

ПЕРЕЛІК ПОСИЛАНЬ

1. Спутниковые карты высокого разрешения онлайн 2018 в реальном времени [Электронный ресурс] – Режим доступа:
<http://it-doc.info/sputnikovye-karty-vysokogo-razresheniya-onlajn/>
2. О.М.Різник, Д.В. Новицький, А.М. Чернодуб, Д.О. Дзюба та ін., Науково-дослідна робота: Дослідження та розробка удосконаленого алгоритму 3D-навігації за даними поточних зображень місцевості, 2014.
3. В. К. Баклицкий. Корреляционно-экстремальные методы навигации и наведения // Тверь: ТО «Книжный клуб», 2009 – 360 с.
4. Белоглазов, И. Н., С. Н. Казарин. Совместное оптимальное оценивание, идентификация и проверка гипотез в дискретных динамических системах// Изв. РАН. Теория и системы управления 4 (1998): с. 26–43.
5. Д.В. Новицкий, А.М. Резник, А.Н. Чернодуб. Фазовый корреляционный алгоритм на основе преобразования Фурье в задачах визуальной навигации летательных аппаратов // Геоінформаційні системи та інформаційні технології у військових і спеціальних задачах. Збірка матеріалів науково-технічного семінару 28 січня 2014 р., Львів, с. 194-202.
6. О.М. Різник. Загальна модель розвитку // Математичні машини і системи. – 2005. – № 1. – с.84-98.
7. Резник А.М. О природе интеллекта // Математические машины и системы. – 2008. – №1. – с. 23-45.
8. D. Eynard, P. Vasseur, C. Demonceaux, and V. Fremont. UAV altitude estimation by mixed stereoscopic vision // 2010 IEEE/RSJ International Conference on Intelligent Robots and Systems (IROS), Oct. 2010, pp. 646-651.

9. J. Z. Sasiadek and P. Hartana. "Sensor data fusion using Kalman filter." In: Proceedings of the Third International Conference on Information Fusion, 2000, Vol.2, pp. 19-25.
10. P. Garcia-Padro and G. Sukhatme and J. Montgomery. Towards Vision-based Safe Landing for an Autonomous Helicopter // In Robotics and Autonomous Systems, 2000.
11. S. Saripalli and J. Montgomery and G. Sukhatme. Vision based Autonomous Landing of an Unmanned Aerial Vehicle // Proceedings of IEEE International Conference on Robotics and Automation, 2002.
12. A. Cherian and J. Andersh and V. Morellas and N. Papanikolopoulos and B. Mettler. Autonomous Altitude Estimation Of A UAV Using A Single Onboard Camera// Proceedings of IEEE International Conference on Intelligent and Robotic Systems, 2009.
13. A. Krizhevsky, I. Sutskever and G. Hinton. ImageNet Classification with Deep Convolutional Neural Networks// Proc. Neural Information and Processing Systems, 2012.
14. K. Jung and S. Lacroix, High resolution terrain mapping using low altitude aerial stereo imagery// Proceedings of IEEE International Conference on Computer Vision, 2003.
15. R. I. Hartley, and A. Zisserman. "Multiple View Geometry in Computer Vision". Cambridge University Press, 2004, ISBN: 0521540518
16. I. N. Beloglazov. Accuracy of stereoscopic navigation system in flights above natural landscapes and urban land // Journal of Computer and Systems Sciences International, (2010). 49(5), 802-810.
17. I. N. Beloglazov, Synthesis of algorithms of a stereoscopic system for navigation, guiding, and remote sensing of terrain// Journal of Computer and Systems Sciences International, 2009, 48(5), 691-704.