**Заковоротний Олександр Юрійович**, доцент кафедри об­числювальної техніки та програмування Національного тех­нічного університету «Харківський політехнічний інститут»: «Синтез автоматизованої системи управління рухомим скла­дом на основі геометричної теорії керування та нейронних мереж» (05.13.07 - автоматизація процесів керування). Спец­рада Д 64.050.07 у Національному технічному університеті «Харківський політехнічний інститут»