Статьи в рецензируемых научных журналах

Яковлев К.С. *Методы повышения эффективности клинической деятельности лечебно-диагностического учреждения на основе оптимизации совокупности медицинских технологических процессов*. Труды Института системного анализа Российской академии наук. Том 35. Поддержка принятия решений. Под редакцией А.Б. Петровского. 2008. С. 109-121.

Осипов Г.С., Тихомиров И.А., Хачумов В.М., Яковлев К.С. *Интеллектуальное управление транспортными средствами: стандарты, проекты, реализации* // Авиакосмическое приборостроение, № 6, 2009. C. 34-43.

Никифорова Л.Н., Яковлев К.С. *Маловысотный полет вертолета и проблемы его автоматизации* // Искусственный интеллект и принятие решений, 3, 2009. C. 42-48.

Яковлев К.С., Хитьков В.В., Логинов М.И., Петров А.В. *Система навигации группы БЛА на основе маркеров* // Робототехника и техническая кибернетика, 4(5), 2014. С. 44-48.

Яковлев К.С. *HGA\*: эффективный алгоритм планирования траектории на плоскости* // Искусственный интеллект и принятие решений, 2, 2010. М: ИСА РАН, 2010. C. 16-25.

Yakovlev, K. S. HGA\*, an efficient algorithm for path planning in a plane. *Scientific and Technical Information Processing*, *37*(6), 2010, pp. 438-447. DOI: 10.3103/S0147688210060092

Яковлев К.С., Баскин Е.С*. Графовые модели в задаче планирования траектории на плоскости* // Искусственный интеллект и принятие решений, 1, 2013. C.5-12.

Яковлев К.С., Макаров Д.А., Панов А.И., Зубарев Д.В. *Принципы построения многоуровневых архитектур систем управления беспилотными летательными аппаратами* // Авиакосмическое приборостроение, 4, 2013. С.10-28.

Яковлев К.С., Петров А.В., Хитьков В.В. Программный комплекс навигации и управления беспилотными транспортными средствами // Информационные технологии и вычислительные системы, 3, 2013. М: ИСА РАН, 2013. С. 72-83.

Яковлев К.С., Макаров Д.А., Баскин Е.С. *Метод автоматического планирования траектории беспилотного летательного аппарата в условиях ограничений на динамику полета* // Искусственный интеллект и принятие решений, 4, 2014. М: ИСА РАН, 2014. C.3-17.

Статьи в рецензируемых сборниках трудов научных конференций

Яковлев К.С. *Методы машинного обучения в задачах моделирования целенаправленного поведения*. Труды XLII всероссийской конференции по проблемам математики, физики и информатики. Секция «программные системы». М.: РУДН, 2006. С. 105-121.

Яковлев К.С. *Методы интеграции данных в задачах определения координат множества объектов*. Труды VIII международной конференции Интеллектуальный анализ информации ИАИ-2008. Киев: Просвита, 2008. С. 595-602.

Яковлев К.С. *Методы сопоставления треков в задачах определения географических координат динамических объектов*. Научная сессия МИФИ-2008. Сборник научных трудов. В 15 томах. Т.10. Интеллектуальные системы и технологии. М.: МИФИ, 2008. С. 187-188.

Яковлев К.С. *Архитектуры систем управления автономными беспилотными аппаратами*. Труды XLIV Всероссийской конференции по проблемам математики, физики и информатики. Секция «программные системы». М.: РУДН. 2008. С. 40-50.

Яковлев К.С. *Методы решения проблемы локального минимума при планировании траектории*. Труды IX международной научной конференция им.Таран Т.А. «Интеллектуальный анализ информации ИАИ-2009», Киев: ПРОСВIТА, 2009. С. 451-457.

Яковлев К.С. *Графы* *специальной структуры в задачах планирования траектории*. Труды III международной конференции «Системный анализ и информационные технологии САИТ-2009». M: ИСА РАН, 2009. С. 226-234.

Яковлев К.С. *Иерархический подход в задачах планирования траектории на плоскости*. Двенадцатая национальная конференция по искусственному интеллекту с международным участием КИИ-2010 (20-24 сентября 2010 г., г. Тверь, Россия): Труды конференции. Т. 3. – М.: Физматлит, 2010. С. 327-338.

Тихомиров И.А., Яковлев К.С., Лешкин А.В., Девяткин Д.А., Воронина В.В. *Формирование индивидуальной траектории студента в системах дистанционного обучения*. Системный анализ и информационные технологии: тр. Четвёртой Междунар. Конф (Абзаково, Россия, 17-23 августа 2011 г.) в 2 Т. Т.2. Челябинск: Изд-во Челябинского гос. ун-та, 2011 г., С.70-72.

Яковлев К.С., Сарафанов В.Ю., Храмоин И.В. *Об одной проблеме, возникающей при планировании траектории на плоскости*. Тринадцатая национальная конференция по искусственному интеллекту с международным участием КИИ-2012 (16-20 октября 2012, г. Белгород, Россия): Труды Конференции. Т.3. – Белгород: Изд-во БГТУ, 2012. C.256-267

Яковлев К.С., Макаров Д.А. *Интеллектуальные технологии и методы управления беспилотными летательными аппаратами*. Пятая международная конференция «Системный анализ и информационные технологии» САИТ-2013 (19-25 сентября 2013 г., г. Красноярск, Россия): Труды конференции. В 2ч т. – Т.1. – Красноярск: ИВМ СО РАН, 2013. – 341 с. С. 313-320.

Яковлев К.С., Храмоин И.В., Баскин Е.С. *Методы построения множества альтернативных путей на плоскости, основанные на декомпозиционном подходе к задаче планирования траектории*. ЭКСТРЕМАЛЬНАЯ РОБОТОТЕХНИКА – робототехника для работы в условиях опасной окружающей среды. // Труды 7-го международного симпозиума. – Санкт-Петербург: Изд-во «Политехника сервис», 2013. – 556 с. С. 436-444.

Яковлев К.С., Хитьков В.В., Петров А.В., Логинов М.И. *Распределенная система управления коалициями беспилотных летательных аппаратов, функционирующих в условиях отсутствия сигналов глобальных навигационных систем* // Четырнадцатая национальная конференция по искусственному интеллекту с международным участием КИИ-2014 (24-27 сентября 2014 г., Казань, Россия): Труды конференции. Т.3. Казань: Изд-во РИЦ «Школа», 2014. – 420 с. С. 350-358.

Yakovlev, K., Khithov, V., Loginov, M., & Petrov, A. (2015). Distributed Control and Navigation System for Quadrotor UAVs in GPS-Denied Environments. In *Intelligent Systems' 2014* (pp. 49-56). Springer International Publishing. doi 10.1007/978-3-319-11310-4\_5

Yakovlev, K., Baskin, E., & Hramoin, I. (2014). Finetuning Randomized Heuristic Search for 2D Path Planning: Finding the Best Input Parameters for R\* Algorithm through Series of Experiments. In *Artificial Intelligence: Methodology, Systems, and Applications* (pp. 278-285). Springer International Publishing. doi 10.1007/978-3-319-10554-3\_29

Тезисы конференций

Яковлев К.С. *Автоматическое планирование в современных системах управления*. Тезисы докладов XLV Всероссийской конференции по проблемам математики, информатики, физики и химии. М.: РУДН, 2009. С. 153-154.

Сарафанов В.Ю., Яковлев К.С. *Методы планирования траектории в динамической среде*. Тезисы докладов XLVI Всероссийской конференции по проблемам математики, информатики, физики и химии. М.: РУДН, 2010. С. 100-102.

Яковлев К.С., Сарафанов В.Ю., Ульянко С.С. *Эмпирический анализ ряда алгоритмов планирования траектории на плоскости*. Тезисы докладов Всероссийской конференции с международным участием «Информационно-телекоммуникационные технологии и математическое моделирование высокотехнологичных систем». М.: РУДН, 2011. С. 150-152.

Яковлев К.С., Храмоин И.В. *Вероятностный декомпозиционный подход к решению задачи планирования траектории на плоскости*. Информационно-телекоммуникационные технологии и математическое моделирование высокотехнологичных систем: Материалы всероссийской конференции с международным участием. Москва, РУДН, 22-26 апреля 2013 года. М: РУДН, 2013. С. 149-152.