

Перечень публикаций Тебуевой Ф.Б.

1. Петренко В. И., Наджаджра М. Х., Тебуева Ф. Б., Волошин Д. Г., Дибров Н. Трансформерная модель бинарной классификации временных рядов на данных инерциальных датчиков для детекции спуфингатак в БПЛА. *International Journal of Open Information Technologies*. – 2026. – Т. 14. – № 2. – С. 11-18.
2. Петренко В.И., Тебуева Ф.Б., Огур М.Г., Линец Г.И., Мочалов В.П. Масштабируемый метод обнаружения многовекторных атак на скомпрометированные устройства IoT-системы с использованием машинного обучения // *Программная инженерия*. – 2025. – Т. 16. – № 4. – С. 167-180.
3. Петренко В.И., Тебуева Ф.Б., Огур М.Г., Линец Г.И., Мочалов В.П. Методика обнаружения и противодействия многовекторным угрозам нарушения информационной безопасности децентрализованной ИОТ системы // *International Journal of Open Information Technologies*. – 2025. – Т. 13. – № 1. – С. 14-24.
4. Петренко В.И., Тебуева Ф.Б., Огур М.Г., Линец Г.И., Мочалов В.П. Имитационная модель масштабируемого метода выявления многовекторных атак с учетом ограничений вычислительных и информационных ресурсов ИОТ-устройств // *Russian Technological Journal*. – 2025. – Т. 13. – № 5. – С. 25-40.
5. Петренко В.И., Копытов В.В., Тебуева Ф.Б., Огур М.Г. Модель угроз нарушения информационной безопасности процесса доверенного взаимодействия устройств ИОТ- системы, формализующая сценарии многовекторных атак // *Вестник Санкт-Петербургского государственного университета технологии и дизайна. Серия 1: Естественные и технические науки*. – 2024. – № 2. – С. 126-133.
6. Петренко В.И., Тебуева Ф.Б., Стручков И.В., Рябцев С.С. Модель доверенного взаимодействия агентов в децентрализованной киберфизической среде // *Вестник Дагестанского государственного технического университета. Технические науки*. – 2023. – Т. 50. – № 2. – С. 134-141.
7. Петренко В.И., Тебуева Ф.Б., Антонов В.О., Сакольчик А.В. Распределение задач в кластеризованном поле целей для гомогенных и гетерогенных групп БПЛА // *Робототехника и техническая кибернетика*. – 2023. – Т. 11. – № 2. – С. 99-109.

8. Петренко В.И., Тебуева Ф.Б., Павлов А.С., Гурчинский М.М. Модели описания и критерии оценки эффективности распределения и планирования задач в роевых робототехнических системах // Известия Кабардино-Балкарского научного центра РАН. – 2022. – № 5 (109). – С. 58-72.
9. Петренко В.И., Тебуева Ф.Б., Антонов В.О., Рябцев С.С., Павлов А.С. Метод декомпозиции глобальной задачи на локальные задачи посредством процесса коллективного принятия решений в роевых робототехнических системах // Вестник Дагестанского государственного технического университета. Технические науки. – 2022. – Т. 49. – № 4. – С. 67-77.
10. Петренко В.И., Тебуева Ф.Б., Павлов А.С., Гурчинский М.М. Метод распределения и планирования выполнения задач агентами роевых робототехнических систем в условиях недетерминированной среды // Прикаспийский журнал: управление и высокие технологии. – 2022. – № 3 (59). – С. 25-43.
11. Тебуева Ф.Б., Антонов В.О., Кабиняков М.Ю., Свистунов Н.Ю. Метод распределения задач (разделения труда) в роле беспилотных летательных аппаратов для задач мониторинга зоны чрезвычайной ситуации // Современная наука и инновации. – 2021. – № 2 (34). – С. 41-52.
12. Petrenko V.I., Tebueva F.B., Antonov V.O., Ryabtsev S.S., Pavlov A.S., Sakolchik A. Method and algorithm for task allocation in a heterogeneous group of UAVs in a clustered field of targets // Journal of King Saud University. Computer and Information Sciences. – 2023. – Т. 35. – № 6. – С. 101580.