УКРАЇНА

ПАТЕНТ

НА КОРИСНУ МОДЕЛЬ

№ 164716

СИСТЕМА КОНТРОЛЮ ПЕРЕБУВАННЯ ПРАЦІВНИКА У НЕБЕЗПЕЧНІЙ ЗОНІ

Видано відповідно до Закону України "Про охорону прав на винаходи і корисні моделі".

Зареєстровано в Державному реєстрі України корисних моделей **28.10.2026.**

Директор
Державної організації «Український національний офіс інтелектуальної власності та інновацій»

О.П. Орлюк

МІНІСТЕРСТВО ЕКОНОМІКИ ТА ДОВКІЛЛЯ УКРАЇНИ
Державна організація «Український національний офіс інтелектуальної власності та інновацій»
УКРНОІВІ
Ідентифікаційний код 44973829
УКРАЇНА

(11) **164716**

(19) **UA**

(51) **МПК** (2026.01)
G08B 21/00

(21) Номер заявки: **u 2026 02342**

(22) Дата подання заявки: **22.04.2026**

(24) Дата, з якої є чинними права інтелектуальної власності: **29.10.2026**

(46) Дата публікації відомостей про державну реєстрацію та номер Бюлетеня: **28.10.2026, Бюл. № 43**

(72) Винахідники:
Іванов Олег Миколайович, UA,
Ляшенко Сергій Васильович, UA,
Дудник Володимир Васильович, UA,
Дрожчана Ольга Урешівна, UA,
Опара Надія Миколаївна, UA,
Дорошенко Сергій Володимирович, UA

(73) Володілець:
ПОЛТАВСЬКИЙ ДЕРЖАВНИЙ АГРАРНИЙ УНІВЕРСИТЕТ, вул. Сковороди, 1/3, м. Полтава, 36003, UA

(54) Назва корисної моделі:

СИСТЕМА КОНТРОЛЮ ПЕРЕБУВАННЯ ПРАЦІВНИКА У НЕБЕЗПЕЧНІЙ ЗОНІ

(57) Формула корисної моделі:

Система контролю перебування працівника у небезпечній зоні, що містить стаціонарні модулі формування контрольованого простору, персональний носимий модуль та блок обробки сигналів, з'єднаний із зазначеними модулями та виконаний з можливістю визначення просторового положення персонального носимого модуля, яка **відрізняється** тим, що блок обробки сигналів додатково містить таймер, з'єднаний з обчислювальним модулем, та виконаний з можливістю фіксації моменту входження персонального носимого модуля у зону дії стаціонарних модулів і визначення тривалості його перебування у зазначеній зоні, при цьому система додатково містить модуль реагування, з'єднаний з блоком обробки сигналів та виконаний з можливістю формування попереджувального сигналу та керуючого впливу при перевищенні встановленого часу перебування.