

4.

).

(

(),

1.

1 - .

5.

()

(),

2.

S
[7]

$$S = \langle M, Y, F, R, P \rangle \quad (1)$$

$$M = \{m_i, i = \overline{1, N_M}\}$$

(),

S,

$$Y = \{y_i, i = \overline{1, N_Y}\}$$

$$E = \{e_i, i = \overline{1, N_E}\}$$

$$F = \{f_i, i = \overline{1, N_F}\}$$

M, Y

$$R = \{r_i, i = \overline{1, N_R}\}$$

M, Y

$$P = \{p_i, i = \overline{1, N_P}\}$$

S,

()

(,

3. Автоматизированное формирование набора альтернативных сценариев предотвращения, локализации и ликвидации ЧС, а также снижения ее негативного воздействия на рассматриваемую территорию.

(),

M, Y,

(. 1):

(

• (),

m ;

• (),

m ;

).

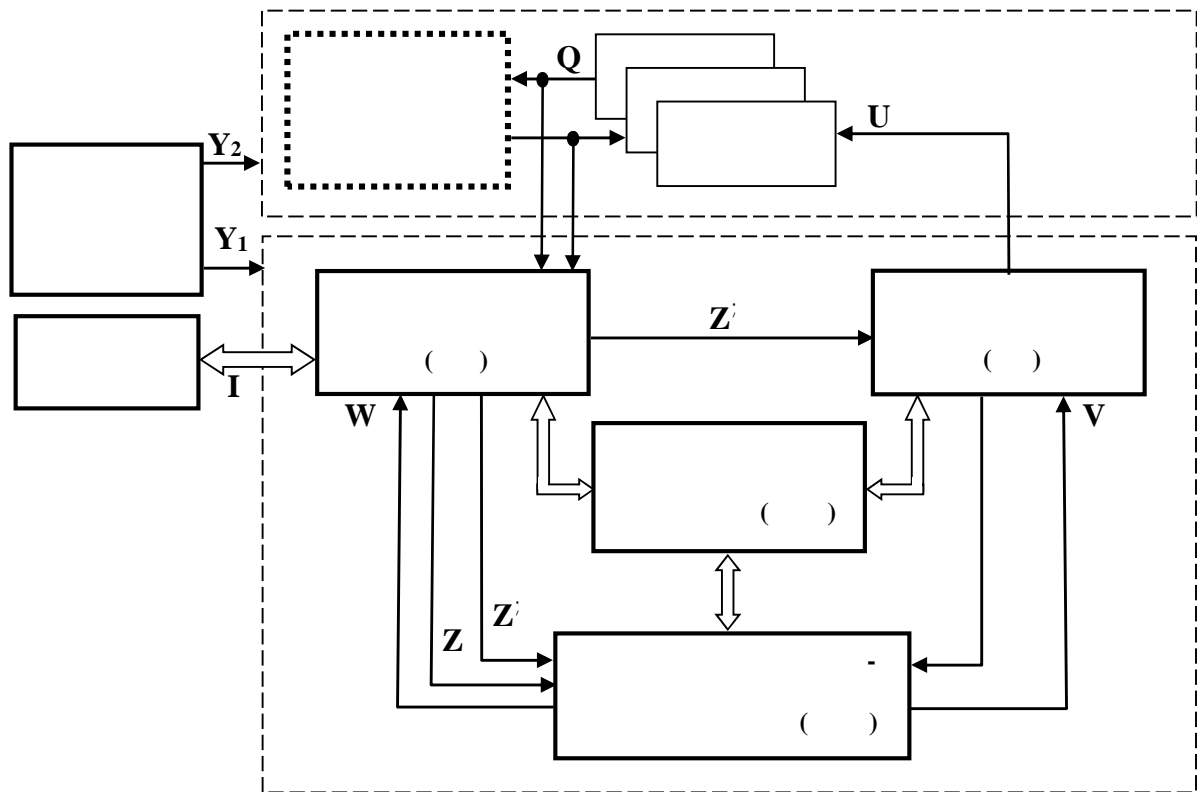
(),

• m ;

• (),

m .

$=\{m_1, m_2, m_3, m_4\}$.
 $\{ \dots \}$,
 U
 Q
 Y_1
 $Y_2 = \{y_1, y_2\}$,
 Z
 $\{V, W\}$,
 $(V - \dots)$,
 $W - \dots$,
 $Y = \{Y_1, Y_2\}$,
 $Y_1 = \{y_1, y_2\}$,



. 1 -

()

$$F_U: (R, Y, U, E) \rightarrow U.$$

$$f : Z^* \times V \times y \rightarrow U.$$

– 2009. – 205 .

2. // 1997. – 5. – .32-35.

3. //

– 1994. – 7. – .26-38.

4. Вильчик С.И. Типовая модель системы управления безопасностью промышленного предприятия / С.И. Вильчик // Природно-техногенная безопасность Сибири: тез. докл. – Красноярск: ИПЦ КГТУ, 2001. – С. 157-160.

5. //

– 1998. – 9. – .3-66.

6. //

– 2008. – 4. – .6-11.

7. //

– 2012. – 3(23). – .206-209

12.03.2013

MODEL OF THE ADAPTIVE SYSTEM OF THE REGION CAUSED SAFETY

V.M. Popov, I.A. Chub, M.V.Novozhilova

A model of the system of region caused safety adapts to the dynamics of the structure and parameter of potentially dangerous objects, the environment, as well as the peculiarities of the territory is proposed.

Keywords: *adaptive model of the region caused safety.*