

СОДЕРЖАНИЕ

1. Igor Zubrycki, Grzegorz Granosik GRIP RECOGNITION AND CONTROL OF A THREE FINGER GRIPPER WITH A SENSOR GLOVE	4
2. Richard Balogh EVALUATION OF THE OPTONCDT ILR SENSOR	13
3. Harchenko S.L., Bagaev D.V. LANGUAGE OF DESIGN OF MODEL OF BEHAVIOR OF COMPLEX SYSTEM	21
4. Norseev S.A., Bagaev D.V. REVIEW OF GROUP CONTROL ALGORITHMS	30
5. Krasnov E.S., Bagaev D.V. PATHFINDING ALGORITHMS EFFICIENCY ESTIMATING IN DISCRETE LABYRINTH BASED ON SOFTWARE SIMULATION	35
6. Veronika Kozhukh PREDICTION AND COMPARISON FUNCTIONS IN SEMI-AUTOMATIC CONTROL...	42
7. Дёмин В.В., Кабыш А.С., Головки В.А. ИНТЕЛЛЕКТУАЛЬНАЯ СИСТЕМА УПРАВЛЕНИЯ АВТОНОМНЫМ МОБИЛЬНЫМ РОБОТОМ.....	44
8. Франкевич И., Ситка В. ВОЗМОЖНОСТИ И ОГРАНИЧЕНИЯ ПОЛЬЗОВАТЕЛЬСКОГО ЛАЗЕРНОГО 3D – СКАНЕРА	53
9. Жулкэвський В. ИСПОЛЬЗОВАНИЕ ПЧЕЛИНОГО И МУРАВЬИНОГО АЛГОРИТМОВ ДЛЯ ОРГАНИЗАЦИИ РАБОТЫ АВТОМАТИЧЕСКОГО СКЛАДА	54
10. Черняк Р. ВОЗМОЖНОСТЬ ИСПОЛЬЗОВАНИЯ ОРЛИНОГО АЛГОРИТМА ПРИ УПРАВЛЕНИИ РАСПРЕДЕЛЕННОЙ МЕХАТРОННОЙ СИСТЕМОЙ	57