

Планируемые к публикации статьи (к семинару 11.05.2019 г.)

1. Karpov, V. E., Malakhov, D. G., Moscovsky, A. D., Rovbo, M. A., Sorokoumov, P. S., Velichkovsky, B. M., & Ushakov, V. L. (2019). Architecture of a Wheelchair Control System for Disabled People: Towards Multifunctional Robotic Solution with Neurobiological Interfaces. Modern Technologies in Medicine (Карпов, В. Э., Малахов, Д. Г., Московский, А. Д., Ровбо, М. А., Сорокоумов, П. С., Величковский, Б. М., & Ушаков, В. Л. Архитектура системы управления для инвалидной коляски: на пути к многофункциональному роботу с нейробиологическими интерфейсами // Современные технологии в медицине)
2. Воробьев В.В, Ровбо М.А. Analysis of Semantic Probabilistic Inference Control Method in Multiagent Foraging Task // Конференция Open Semantic Technologies for Intelligent Systems. Research Papers Collection
3. Воробьев В.В. Алгоритм динамического формирования стаи // Семинар Беспилотные транспортные средства с элементами искусственного интеллекта, 2019.
4. Воробьев В.В. К вопросу об использовании логической модели адаптивной системы управления в группах роботов с локальным взаимодействием. Конференция Межвузовская научно-техническая конференция студентов, аспирантов и молодых специалистов имени Е.В. Арменского, 2019
5. Малышев А.А., Бургов Е.В. Качественные и количественные характеристики биоинспирированных моделей групповой робототехники // Семинар Беспилотные транспортные средства с элементами искусственного интеллекта, 2019.
6. Московский А.Д. Локализация подвижной платформы для проведения подспутниковых измерений на основе недоопределённых моделей // IX Международная научно-практическая конференция Интегрированные модели и мягкие вычисления в искусственном интеллекте
7. Московский А.Д. Недоопределённые модели в задаче локализации мобильного робота // Семинар Беспилотные транспортные средства с элементами искусственного интеллекта, 2019.
8. Московский А.Д. Подвижная платформа для проведения подспутниковых измерений // Управление большими системами
9. Ровбо М. А., Овсянникова Е. Е. Методы локального планирования поведения агентов с BDI архитектурой // Искусственный интеллект и принятие решений
10. Ровбо М.А. Влияние исследовательского поведения агента на эффективность работы семантического вероятностного вывода в задаче фуражировки // Межвузовская научно-техническая конференция студентов, аспирантов и молодых специалистов имени Е.В. Арменского.
11. Ровбо М.А., Воробьев В.В. Преобразование пространства признаков для ускорения обучения в задаче управления мобильными роботами на основе логических методов // Информационные технологии
12. Сорокоумов П.С. Использование нечётких языковых моделей для синхронизации движений конечностей манипулятора // Конференция Интегрированные модели и мягкие вычисления в искусственном интеллекте 2019.
13. Сорокоумов П.С. Система управления движениями антропоморфного робота-водителя на основе формальной грамматики // Семинар Беспилотные транспортные средства с элементами искусственного интеллекта, 2019.