

***P.O. Лавренов, И.М. Афанасьев, Е.А. Магид***

Планирование маршрута для беспилотного наземного робота с учетом множества критерий оптимизации ..... 10

***A.P. Габдуллин, А.К. Буйвал, Р.О. Лавренов, Е.А. Магид***

ROS-моделирование взаимодействия БПЛА и наземного беспилотного робота для решения задачи планирования маршрута в статической среде ..... 21

***А.А. Андрейчук, К.С. Яковлев***

Метод разрешения конфликтов при планировании пространственных траекторий для группы беспилотных летательных аппаратов ..... 31

***М.В. Хачумов***

Решение траекторных задач для группы летательных аппаратов, основанное на правилах ..... 41

***В.В. Воробьев***

Алгоритм кластеризации коллектива роботов ..... 50

***А.А. Кулинич***

Модели стайного поведения роботов ..... 60

***Н.А. Михайлов***

Алгоритм перестроений группы беспилотных летательных аппаратов с использованием автопилота Pixhawk ..... 70

***Р.Т. Сиразетдинов, С.В. Тихонов***

Децентрализованное управление группой беспилотных аппаратов на основе имитации агрегатных состояний вещества ..... 80

***В.Е. Павловский, К.И. Кий, И.А. Орлов, А.П. Алисейчик***

Информационная система интеллектуального беспилотного автомобиля "АвтоНИВА" ..... 88

***Н.В. Ким, П.Д. Прохоров, Н.Е. Бодунков***

Классификация дорожных ситуаций с помощью беспилотного летательного аппарата ..... 98

***A.P. Гамаюнов, Е.М. Притоцкий, М.С. Ходак***

Бортовой узел ИСУ БЛА автономного выполнения задачи точной посадки, и сброса груза..... 108

***П.С. Сорокоумов***

Система позиционирования мобильного робота относительно разметки с применением средств нечёткой логики ..... 117

***Г.А. Прокопович***

Разработка системы технического зрения для сервисного мобильного робота..... 127

***А.Д. Московский***

Об одном методе распознавания объектов с не полностью определенными признаками ..... 137

***С.Ф. Яцун, О.В. Емельянова, К.Г. Казарян***

Алгоритм управления беспилотным летательным аппаратом типа конвертоплан ..... 147

***А.К. Буйвал, М.А. Гавриленков***

Многопоточная реализация алгоритма визуальной локализации БПЛА на основе известной 3D модели окружения и технологии CUDA ..... 158

***В.М. Канглер, К.Е. Панченко***

Нейроморфный чип «Алтай», ориентированный на применение в системах технического зрения, РТК и беспилотных транспортных средствах..... 169