



Сазоненко Євгеній

ML Engineer

ML Engineer з досвідом побудови end-to-end pipeline та deployment моделей. Маю досвід інтеграції через REST API та автоматизації процесів обробки даних. Активно працюю з ML/AI-інструментами для автоматизації задач.

Контакти

Телефон

+380974370390

Email

sazon.eugene@gmail.com

LinkedIn

linkedin.com/in/eugene-sazonenko/

Адреса

Київ, Україна, 02144

Освіта

2023-2025

Магістр у галузі науки про дані та математичного моделювання

НТУУ "Київський політехнічний інститут імені Ігоря Сікорського"

2019 - 2023

Бакалавр у галузі науки про дані та математичного моделювання

НТУУ "Київський політехнічний інститут імені Ігоря Сікорського"

Навички

- Machine Learning
- Computer Vision
- Remote Sensing & Geospatial
- Data Analysis
- Python Programming
- Data Visualization

Language

Українська - вільна

Англійська - C1

Досвід роботи

Інститут Космічних Досліджень НАН України та ДКА України

Інженер, Науковий співробітник, 2023-2026

- Розробив автоматизоване програмне забезпечення для звітування за показником ООН ЦСР 6.6.1 з використанням Python та Google Earth Engine.
- Автоматизував pipeline preprocessing'у та аналіз Sentinel-1 зображень через GEE (JavaScript + Python API).
- Розробив ML модель для визначення вологості ґрунту з супутникових даних (XGBoost, SHAP), що демонструє середньоквадратичну помилку (RMSE) на рівні 2.97 одиниці, що відповідає точності ~90% відносно робочого діапазону.

Проекти

Aerial Object Detection для UAV (VisDrone), 2026, GitHub^[1]

- Натренував та профілював YOLO26n на VisDrone (6.5k зображень, 400k анотацій, 10 класів) з фокусом на обмеження edge-розгортання.
- Побудував повний pipeline експорту (PyTorch → ONNX → TensorRT FP16): 36 FPS при 960px на T4 з втратою точності <1%- Аналіз латентності та SWaP tradeoffs для edge inference
- Провів аналіз відмов моделі: recall за розміром об'єктів (0.40 малі / 0.86 великі), калібрація ймовірностей (ECE=0.145, temperature scaling).

UAV навігація в GPS-denied середовищах, 2025, GitHub^[2]

- Розробив навігаційну систему для БПЛА без GPS на основі фільтра Калмана. Об'єднав інерційний модуль, візуальну одометрію та магнітометр. Точність позиціонування: менше 1% похибки на маршрутах 10 км.
- Провів статистичний аналіз методом Monte-Carlo (1 500 симуляцій) навігаційної точності при польотах 5–30 км та швидкостях 100–200 км/год; визначив дрейф курсу як головну причину похибки та вивів формулу її залежності від дальності.

Конференції

- EAGE-2023: Представив дослідження "Disaster area monitoring using Sentinel-1 satellite data after the Kakhovka dam explosion in June 2023".^[3]
- GeoTerrace-2024: Представив дослідження "Analysis of spatial and temporal changes in the water surface area of the Kakhovka Reservoir based on satellite data".^[4]