

СОДЕРЖАНИЕ

ВЕДУЩИЕ НАУЧНЫЕ ШКОЛЫ РОССИИ

- Академик Д. Е. Охочимский – основоположник создания интеллектуальных адаптивных роботов в нашей стране 4

ИНТЕЛЛЕКТУАЛЬНОЕ УПРАВЛЕНИЕ И НАВИГАЦИЯ РОБОТОВ

- Оценка амплитуды квантования непрерывного задающего сигнала адаптивной системы с переменной структурой. М. А. Гузев, В. Ф. Филаретов, Д. А. Юхимец 9
- Базовая задача обнаружения динамических объектов распределенных мобильных систем. А. В. Ахтеров, А.И. Белоусов, А. Ю. Воронин, А. А. Кирильченко 20
- Формирование действий распределенных мобильных систем в режиме информационного мониторинга. А. В. Ахтеров, А.И. Белоусов, А. Ю. Воронин, А. А. Кирильченко, В. Е. Пряничников 27
- Интеграционное программное обеспечение интеллектуальных роботов. К. Б. Кирсанов, Б. М. Левинский, В. Е. Пряничников 35
- Применение логического языка игровых программ к построению стратегии навигации роботов в лабиринте. Р. В. Хелемендик 44

СЕНСОРНОЕ И ПРОГРАММНОЕ ОБЕСПЕЧЕНИЕ

- Построение системы технического зрения мобильного робота с использованием беспроводной технологии Wi-Fi. В. П. Андреев, К. Б. Кирсанов, Е. А. Прысев, В. Ю. Проппин, В. Е. Пряничников, А. С. Травушкин 49
- Система для содержательного сжатого описания и сегментирования цветных изображений в реальном времени. К. И. Кий 64
- Организация обработки и хранения шлейфов, поступающих от сенсоров данных в параллельных программных системах. К. Б. Кирсанов 69
- Реализация в информационно-измерительных системах концепции виртуальных датчиков. А. В. Ахтеров, А. А. Кирильченко, А. А. Петрин, В. Е. Пряничников 72

ТРЕНАЖЕРНЫЕ РОБОТОТЕХНИЧЕСКИЕ СИСТЕМЫ И УЧЕБНЫЕ ЛАБОРАТОРИИ

- Технология взаимодействия человека с виртуальными пультами управления. М. В. Михайлюк, И. А. Хураськин 77
- Создание класса электронных тренажеров на основе быстродействующей локальной вычислительной сети. В.П. Андреев, К.Б. Кирсанов, Б.М. Левинский, В.Е. Пряничников, А.С. Травушкин 82

Использование современных IT-технологий для создания интерактивной образовательной среды с использованием динамических трехмерных моделей. С. В. Кувшинов	93
Объектно-ориентированный подход к реализации систем компьютерной графики. В. А. Галактионов, Н. Б. Дерябин, Е. Ю. Денисов	96
Реализация теней для направленных источников света в 3D в реальном режиме времени. А. В. Мальцев, М. В. Михайлюк	103
Особенности использования ассиметричных VLAN для построения структурированной локальной вычислительной сети. В. П. Андреев, В. В. Врублевский	109

ИНФОРМАЦИЯ

Научно-образовательный центр в области информатики, мехатроники и сенсорики. Ю. В. Подураев	114
XX юбилейная международная научно-техническая конференция «ЭКСТРЕМАЛЬНАЯ РОБОТОТЕХНИКА. НАНО-, МИКРО- И МАКРОРОБОТЫ» (ЭР-2009)	116
Тематика международной школы-семинара «АДАПТИВНЫЕ И ИНТЕЛЛЕКТУАЛЬНЫЕ РОБОТЫ»	117
Аннотации докладов школы-семинара «АДАПТИВНЫЕ И ИНТЕЛЛЕКТУАЛЬНЫЕ РОБОТЫ»	118