

1. ПЛАНИРОВАНИЕ ПЕРЕМЕЩЕНИЯ ГРУППЫ РОБОТОВ ПРИ ВЫПОЛНЕНИИ
ЕДИНОЙ ТРАНСПОРТНОЙ ЗАДАЧИ. Градецкий В. Г., Ермолов И. Л.,
Князьков М. М., Лапин Б. В., Семёнов Е. А., Собольников С. А., Суханов А. Н. 7
2. КОНСТРУКЦИЯ И ПРИНЦИПЫ ФУНКЦИОНИРОВАНИЯ МАГНИТНО-
МЕХАНИЧЕСКИХ КОННЕКТОРОВ МОДУЛЬНОГО РОБОТА.
Ронжин А. Л., Павлюк Н. А., Михальченко Д. И. 9
3. МОДЕЛИ И МЕТОД ДЛЯ ОНТОЛОГО-ОРИЕНТИРОВАННОГО
ВЗАИМОДЕЙСТВИЯ МОБИЛЬНЫХ РОБОТОВ В ДИНАМИЧЕСКИ
ФОРМИРУЕМЫХ СМЕШАННЫХ КОАЛИЦИЯХ.
Смирнов А. В., Кашевник А. М. 11
4. МЕТОДЫ И АЛГОРИТМЫ РЕШЕНИЯ ЗАДАЧ ГРУППОВОГО
ВЗАИМОДЕЙСТВИЯ МОДУЛЕЙ SEMS.
Городецкий А. Е, Кулик Б. А., Курбанов В. Г., Тарасова И. Л. Фридман А. Я. 13
5. РАЗРАБОТКА МЕТОДОВ СИНТЕЗА УНИВЕРСАЛЬНОЙ
ИНТЕЛЛЕКТУАЛЬНОЙ ИНФОРМАЦИОННО-УПРАВЛЯЮЩЕЙ СИСТЕМЫ
ДЛЯ РЕШЕНИЯ ЗАДАЧ ГРУППОВОГО УПРАВЛЕНИЯ РОБОТАМИ.
Филаретов В. Ф., Юхимец Д. А., Коноплин А. Ю. 15
6. МЕТОДЫ И АЛГОРИТМЫ УПРАВЛЕНИЯ МНОГОКОМПОНЕНТНЫМИ
РОБОТОТЕХНИЧЕСКИМИ КОМПЛЕКСАМИ В ЗАДАЧАХ ИССЛЕДОВАНИЯ
ПОДВОДНОЙ СРЕДЫ. Бычков И. В., Давыдов А. В., Кензин М. Ю.,
Максимкин Н. Н., Нагул Н. В., Ульянов С. А. 17
7. АППАРАТНО-ПРОГРАММНОЕ ОБЕСПЕЧЕНИЕ РАСПРЕДЕЛЕННОЙ
СИСТЕМЫ УПРАВЛЕНИЯ МОБИЛЬНЫМИ РОБОТОТЕХНИЧЕСКИМИ
ПЛАТФОРМАМИ КОЛЛЕКТИВНОГО ИСПОЛЬЗОВАНИЯ.
Даринцев О. В., Мигранов А. Б., Богданов Д. Р., Юдинцев Б. С. 18
8. КОМАНДНО-ИНФОРМАЦИОННОЕ ВЗАИМОДЕЙСТВИЕ ГРУПП
БЕСПИЛОТНЫХ АППАРАТОВ С ПРИМЕНЕНИЕМ СТРУКТУРНО-
ДИНАМИЧЕСКОГО ПОДХОДА. МНОГОКРИТЕРИАЛЬНЫЕ ЗАДАЧИ.
Кочкаров А. А., Яцкин Д. В., Ступин Д. Д. 20
9. ЭВОЛЮЦИОННЫЕ ЧИСЛЕННЫЕ МЕТОДЫ СИМВОЛЬНОЙ РЕГРЕССИИ ДЛЯ
СИНТЕЗА УПРАВЛЕНИЯ ГРУППОВЫМ ВЗАИМОДЕЙСТВИЕМ РОБОТОВ.
Дивеев А. И. 22
10. ИСПОЛЬЗОВАНИЕ АППАРАТА КОНЕЧНЫХ АВТОМАТОВ В ЗАДАЧАХ
ГРУППОВОГО УПРАВЛЕНИЯ АВТОНОМНЫМИ РОБОТАМИ.
Лохин В. М., Манько С. В., Диане С. А. К., Щестаков Е. И. 24
11. ФОРМИРОВАНИЕ ИНФОРМАЦИОННО-НАВИГАЦИОННОГО ПОЛЯ
ГЕТЕРОГЕННЫХ РОБОТОВ.
Вазаев А. В., Казьмин В. Н., Носков В. П., Рубцов И. В., Рубцов В. И. 26
12. РАЗРАБОТКА ФУНДАМЕНТАЛЬНЫХ ОСНОВ СТРУКТУРНО-
ГЕОМЕТРИЧЕСКОГО СИНТЕЗА, ОПТИМИЗАЦИИ, ДИНАМИЧЕСКОГО
АНАЛИЗА И ОПТИМАЛЬНОГО УПРАВЛЕНИЯ СОВМЕСТНО
ФУНКЦИОНИРУЮЩИХ РОБОТОВ ПАРАЛЛЕЛЬНОЙ СТРУКТУРЫ,
ПРЕДНАЗНАЧЕННЫХ ДЛЯ ВЫПОЛНЕНИЯ ОПЕРАЦИЙ НА ЗЕМЛЕ,
В ВОЗДУХЕ, ПОД ВОДОЙ, В КОСМОСЕ (ВТОРОЙ ЭТАП).
Глазунов В. А., Алешин А. К., Антонов А. В., Рашоян Г. В.,
Скворцов С. А., Шалохин К. А. 28

13. АЛГОРИТМИЧЕСКОЕ И ПРОГРАММНО-МАТЕМАТИЧЕСКОЕ ОБЕСПЕЧЕНИЕ ПРЕПОЛЕТНОГО ПЛАНИРОВАНИЯ ГРУППОВЫХ ДЕЙСТВИЙ БЕСПИЛОТНЫХ ЛЕТАТЕЛЬНЫХ АППАРАТОВ.
Себряков Г. Г., Красильщиков М. Н., Евдокименков В. Н. 30
14. ИССЛЕДОВАНИЯ ОРГАНИЗАЦИИ И САМООРГАНИЗАЦИИ ГРУПП РОБОТОВ. Орлов И. А., Карпов В. Э. Кулинич А. А., Павловский В. Е., Алисейчик А. П., Воробьев В. В., Карпова И. П., Колесниченко Е. Ю., Овсянникова Е. Е., Фесенко А. В. 32
15. ДЕЦЕНТРАЛИЗОВАННОЕ МУЛЬТИАГЕНТНОЕ УПРАВЛЕНИЕ СЕТЕЦЕНТРИЧЕСКИМИ ГРУППИРОВКАМИ ГЕТЕРОГЕННЫХ РОБОТОВ ПРИ ВЫПОЛНЕНИИ СЛОЖНЫХ ЗАДАНИЙ.
Капустян С. Г., Каляев И. А., Усачев Л. Ж., Дьяченко А. А. 36
16. МЕТОД КОНТРОЛЯ И ДИАГНОСТИРОВАНИЯ ТЕХНИЧЕСКОГО СОСТОЯНИЯ НАЗЕМНЫХ РОБОТОТЕХНИЧЕСКИХ КОМПЛЕКСОВ.
Будко П. А., Винограденко А. М. 38
17. ТЕОРЕТИКО-ЭКСПЕРИМЕНТАЛЬНОЕ ОБОСНОВАНИЕ ЭНЕРГОЭФФЕКТИВНЫХ АЛГОРИТМОВ ФОРМИРОВАНИЯ РАЦИОНАЛЬНЫХ МАРШРУТОВ ГРУППЫ РОБОТОВ.
Сигов А. С., Нечаев В. В., Гончаренко В. И., Аваньев А. В. 39
18. ЭФФЕКТИВНОСТЬ СТАЙНОГО ДВИЖЕНИЯ МОБИЛЬНЫХ РОБОТОВ.
Васильев С. Н., Браништов С. А., Бузиков М. Э. 41
19. ЗАДАЧИ ОПТИМИЗАЦИИ ГРУППОВЫХ УПРАВЛЕНИЙ.
Куржанский А. Б. 43
20. УПРАВЛЕНИЕ В РЕАЛЬНОМ ВРЕМЕНИ ГРУППОЙ ТРАНСПОРТНЫХ РОБОТОВ НА ОСНОВЕ НЕЙРО-НЕЧЕТКИХ, СТРУКТУРНО-ПЕРЕСТРАИВАЕМЫХ АЛГОРИТМОВ.
Кузнецов Д. Н., Клестов С. А., Сырямкин В. И., Шидловский С. В., Шагев Д. В. 43
21. МЕТОДЫ ПЛАНИРОВАНИЯ ТРАНСПОРТНЫХ ОПЕРАЦИЙ РОБОТОВ В УСЛОВИЯХ ПРОСТРАНСТВЕННО-СИТУАЦИОННОЙ НЕОПРЕДЕЛЕННОСТИ.
Моторин Д. Е., Попов С. Г., Заборовский В. С. 45