

## Перечень публикаций Лебедева О.Б.

1. Лебедев Б.К., Лебедев О.Б., Бесхмельнов М.И. Методы сбора данных средствами БПЛА при мониторинге труднодоступной местности // Известия ЮФУ. Технические науки. – Ростов-на-Дону: Изд-во ЮФУ, 2026. – № 2(244). – С. 68-82.
2. Лебедев Б.К., Лебедев О.Б., Бесхмельнов М.И. Гибридный метод планирования конфигурации маршрута на карте в условиях частичной неопределенности // Известия ЮФУ. Технические науки. – Ростов-на-Дону: Изд-во ЮФУ, 2025. – № 2(244). – С. 68-82.
3. Лебедев Б.К., Лебедев О.Б., Бесхмельнов М.И. Моделирование построения траектории подвижного объекта на основе методов многокритериальной оптимизации // Вестник Тверского государственного технического университета. Серия: Технические науки. – Тверь: Изд-во ТвГТУ, № 3(27), 2025. – 103-119.
4. Beskhmel'nov M.I., Vyatkin A.A., Dobrikov Y.S., Lebedev O.B. Hybrid algorithm for route configuration formation taking into account uncertainty in terrain information // Lecture Notes in Networks and Systems. Proceedings of the IX International Scientific Conference «Intelligent Information Technologies for Industry», Springer, Czech Republic 2025. Vol 2, pp. 248-265.
5. Лебедев Б.К., Лебедев О.Б., Бесхмельнов М.И. Автономная мультиагентная система управления группой роботов // Труды XXII Национальной конференции по искусственному интеллекту с международным участием КИИ-2025. – СПб: Изд-во СПб ФИЦ РАН, 2025, Т.2, 2025. – С 307-319.
6. Котов Д.В., Лебедев О.Б. Управление передвижением группы БПЛА с соблюдением геометрической структуры строя на основе альтернативной коллективной адаптации // Известия ЮФУ. Технические науки. – Ростов-на-Дону: Изд-во ЮФУ, 2024. – № 1. – С. 155-167.
7. Lebedev O.B., Beskhmel'nov M.I. Dynamic Formation of Robot Movement Route in Nondeterministic Environment with Bypassing Stationary and Nonstationary Obstacles // Pattern Recognition and Image Analysis. Journal special issue XXI national conference on artificial intelligence with international participation. Section «Intelligent agent, robots, intelligent control, computer vision». – Pleiades Publishing, Ltd., 2024, Vol. 34, №3. – pp. 543–548.
8. Лебедев Б.К., Лебедев О.Б., Бесхмельнов М.И. Децентрализованное управление группой автономных подвижных объектов при формировании траектории движения // Известия ЮФУ. Технические науки. – Ростов-на-Дону: Изд-во ЮФУ, 2024. – № 6. – С. 177-190.
9. Лебедев Б.К., Лебедев О.Б. Адаптивный мульти-меметический муравьиный алгоритм дискретной оптимизации // Труды международного научно-технического конгресса «Интеллектуальные системы и

информационные технологии – 2023» («ИС & ИТ-2023», «IS&IT'23»). Таганрог. – 2023. – С. 129-140.

10. Котов Д.В., Лебедев О.Б., Фугаров Д.Д. Динамическое формирование маршрута перемещения робота в недетерминированных средах с обходом стационарных и нестационарных препятствий // Двадцать первая Национальная конференция по искусственному интеллекту с международным участием (КИИ-2023). Труды конференции. Смоленск. – 2023. – С. 254-263.

11. Лебедев Б.К., Лебедев О.Б., Ганжур М.А. Оптимизация методом роя трансформирующихся хромосом // Двадцать первая Национальная конференция по искусственному интеллекту с международным участием (КИИ-2023). Труды конференции. В 2-х томах. Смоленск. – 2023. – С. 77-87.

12. Лебедев Б.К., Лебедев О.Б., Ганжур М.А. Гибридный алгоритм оптимизации на основе объединения моделей роевого интеллекта: роя хромосом и пчел // Информатизация и связь. 2023. – № 2. – С. 80-84.

13. Веселов Г.Е., Лебедев Б.К., Лебедев О.Б. Система автономного интеллектуального управления средней группой роботов // Системный синтез и прикладная синергетика. Сборник научных работ XI Всероссийской научной конференции. Ростов-на-Дону – Таганрог. – 2022. – С. 210-214.

14. Веселов Г.Е., Лебедев Б.К., Лебедев О.Б. Биоинспирированный алгоритм планирования траектории в условиях частичной неопределенности и наличии перемещающихся препятствий // Интегрированные модели и мягкие вычисления в искусственном интеллекте ИММВ-2022. Сборник научных трудов XI Международной научно-практической конференции. В 2-х томах. Коломна. – 2022. – С. 298-308.

15. Лебедев Б.К., Лебедев О.Б., Лебедева Е.О. Эволюционный популяционный метод решения транспортной задачи // Известия ЮФУ. Технические науки. – 2022. – № 4 (228). – С. 143-157.

16. Веселов Г.Е., Лебедев Б.К., Лебедев О.Б. Управление формированием и поддержанием строя автономных беспилотных летательных аппаратов // Системный синтез и прикладная синергетика сборник научных работ X Всероссийской научной конференции. Ростов-на-Дону, Таганрог, 2021. – С. 104-108.

17. Веселов Г.Е., Лебедев Б.К., Лебедев О.Б. Адаптивное управление передвижением коллектива мобильных роботов развернутых в линию // Интегрированные модели и мягкие вычисления в искусственном интеллекте (ИММВ-2021). Сборник научных трудов X-й Международной научно-технической конференции. Смоленск, 2021. – С. 238-246.

18. Veselov G.E., Lebedev B.K., Lebedev O.B. Adaptive movement control of a collective of mobile robots deployed in a line // CEUR Workshop Proceedings. 10. Sep. «IMSC 2021 - Russian Advances in Fuzzy Systems and Soft Computing: Selected Contributions to the 10th International Conference on «Integrated Models and Soft Computing in Artificial Intelligence»» 2021. – P. 180-185.

19. Веселов Г.Е., Лебедев Б.К., Лебедев О.Б. Управление движением группы мобильных роботов в колонне // Информатизация и связь. – 2021. – № 3. – С. 7-11.
20. Veselov G.E., Lebedev B.K., Lebedev O.B. Adaptive control of the movement of a team of mobile robots in a column // Artificial Intelligence in Intelligent Systems. Proceedings of 10th Computer Science On-line Conference 2021, Vol. 2. proceedings of Computer Science On-line Conference. Сер. «Lecture Notes in Networks and Systems» Zlín, Czech Republic, 2021. – P. 367-375.