр.) доктор фіз.-мат. наук, професор Зуєв О.Л. Методологія підготовки наукової публікації та дисертаційної роботи (24 пр.) кандидат фіз.-мат. наук Сапунов С.В. Сучасні методи моделювання дискретних динамічних систем (27-33 пр.), кандидат фіз.-мат. наук Сапунов С.В.
	3.	Теорія керування детермінованими динамічними системами (22 лк.), Методи редукції керованих систем за вибірковими даними (48 лк.) доктор фіз.-мат. наук, професор Зуєв О.Л.; Методологія підготовки наукової публікації та дисертаційної роботи (24 лк.), кандидат фіз.-мат. наук Сапунов С.В. Сучасна теорія графів (25-26 лк.) кандидат фіз.-мат. наук Сапунов С.В.
	4.	Теорія керування детермінованими динамічними системами (22 пр.), Методи редукції керованих систем за вибірковими даними (48 лк.) доктор фіз.-мат. наук, професор Зуєв О.Л.; Методологія підготовки наукової публікації та дисертаційної роботи (24 пр.) кандидат фіз.-мат. наук Сапунов С.В. Сучасна теорія графів (25-26 пр.) кандидат фіз.-мат. наук Сапунов С.В.
	5.	Методи редукції керованих систем за вибірковими даними (22 лк.), Теорія керування детермінованими динамічними системами (48 лк.) доктор фіз.-мат. наук, професор Зуєв О.Л.
	6.	Методи редукції керованих систем за вибірковими даними (22 пр.), Теорія керування детермінованими динамічними системами (48 пр.) доктор фіз.-мат. наук, професор Зуєв О.Л.
П'ятниця	1.	Теорія керування детермінованими динамічними системами (22 лк.) доктор фіз.-мат. наук, професор Зуєв О.Л. Сучасні прикладні методи інтелектуального аналізу даних та знань (24-30 лк.) кандидат фіз.-мат. наук., доцент Сенченко О.С.
	2.	Методи редукції керованих систем за вибірковими даними (22 лк.) доктор фіз.-мат. наук, професор Зуєв О.Л. Сучасні прикладні методи інтелектуального аналізу даних та знань (24-30 пр.) кандидат фіз.-мат. наук., доцент Сенченко О.С.
	3.	Методи редукції керованих систем за вибірковими даними (22 пр.) доктор фіз.-мат. наук, професор Зуєв О.Л. Сучасні алгоритми та математичні методи захисту інформації (24-30 лк.) кандидат фіз.-мат. наук., доцент Сенченко О.С.
	4.	Теорія стійкості руху нелінійних систем (22 лк.) доктор фіз.-мат. наук, професор Зуєв О.Л. Сучасні алгоритми та математичні методи захисту інформації (24-30 пр.) кандидат фіз.-мат. наук., доцент Сенченко О.С.
	5.	Теорія стійкості руху нелінійних систем (22 пр.) доктор фіз.-мат. наук, професор Зуєв О.Л.
	6.	Теорія стійкості руху нелінійних систем (22 лк.) доктор фіз.-мат. наук, професор Зуєв О.Л.