

1. *Половинкин П.Н.* Детекторы и дескрипторы ключевых точек. Алгоритмы классификации изображений. Задача детектирования объектов на изображениях и методы ее решения. — Нижний Новгород: НГУ им. Н.И. Лобачевского, 2013. — 18 с.
2. *Dalal N., Triggs B.* Histograms of oriented gradients for human detection // Conference on computer vision and pattern recognition (CVPR). — 2005. — **1**. — P. 886–893.
3. *Kryvonos Iu.G., Krak Iu.V., Barmak O.V.* Construction and identification of elements of sign communication // Cybernetics and systems analysis. — 2013. — **49**, N 2. — P. 163–172.
4. *Enzweiler M., Gavrilu D. M.* Monocular pedestrian detection: survey and experiments // IEEE Trans. on Pattern Analysis and Machine Intelligence. — 2009. — **31**, N 12. — P. 2179–2195.
5. *Mohan A., Papageorgiou C., Poggio T.* Example-based object detection in images by components // Ibid. — 2001. — **23**, N 4. — P. 349–361.

Получено 22.07.2015

Статья представлена к публикации членом редколлегии академиком НАН Украины Ю.Г. Кривоносом.

Поправка к статье «Оптимальное управление процессом колебаний тонкого прямоугольного стержня» / Конец М.М. — 2015. — № 3. — С. 53–58.

В указанной статье автором были допущены неточности. Правильный вариант следующий:

— на протяжении всей статьи выражение « a^4 » следует заменить выражением « $-a^4$ »;

— с. 41, краевые условия (3) правильно должны быть заданы так:

$$z(t, 0) = 0, \quad \frac{\partial z(t, 0)}{\partial x} = 0, \quad \frac{\partial^2 z(t, l)}{\partial x^2} = 0, \quad \frac{\partial^3 z(t, l)}{\partial x^3} = 0; \quad (3)$$

— с. 49, последний абзац, правильно должно быть так:

Исходя из соотношения $\delta(x - y) = \frac{4}{l} \sum_{n=1}^{\infty} \frac{\varphi_n(x)\varphi_n(y)}{\varphi_n^2(\lambda_n l)}$, где $\varphi_n(x) = [\sinh(\lambda_n l) + \sin(\lambda_n l)][\cosh(\lambda_n x) - \cos(\lambda_n x)] - [\cosh(\lambda_n l) + \cos(\lambda_n l)][\sinh(\lambda_n x) - \sin(\lambda_n x)]$, где λ_n — положительные корни уравнения, $\cosh(\lambda l) \cos(\lambda l) = -1$, $\int_0^l \varphi_n^2(x) dx = \frac{1}{4} \varphi_n^2(\lambda_n l)$,

[1, с. 204], ищем функции $R_{ij}(t, x, y)$, $i = 1, 2$; $j = 1, 2$, в следующем виде:

$$\left\{ \begin{array}{l} R_{11}(t, x, y) = \frac{4}{l} \sum_{n=1}^{\infty} r_{n11}(t) \frac{\varphi_n(x)\varphi_n(y)}{\varphi_n^2(\lambda_n l)}, \\ R_{12}(t, x, y) = \frac{2}{l} \sum_{n=1}^{\infty} r_{n12}(t) \frac{\varphi_n(x)\varphi_n(y)}{\varphi_n^2(\lambda_n l)}, \\ R_{21}(t, x, y) = \frac{2}{l} \sum_{n=1}^{\infty} r_{n21}(t) \frac{\varphi_n(x)\varphi_n(y)}{\varphi_n^2(\lambda_n l)}, \\ R_{22}(t, x, y) = \frac{2}{l} \sum_{n=1}^{\infty} r_{n22}(t) \frac{\varphi_n(x)\varphi_n(y)}{\varphi_n^2(\lambda_n l)}, \end{array} \right. \quad (37)$$

и дальше по тексту с учетом предложенных изменений;

— с. 52, соотношение (47) должно иметь следующий вид:

$$\mathbf{x}_n(t_1) = \mathbf{F}_{n11}(t_1 - t) \mathbf{x}_n(t) + \mathbf{F}_{n12}(t_1 - t) \lambda_n(t), \quad \lambda_n(t_1) = \mathbf{F}_{n21}(t_1 - t) \mathbf{x}_n(t) + \mathbf{F}_{n22}(t_1 - t) \lambda_n(t). \quad (47)$$

— *Крылов А.Н.* Собрание трудов. Т. 3. Математика, ч. 2. — М.: Изд. АН СССР, 1949. — 481с.

М.М. Конец