

збільшення строку служби світлодіоду, шляхом керування робочим струмом.

РАЗРАБОТКА УПРАВЛЕНИЯ РОБОТОТЕХНИЧЕСКОЙ ИНТЕЛЛЕКТУАЛЬНОЙ СИСТЕМОЙ

магістр П.Н. Ряполов, к.т.н., доц. И.П. Хавина, Национальный технический университет "Харьковский политехнический институт", г. Харьков.

Разработка робототехнических интеллектуальных систем, которые способны заменить труд человека или повысить его производительность, в настоящее время является актуальной. Одним из главных элементов таких систем является система управления, которая в общем случае имеет три уровня: высший (управление поведением), средний (безусловные рефлексы) и нижний (управление оборудованием). Наиболее сложной является разработка модели поведения, позволяющей роботу взвешенно реагировать на внешние события и обучаться. Для решения этой задачи существуют различные методы. В работе используется продукционная логика как средство явного представления знаний. Она описывает действия робота в зависимости от конкретной ситуации и имеющегося опыта. Тестовые примеры показали простоту и эффективность этого подхода.

СРАВНИТЕЛЬНЫЙ АНАЛИЗ И ИССЛЕДОВАНИЕ СОВРЕМЕННЫХ МЕТОДОВ И СРЕДСТВ ОБНАРУЖЕНИЯ И ИДЕНТИФИКАЦИИ ТРАФИКА

к.т.н., доц. С.Г. Семенов, студент С.Т. Тронько, Национальный технический университет "Харьковский политехнический институт", г. Харьков.

В докладе проведен сравнительный анализ и определены наиболее эффективные анализаторы сетевого трафика, выявлены их достоинства (высокая скорость, низкая стоимость) и недостатки (недостаточная полнота отображаемой для оператора информации). Обоснована необходимость усовершенствования современных анализаторов сетевого трафика.

В ходе исследования современных методов идентификации трафика разработана классификация методов идентификации объектов управления в компьютерных сетях. Рассмотрены методы структурной и