

# НАЦІОНАЛЬНИЙ УНІВЕРСИТЕТ БІОРЕСУРСІВ І ПРИРОДОКОРИСТУВАННЯ УКРАЇНИ

## НАКАЗ

“29” 12 2023 р.

Київ

№ 2400, С 7

Про затвердження тем і призначення  
магістерських кваліфікаційних робіт

Факультет конструювання та дизайну  
(денна форма навчання)

Відповідно до вимог Положення «Про організацію освітнього процесу в Національному університеті біоресурсів і природокористування України» затвердженого Вченою радою від 26.04.2023 р. протоколом №10 та Положенням «Про підготовку і захист магістерської кваліфікаційної роботи у Національному університеті біоресурсів і природокористування України» затвердженого Вченою радою від 23.06.2021 р. протоколом №11.

### НАКАЗУЮ:

Затвердити теми і призначити керівників магістерських кваліфікаційних робіт таким студентам факультету конструювання та дизайну освітнього ступеня «Магістр» зі спеціальності «Галузеве машинобудування» освітньої програми «Робототехнічні системи і комплекси сільськогосподарського виробництва»:

№ п/п	П.І.Б. студента	Name of student	Тема магістерської кваліфікаційної роботи	Theme of master thesis	Керівник
<b>Теми фундаментального характеру</b>					
<b>Кафедра конструювання машин і обладнання</b>					
1.	Закревський Богдан Віталійович	Zakrevskiy Bohdan Vitaliyovych	Розробка системи керування механізмом підйому вантажу роботизованого баштового крана	Development of a control system for the load lifting mechanism of a robotic tower crane	Д.т.н., проф. Ромасевич Ю.О., к.т.н. Крушельницький В.В.
2.	Бутков Максим Олександрович	Butkov Maksym Oleksandrovych	Розробка системи керування механізмом повороту роботизованого баштового крана	Development of a control system for the rotating mechanism of a robotic tower crane	Д.т.н., проф. Ромасевич Ю.О., к.т.н. Крушельницький В.В.
3.	Паламарчук Владислав Олександрович	Palamarchuk Vladyslav Oleksandrovych	Розробка системи керування механізмом зміни вильоту роботизованого баштового крана	Development of a control system for the mechanism for changing the departure of a robotic tower crane	Д.т.н., проф. Ромасевич Ю.О., к.т.н. Крушельницький В.В.
4.	Рибалко	Rybalko	Оптимізація	Optimization of	Д.т.н., проф.

	Дмитро Вячеславо-вич	Dmytro Viacheslavovych	планування траєкторії переміщення захватного органу маніпуляційної системи робота	the planning of the movement trajectory of the gripping body of the robot manipulation system	Ромасевич Ю.О., к.т.н. Крушельницький В.В.
5.	Лук'яненко Андрій Анатолійович	Lukianenko Andrii Anatoliyovych	Оптимізація режимів руху робота з однією поступальною і двома обертальними ланками	Optimization of robot movement modes with one translational and two rotational links	Д.т.н., проф. Ловейкін В.С., к.т.н. Крушельницький В.В.
6.	Каленіченко Богдан Володимирович	Kalenichenko Bohdan Volodymyrovych	Оптимізація режимів руху робота з однією обертальною і двома поступальними ланками	Optimization of robot motion modes with one rotary and two translational links	Д.т.н., проф. Ловейкін В.С., к.т.н. Крушельницький В.В.
7.	Муштин Денис Іванович	Myshtyn Denys Ivanovych	Оптимізація режимів руху робота з трьома обертальними ланками	Optimization of motion modes of a robot with three rotary links	Д.т.н. проф. Ловейкін В.С., к.т.н. Крушельницький В.В.
8.	Прилуцький Олексій Миколайович	Prylutskiy Oleksii Mykolayovych	Оптимізація режимів руху робота з трьома поступальними ланками	Optimization of robot motion modes with three translational links	Д.т.н., проф. Ловейкін В.С., к.т.н. Крушельницький В.В.
9.	Ромасевич Олександр Олександрович	Romasevych Oleksandr Oleksandrovych	Оптимізація продуктивності роботи вантажо-підйомних кранів прольотного типу	Optimizing the performance of overhead cranes	Д.т.н., проф. Ловейкін В.С.
<b>Кафедра механіки</b>					
10.	Коробко Артем Володимирович	Korobko Artem Volodymyrovych	Обґрунтування конструктивно-технологічної схеми гвинтового транспортера для застосування у виробничих процесах насінництва	Justification of the constructive and technological scheme of the screw conveyor for use in production processes of seed production	К.пед.н., доц. Бондар М.М.
<b>Кафедра надійності техніки</b>					
11.	Вондрак Марк Олександрович	Vondrak Mark Oleksandrovych	Оптимізація режиму роботи зварювального робота	Optimization of the operation mode of the welding robot	К.т.н., доц. Ружи́ло З.В.
<b>Теми неординарного характеру</b>					
<b>Кафедра конструювання машин і обладнання</b>					
12.	Мельник Максим Володимирович	Melnyk Maksym Volodymyrovych	Оптимізація режимів руху дельта-робота	Optimizing the movement modes of the delta robot	Д.т.н., проф. Ловейкін В.С., Кадикало І.О.
13.	Свізінський	Svizinskyi	Оптимізація режимів	Optimization of	Д.т.н., проф.

	Ігор Андрійович	Ihor Andreyovych	руху безпілотного літального апарату	the movement modes of the unmanned aerial vehicle	Ловейкін В.С., к.т.н. Ляшко А.П.
14.	Стасенко Володимир Павлович	Stasenko Volodymyr Pavlovych	Синтез системи стабілізації руху засобу для переміщення малогабаритних вантажів	Synthesis of the system of stabilization of the movement for moving small loads	Д.т.н., проф. Ромасевич Ю.О.
<b>Теми інноваційного характеру</b>					
<b>Кафедра конструювання машин і обладнання</b>					
15.	Дейнеко Данііл Юрійович	Deineko Daniil Yuriyovych	Оптимізація режиму видовження руки захвату машинобудівного робота	Optimization of the extension mode of the machine-building robot's gripper arm	Д.т.н., проф. Ловейкін В.С.

2. Контроль за виконання наказу покласти на декана факультету конструювання та дизайну Ружила З.В.

**Проректор з наукової роботи та інноваційної діяльності**

**Вадим КОНДРАТЮК**