

Указатель статей, опубликованных в журнале Мехатроника, автоматизация, управление" в 2008 г.

МЕТОДЫ ТЕОРИИ АВТОМАТИЧЕСКОГО УПРАВЛЕНИЯ

- ов Т. А., Слита О. В., Ушаков А. В. Назначение структуры обобщенных векторов, доставляющей динамической системе модальную робастность с минимальными затратами на управление. № 1.
- ов А. З., Каримов В. С. Применение технологии вложения задачи синтеза САУ для многосвязного объекта с запаздываниями по состоянию. № 9.
- тасьева К. Е., Ширяев В. И. Адаптивное оценивание и прогнозирование в динамических системах на основе гарантированного подхода. № 8.
- ов А. А., Кремлев А. С. Алгоритм компенсации неизвестного синусоидального возмущения для линейного неминимально фазового объекта. № 10.
- риков А. С. Старшая производная и большие коэффициенты в задаче управления нелинейными нестационарными объектами. № 5.
- ук А. Р., Пляксиненко Е. А. Синтез динамических систем по требуемым показателям качества. № 4.
- ов В. Н., Шевяхов Е. Н. Стабилизация сложных динамических систем с использованием метода полосного сдвига. № 1.
- иллов А. Н. Нелинейная стабилизация динамических систем управления. № 12.
- олоков Ю. В., Мононская А. В. Прогнозирование С-бифуркационных явлений в динамике импульсных преобразователей по геометрическим инвариантам фазовых траекторий. № 7.
- нощеченко В. И. Синтез управления в задаче быстрогодействия с использованием метода модельного прогнозируемого управления. № 10.
- ров Н. Н., Семашкин В. Е. Предельно достижимая точность линейных следящих систем. № 10.
- ишкин В. Н. Линейно-матричный метод синтеза регулятора при симметризации фазовых ограничений. № 7.
- ивцева Ю. Э. Точная редукция к конечномерным моделям в одном классе задач оптимального управления системами с распределенными параметрами. № 7.
- весюк Н. И. Использование адаптирующих регуляторов для синтеза оптимального управления множеством динамических объектов. № 11.
- а О. В., Ушаков А. В. Модальное управление: два способа реализации концепции подобию. № 9.
- ов О. А. Выбор показателей качества при многокритериальной настройке параметров систем управления. № 4.
- и К. Редукция процедуры синтеза многомерных линейных систем управления к синтезу одномерных с типовым объектом. № 4.
- ин Н. В., Моржов А. В. Методы анализа автоколебательных систем с двумя управляющими элементами. № 7.
- илов С. В. Периодические движения в релейных системах трехпозиционным управлением и ограничителями в объекте регулирования. № 5.
- ионов А. Б., Филимонов Н. Б. О неробастности алгоритмов параметрической идентификации в условиях помех. № 12.
- ионов Н. Б., Деменков М. Н. Дискретное упреждающее управление линейными динамическими объектами с паратрической полиэдральной неопределенностью. № 9.
- узова Г. А. Двухконтурные системы экстремального регулирования с формированием заданной динамики. № 5.
- г И. Б., Цыкунов А. М. Адаптивное управление объектами неопределенной постоянной структурой и неизвестным коэффициентом усиления. № 11.
- ов А. М. Алгоритм робастного управления линейными динамическими объектами по выходу. № 8.

ИССЛЕДОВАНИЕ И УПРАВЛЕНИЕ СЛОЖНЫМИ ТЕХНИЧЕСКИМИ СИСТЕМАМИ

- Алфимов С. М. Перспективные направления развития базовых военных технологий в области создания систем управления и обработки информации. № 2.
- Ведерников Ю. В. Некоторые подходы к решению задачи выбора сложных систем на основе нечетких отношений предпочтения. № 6.
- Гранкин Б. К., Козлов В. В., Лысенко И. В. Принципы декомпозиции сложных объектов в проектных исследованиях. № 6.
- Ефанов В. Н., Шевяхов Е. Н. Согласованно-децентрализованное управление сложными техническими объектами. № 6.

ЦИФРОВЫЕ СИСТЕМЫ, ИНТЕЛЛЕКТУАЛЬНЫЕ ТЕХНОЛОГИИ УПРАВЛЕНИЯ И ОБРАБОТКИ ИНФОРМАЦИИ

- Абрамов Г. В., Емельянов А. Е., Ивлиев М. Н. Математическая модель цифровой системы управления с состязательным методом доступа. № 7.
- Анисимов А. А., Тарарыкин С. В. Автоматическая настройка полиномиальных регуляторов электромеханических систем с использованием искусственной нейронной сети. № 8.
- Бобков С. Г. Проблемы создания быстродействующих системных контроллеров промышленного применения. № 12.
- Бурлаченко Т. Б., Морозова Т. Ю. Нейросетевая оптимизация абдуктивных выводов в задачах диагностики технических систем. № 8.
- Габидуллин М. А. Синтез фотоэлектрического цифрового преобразователя угла и скорости, встраиваемого в исполнительный электродвигатель. № 5.
- Иванова А. С., Пирогов В. В., Полотовский С. Н. Опыт разработки и внедрения компьютерных систем управления производством металлообрабатывающих предприятий. № 12.
- Колоколов Ю. В., Мононская А. В., Мелихов А. Ю. Гибридный алгоритм моделирования динамики импульсных систем преобразования энергии большой размерности. Часть 1. Разработка гибридного алгоритма. № 1.
- Колоколов Ю. В., Мононская А. В., Мелихов А. Ю. Гибридный алгоритм моделирования динамики импульсных систем преобразования энергии большой размерности. Часть 2. Оптимизация гибридного алгоритма по критерию временных затрат. № 5.
- Красильникянц Е. В., Бурков А. П., Иванков В. А. Применение контроллеров движения для систем управления электромеханическими объектами. № 2.
- Сытник А. А., Шульга Т. Э., Папшев С. В. Управление поведением мехатронных систем на основе свойств функциональной избыточности. № 12.
- Шидловский В. И. Дискретизация непрерывной системы управления методом квадратичной оптимизации. № 7.

РОБОТОТЕХНИЧЕСКИЕ СИСТЕМЫ

- Аршанский М. М., Королев Д. Е. Разработка специальной базы знаний на основе данных инспекционной системы в задачах управления мобильными роботами. № 10.
- Баранов Д. Н., Ермолов И. Л., Плешаков Р. В., Подураев Ю. В. Повышение автономности мобильного робота "Вездеход-ТМЗ" на основе бортовой системы навигации. № 5.
- Большаков А. А., Голик М. С. Интеллектуальная система поиска неисправностей в робототехническом комплексе. № 3.
- Евсеев А. А., Носков В. П., Платонов А. К. Формирование электронной карты при автономном движении в индустриальной среде. № 2.
- Егоров О. Д. Особенности расчета преобразователей движения мехатронных и роботизированных систем. № 10.
- Егоров О. Д. Структурный анализ исполнительных устройств роботов. № 7.
- Ермолов И. Л. Автономность мобильных роботов, ее сравнительные меры и пути повышения. № 6.
- Ермолов И. Л. Иерархическое комплексирование данных в мобильной робототехнике. № 9.
- Каляев И. А., Шерemet И. А. Военная робототехника: выбор пути. № 2.

- Кулаков Ф. М., Чернакова С. Э.** Информационные технологии обучения роботов показом движений. Ч. I. Концепция и принципы моделирования движений. № 7.
- Кулаков Ф. М., Чернакова С. Э.** Информационная технология обучения роботов показом движений. Ч. II. Алгоритмы и реализация модели формы движения. № 8.
- Макаров И. М., Лохин В. М., Манько С. В., Кадочников М. В., Ситников М. С.** Использование генетических алгоритмов для автоматического формирования базы знаний интеллектуальной системы управления автономным мобильным роботом. № 6.
- Макаров И. М., Лохин В. М., Манько С. В., Романов М. П.** Интеллектуальные системы управления автономными мобильными объектами. № 2.
- Макаров И. М., Лохин В. М., Манько С. В., Романов М. П., Кадочников М. В.** Алгоритмы управления движением многозвенных мехатронно-модульных роботов с адаптивной кинематической структурой. № 3.
- Петухов С. В.** Методы автономной навигации при попятном движении робота по запомненным ориентирам на пройденной траектории. № 8.
- Пряничников В. Е.** Алгоритмическое обеспечение дистанционных сенсоров мобильных роботов. № 10.
- Пшихонов В. Х.** Организация репеллеров при движении мобильных роботов в среде с препятствиями. № 2.
- Скрябин А. М., Кардаш Д. И., Фрид А. И.** Модернизация управляющих программ систем автоматического управления автономными мобильными объектами. № 3.
- Шаршеналиев Ж. Ш., Даровских В. Д.** Эмергентность много-связной гибкой производственной системы. № 6.

АВТОМАТИЧЕСКОЕ И АВТОМАТИЗИРОВАННОЕ УПРАВЛЕНИЕ ПРОИЗВОДСТВЕННЫМИ И ТЕХНОЛОГИЧЕСКИМИ ПРОЦЕССАМИ

- Арапов Д. В., Курицын В. А.** Оптимизация температурного режима вертикального кристаллизатора. № 12.
- Атлапов А. В.** Оценивание эксплуатационных характеристик смазочно-охлаждающей жидкости в ходе технологического процесса. № 3.
- Атрошенко О. И.** Стабилизация гидролитосферных процессов методом аналитического конструирования агрегированных регуляторов. № 12.
- Афонин С. М.** Исследование абсолютной устойчивости системы управления деформацией пьезопреобразователя для нано- и микроперемещений. № 1.
- Баталов С. А.** Синтез системы управления нефтедобычей и контроля нефтенасыщенности пласта на ранней стадии его разработки. № 6.
- Блинные А. Е.** Разработка новых методов организационного и технологического управления в литейном производстве. № 10.
- Бондарчук А. А., Матвеев М. Г.** Анализ моделей управления твердостью стали в процессе плавки. № 3.
- Бурьян Ю. А., Сорокин В. Н.** Управление частотой излучения гидравлического скважинного вибратора. № 6.
- Валеева Р. Г., Сильнова С. В., Пузырникова Е. А.** Интеллектуальная система управления производством и сбытом. № 1.
- Гиберт Д. П., Ковригин Л. А.** Алгоритм управления дебитом нефтяных скважин с парафинными отложениями. № 6.
- Гузаров М. Б., Ильясов Б. Г., Тагирова К. Ф., Ганеев А. Р.** Оптимальное управление режимами работы группы нефтяных скважин на основе упрощенной модели участка пласта. № 12.
- Девятко Д. Х., Файнштейн С. И., Тутарова В. Д., Калитаев А. Н.** Оперативное планирование отгрузки готовой продукции со складов металлургических предприятий. № 4.
- Козырев В. В.** Мехатронные модули для наноиндустрии: разработка, создание и внедрение. № 1.
- Колосов О. С., Гармаш В. Б., Деев Р. В., Морозов Р. Б.** Повышение помехоустойчивости и эффективности алгоритма регулирования температуры горячего водоснабжения на центральных тепловых пунктах. № 10.
- Коростелев В. Ф., Рассказчиков А. Н., Мартынов И. Е.** Алгоритмическое и программное обеспечение системы управления процессом литья с наложением давления. № 1.

- Кудинов Ю. И., Иванченко К. С., Кудинов И. Ю.** Разработка нечеткой системы прогнозирования качества металлопродукции. № 10.
- Лебедев Г. Н., Щеткин С. Л.** Разработка оптимального управления процессом обогащения руды при ее сортировке. № 7.
- Левков А. А.** Методы повышения эффективности систем управления организационно-техническими объектами. № 7.
- Малков А. В., Першин И. М.** Проектирование распределенной системы управления режимами эксплуатации месторождения "Куколус". № 4.
- Малютин В. Д., Иванов Е. Б.** Экспертная система управления технологическими процессами на примере шлакоперерабатывающей установки. № 3.
- Резчиков А. Ф., Голембиовский Ю. М., Аветисян Ю. А.** Повышение управляемости и компьютеризация систем электро-снабжения как важнейшее направление экономики энергии в промышленности. № 4.
- Саханский С. П.** Управление температурой нагревателя на установке выращивания монокристаллов германия. № 1.
- Фищенко А. Н.** Моделирование и анализ системы массового обслуживания вулканизационного производства. № 7.

ИЗМЕРЕНИЯ, КОНТРОЛЬ И ДИАГНОСТИКА В ТЕХНИЧЕСКИХ СИСТЕМАХ

- Боровик С. Ю., Секисов Ю. Н., Скобелев О. П.** Принципы построения систем сбора, преобразования и обработки информации для экспериментальных исследований винтовентиляторов. № 3.
- Горбатенко Б. Б., Максимова Л. А., Резчиков А. Ф., Рябухо В. П.** Восстановление изображения объекта по записи распределения интенсивности дифракционного поля для контроля микроперемещений. № 9.
- Гранкин Б. К., Козлов В. В., Лысенко И. В., Петров Г. Д.** Метод контроля технического состояния уникальных механических объектов при длительной их эксплуатации. № 3.
- Джашитов В. Э., Панкратов В. М., Барулина М. А.** Датчик температур для мониторинга и диагностики ракетно-космической техники в условиях тепловых ударов. № 3.
- Кычкин В. И., Кычкин А. В., Болотов Д. А.** Прибор для оценки сцепных качеств дорожных покрытий на основе нечеткой логики. № 11.
- Лазичев А. А., Самулеева Ю. А.** Расчет параметров сигнализирующей подсистемы управления давлением. № 11.
- Лазичев А. А., Самулеева Ю. А.** Система автоматизированной настройки манометров с помощью нанесения шкал. № 8.
- Мурынин А. Б., Сафонов И. В., Яковлев С. Ю.** Контроль качества пористых эластичных материалов методами технического зрения. № 11.
- Мусатов В. Ю., Сысоев В. В., Машенко А. А., Варежников А. С., Хризостомов А. А.** О возможности применения нейропроцессора для обработки отклика однокристалльной мультисенсорной микросистемы идентификации газов. № 1.
- Саханский С. П.** Измерение площади монокристалла в системе автоматического управления выращиванием германия. № 8.
- Саханский С. П.** Особенности определения формы фронта кристаллизации при выращивании монокристаллов германия. № 9.
- Седов А. В., Тришечкин Е. В.** Формула для вычисления спектра дискретного сигнала при варьировании частоты следования отсчетов в системах контроля и управления. № 8.
- Чекушкин В. В., Киселев Н. Ф., Аверьянов А. М.** Исследование методов реализации функциональных зависимостей между информативными параметрами измерительной системы. № 11.

МОДЕЛИРОВАНИЕ, УПРАВЛЕНИЕ И ИСПЫТАНИЕ КОЛЕСНЫХ ТРАНСПОРТНЫХ СРЕДСТВ

- Калугин Ф. В.** Двухрежимный алгоритм фильтрации частоты оборотов коленчатого вала дизельного двигателя. № 5.
- Кулешов А. С.** Математические модели движения скейтборда. № 5.
- Поддубный В. И., Trächtler A., Jäker K.-P., Nachtigal V.** Определение оптимальных параметров эластичных опор электро-

двигателя привода колеса для улучшения динамики колесной машины. № 5.

Соломахо В. Л., Руктепель О. С., Кусяк В. А., Филимонов А. А., Озеров Г. С., Ефимчик И. Н. Стендовые испытания автоматизированной системы переключения передач транспортного средства. № 5.

НАВИГАЦИЯ И УПРАВЛЕНИЕ ЛЕТАТЕЛЬНЫМИ АППАРАТАМИ

Александров А. А., Кабанов С. А. Оптимизация посадки беспилотного летательного аппарата с учетом ограничений на управление. № 2.

Алпатов Б. А., Балашов О. Е., Степанкин А. И. Повышение точности сопровождения объектов бортовой оптико-механической системой с двухосным карданным подвесом. № 9.

Бражник В. М., Герасимов Г. И. Развитие интегрированных комплексов бортового оборудования самолетов нового поколения. № 2.

Волжин А. С. Об опыте измерения методической ошибки спутникового навигационного приемника, вызванной различием абсолютной и относительной угловой скорости суточного вращения Земли. № 4.

Костюков В. М., Кутаранов А. Х. Определение путевой скорости летательного аппарата с помощью оптико-электронной системы. № 4.

Лебедев Г. Н., Тин Пхон Чжо. Оценка безопасности и экономичности полета самолетов при заходе на посадку с помощью обратной задачи линейного программирования. № 11.

Павлова Н. В., Петров В. Г., Видлов К. С. Диалоговый комплекс прототипирования и имитационного моделирования бортового оборудования летательных аппаратов на основе информационной модели. № 4.

Пешехонов В. Г., Несенюк Л. П., Грязин Д. Г., Евстифеев М. И., Некрасов Я. А., Аксёненко В. Д. Микромеханический гироскоп, разрабатываемый в ЦНИИ "Электроприбор". № 2.

Скубилин М. Д., Письменов А. В., Спиридонов О. Б. Мониторинг летательного аппарата с учетом состояния его пилота. № 6.

Соколов В. Б., Теряев Е. Д. Беспилотные летательные аппараты: некоторые вопросы развития и применения (обзор по материалам публикаций в Интернете). № 2.

Солдухин В. А. Обоснование решений в автоматизированной системе поддержки деятельности диспетчера по управлению воздушным движением и обратная задача линейного программирования. № 11.

Шендрик Д. А., Французова Г. А. Подход к комплексному моделированию управляемой системы стабилизации оптической линии визирования. № 9.

СУДОВАЯ АВТОМАТИКА И УПРАВЛЕНИЕ НА МОРСКОМ И РЕЧНОМ ФЛОТЕ

Изарцев А. В., Павин А. М. Управление автономным необитаемым подводным аппаратом при инспекции искусственных протяженных объектов. № 4.

Кислицын А. В., Буйневич М. В., Метелицын В. В. О повышении безопасности мореплавания путем интеграции систем наблюдения различных ведомств, занимающихся морской деятельностью. № 8.

Фаларетов В. Ф., Бобков В. А., Юхимец Д. А., Мельман С. В., Борисов Ю. С. Особенности виртуального моделирования движений подводного аппарата с учетом воздействий окружающей вязкой среды. № 4.

МЕХАТРОНИКА И ИНФОРМАЦИОННЫЕ ТЕХНОЛОГИИ В МЕДИЦИНЕ

Бодин О. Н., Митрохина Н. Ю. Регуляризация решения обратной задачи электрокардиографии в компьютерной диагностической системе "Кардиовид". № 11.

Ковшов Е. Е., Мутин Д. И. Управление гетерогенными данными в корпоративной информационной системе медицинского учреждения путем применения XML-технологий. № 3.

Морозов В. В., Жданов А. В. Использование технологий быстрого прототипирования при создании искусственных желудочков сердца систем вспомогательного кровообращения. № 11.

Морозов В. В., Жданов А. В., Костерин А. Б. Биомеханические тренажеры на базе мехатронных модулей для разработки посттравматических контрактур. № 3.

Чернакова С. Э., Карлов А. А., Нечаев А. И., Ронжин А. Л. Мультимодальный человек-машинный интерфейс в медицинских приложениях. № 11.

Черняев А. В., Ясюкевич Д. О. Моделирование процесса насыщения потока крови кислородом в мехатронных медицинских устройствах массообменного типа. № 3.

МЕХАТРОННЫЕ ИССЛЕДОВАТЕЛЬСКИЕ И ТРЕНАЖЕРНЫЕ СИСТЕМЫ

Дорри М. Х., Рошин А. А. Инструментальная программно-алгоритмическая система для разработки исследовательских комплексов. № 12.

Иванов В. С., Моисеев В. Л. Вопросы совершенствования методов аттестации испытательного оборудования для воспроизведения механических воздействующих факторов. № 12.

Проткин И. А., Тимаков В. М., Прошкин В. Н. Совершенствование динамических стендов авиационных тренажеров на базе гидроприводов. № 12.

ТЕСТИРОВАНИЕ И НАДЕЖНОСТЬ ПРОГРАММНЫХ СРЕДСТВ МЕХАТРОННЫХ СИСТЕМ

Короткий Д. А., Устищенко А. Б., Ренжин Д. В. Универсальная архитектура тестовой системы для функционального тестирования встроеного программного обеспечения мехатронных устройств. № 9.

Миронов Б. А., Филиппов С. И. Выбор метода определения надежности программных средств мехатронных систем. № 9.

ПИСЬМА В РЕДАКЦИЮ

Лохин В. М., Романов М. П., Манько С. В. Открытое письмо с обсуждением публикации С. Ф. Сергеева "Методология эргономического проектирования систем искусственного интеллекта для самолетов 5-го поколения". № 10.

Сергеев С. Ф. Ответ на открытое письмо В. М. Лохина, М. П. Романова, С. В. Манько. № 10.

Указатель статей, опубликованных в приложениях к журналу "Мехатроника, автоматизация, управление" в 2008 г.

ПРОБЛЕМЫ МЕХАТРОНИКИ И АВТОМАТИЗАЦИИ В РАБОТАХ ТЕХНОЛОГИЧЕСКОГО ИНСТИТУТА ЮЖНОГО ФЕДЕРАЛЬНОГО УНИВЕРСИТЕТА. № 1

Кравченко П. П., Хусанов Н. Ш. Оптимизированные дельта-преобразования второго порядка и синтез алгоритмов цифрового управления для объектов с частичной структурной неопределенностью.

Кузьменко А. А. Синергетический синтез динамических регуляторов для энергосистем, функционирующих в условиях кучно-постоянных возмущений.

Медведев М. Ю. Робастное управление системой с квадратичной нелинейностью.

Рогозов Ю. И., Бутенков С. А., Свиридов А. С., Горбань Н. С., Дубровский А. А., Друшков С. А., Жабулис Ю. А., Почетков Н. В., Стукотий Л. Н. Метод создания инструментальных средств разработки автоматизированных информационно-управляющих систем.

Финаев В. И., Молчанов А. Ю. Задача автоматической оптимизации при нечетком интервальном задании параметров экстремальной характеристики объекта.

УПРАВЛЯЮЩИЕ И ИНФОРМАЦИОННО-ИЗМЕРИТЕЛЬНЫЕ СИСТЕМЫ ЛЕТАТЕЛЬНЫХ АППАРАТОВ. № 2

- Бронников А. М.** Формализованный синтез нелинейных законов управления систем улучшения устойчивости и управляемости летательных аппаратов.
- Заведеев А. И., Архипов Р. А.** Возможные подходы к построению перспективных систем управления ориентацией космических аппаратов с помощью гироскопических устройств.
- Митрофанов Д. Г., Слатин В. В., Грибков В. Ф., Овчинникова Т. В.** Сравнение методов получения радиолокационных изображений с использованием синтеза апертуры бортовой антенны РЛС.
- Соколов С. В., Щербань И. В., Куликов Ю. А.** Решение задачи управления наведением подвижного объекта на цель с априорно неопределенным подвижным центром на основе оптимального оценивания.

МЕХАТРОНИКА И ИНФОРМАЦИОННЫЕ ТЕХНОЛОГИИ В МЕДИЦИНЕ. № 3

- Зубков А. Ф., Назарова Н. В., Колгушкина Г. С.** Моделирование интеллектуальной деятельности в системе медико-технического образования.
- Истомина Т. В., Козлова Н. В., Назарова Н. В.** Применение модели выпускника при профориентации студентов медико-технического профиля.
- Ковшов Е. Е., Мутин Е. И.** Повышение эффективности функционирования распределенной медицинской информационной системы на основе интеллектуального анализа информации.
- Козырев В. В., Новожилов А. И., Федотов О. В., Паринков С. М.** Шарнирно-стержневая конструкция автоматизированного аппарата остеосинтеза и ее исследование.
- Копылов А. В., Сенкевич Ю. И., Крыленков Л. В., Алькасем Х. И.** Моделирование капиллярного кровотока с использованием алгоритма распределенных вычислений.
- Моисеев В. Б., Бурлюкина Е. В., Павлов А. Ю., Истомина Е. В.** Рынок медицинской техники (на примере КВЧ-аппарата "АИСТ").
- Филатов И. А., Розинин А. В.** Портативный комплекс экспресс-диагностики смерти мозга.

СУДОВАЯ АВТОМАТИКА И УПРАВЛЕНИЕ НА МОРСКОМ И РЕЧНОМ ФЛОТЕ. № 4, 8

- Борейко А. А., Мун С. А., Щербатюк А. Ф.** Определение движения подводного аппарата на основе обработки видеозображений. № 8.
- Давыденко А. А.** Управление экономическим развитием морских торговых портов региона. № 4.
- Дорожкин В. М.** Оценка информационного признака начального этапа поворота морского судна. № 8.
- Жадов Н. Е., Лебедев А. И.** Линейно-кольцевой магнитоупругий датчик упора и продольных колебаний валопроводов. № 4.
- Казунин Д. В., Матвеев С. К.** Численное моделирование нестационарного газового перехода сжиженного газа в танках газозавода. № 4.
- Королев В. В., Жадов Н. Е., Заставный С. В.** Многоканальная система контроля напряженного состояния корпуса судна. № 8.
- Лаврентьева Е. Л.** Алгоритм формирования финансовых резервов на ремонт основных средств в организациях водного транспорта. № 4.
- Моисеев Р. Н.** Лотманская проводка с берега: международный опыт реализации и существующая нормативная база. № 4.
- Тюнин А. В., Афонин А. А., Черноморский А. И.** Оценка потенциальной точности морских векторных гравиметрических измерений. № 8.
- Ушаков В. В.** Применение нейронных сетей при оценке состояния подвижных объектов. № 4.

РОБОТОТЕХНИЧЕСКИЕ СИСТЕМЫ. № 5, 9

- Брискин Е. С.** Об управлении походкой шагающей машины "Восьминог". № 5.
- Казakov А. В.** Динамическая манипулятивность станочного оборудования на основе манипуляторов параллельной структуры. № 5.
- Клевалин В. А., Поливанов А. Ю.** Цифровые методы распознавания в системах технического зрения промышленных роботов. № 5.
- Макаров И. М., Лохин В. М., Манько С. В., Кадочников М. В., Востриков Г. С.** Использование генетических алгоритмов в задачах автоматического обучения и самоорганизации интеллектуальных робототехнических систем. № 9.
- Пашков Н. Н.** Аналитический синтез оптимальных траекторий программного движения многозвенного манипулятора. № 9.
- Попов А. В., Юревич Е. И.** Позиционно-силовое управление манипуляторами: состояние и перспективы. № 5.
- Филаретов В. Ф., Капурин А. А.** Метод полуавтоматического позиционного управления манипулятором с помощью телекамеры, изменяющей пространственную ориентацию своей оптической оси. № 9.
- Шолянов К. С., Кочетков А. А.** Определение числа и места расположения приводов в механизмах и манипуляторах. № 5.

АВТОМАТИЧЕСКОЕ И АВТОМАТИЗИРОВАННОЕ УПРАВЛЕНИЕ ЛЕТАТЕЛЬНЫМИ АППАРАТАМИ. № 6, 11

- Борисенко Ю. Г., Володина Л. А., Кербер О. Б.** Основные принципы формирования закона управления по каналам руля высоты и тяги в режиме "Уход на 2-й круг". № 6.
- Деятельный А. С., Кислов Д. Е.** Исследование метода динамического обращения в задачах определения орбит с известным энергетическим уровнем. № 11.
- Заведеев А. И.** Исследование характеристик системы дистанционного зондирования Земли с помощью космического аппарата. № 6.
- Корсун О. Н.** Принципы параметрической идентификации математических моделей самолетов по данным летных испытаний. № 6.
- Крыжановский Г. А., Солодухин В. А.** Проблемы моделирования и обратные задачи оптимизации процессов деятельности, профессиональной подготовки и повышения квалификации операторов авиатранспортных систем. № 11.
- Мазур В. Н., Цатурян К. Т.** Методы проверки адекватности математической модели возмущенного движения самолета. № 6.
- Сапунков Я. Г., Молоденков А. В.** Аналитическое исследование особого режима управления в задаче оптимального разворота космического аппарата. № 11.
- Сапунков Я. Г., Молоденков А. В.** Численное решение задачи оптимальной переориентации вращающегося космического аппарата. № 6.
- Филиппов Ю. И.** Виброустойчивость нестационарного упругого космического аппарата с прецизионной целевой аппаратурой. № 11.
- Черноморский А. И., Фещенко С. В.** Управление угловой ориентацией платформы одноосного колесного транспортного модуля оптической системы посадки летательного аппарата. № 11.

ЦИФРОВЫЕ СИСТЕМЫ УПРАВЛЕНИЯ И ОБРАБОТКИ ИНФОРМАЦИИ. № 7

- Васюков С. А.** Дискретная коррекция в импульсных электростатических подвесах с ШИМ.
- Мусатов В. Ю., Сысоев В. В., Машенко А. А., Вареников А. С., Хризостомов А. А.** О возможности применения нейромодели для обработки отклика однокристалльной мультисенсорной микросистемы идентификации газов.
- Подчукаев В. А., Шевченко Д. С.** Автоматическое проектирование технической реализации законов управления на платформе программируемых аналоговых интегральных схем производства компании Analog.
- Румянцев Г. Н., Чебурахин И. Ф.** Автоматизация и оптимизация синтеза комбинационных автоматов.

ПРОЕКТИРОВАНИЕ АВИОНИКИ МАЛОРАЗМЕРНЫХ БЕСПИЛОТНЫХ ЛЕТАТЕЛЬНЫХ АППАРАТОВ. № 10

Алалуев Р. В., Иванов Ю. В., Матвеев В. В., Распопов В. Я., Шведов А. П. Бесплатформенная система ориентации и навигации мини-беспилотного летательного аппарата.

Малютин Д. М. Исследование динамики рулевого привода беспилотного малоразмерного летательного аппарата.

Распопов В. Я. Концепция построения и проектирования авионики малоразмерных беспилотных летательных аппаратов.

Распопов В. Я., Телухин С. В., Малютин Д. М., Алалуев Р. В., Шведов А. П., Кузнецов Я. С., Ладонкин А. В. Автопилот мини-беспилотного летательного аппарата.

Телухин С. В., Матвеев В. В. Беспилотный летательный аппарат как объект управления.

СИСТЕМЫ ТЕХНИЧЕСКОГО ЗРЕНИЯ В ЗАДАЧАХ НАВИГАЦИИ И УПРАВЛЕНИЯ АВТОНОМНЫМИ МОБИЛЬНЫМИ РОБОТАМИ. № 12

Бимаков В. А. Высокоскоростная обработка пиксельных моделей для решения задач управления автономным роботом.

Богуславский А. А., Кирильченко А. А., Платонов А. К., Соколов С. М., Трифонов О. В., Ярошевский В. С. Построение описания внешней среды в системах информационного обеспечения мобильных робототехнических комплексов.

Платонов А. К., Носков В. П. Навигационная точность зрительного канала робота.