

# СОДЕРЖАНИЕ

## ОБЩИЕ ВОПРОСЫ МЕХАТРОНИКИ

|                                                                                 |   |
|---------------------------------------------------------------------------------|---|
| Теряев Е. Д., Филимонов Н. Б. Наномехатроника: состояние, проблемы, перспективы | 2 |
|---------------------------------------------------------------------------------|---|

## МЕТОДЫ ТЕОРИИ АВТОМАТИЧЕСКОГО УПРАВЛЕНИЯ

|                                                                                                                                                                |    |
|----------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|----|
| Филаретов В. Ф., Губанков А. С. Синтез адаптивных систем управления, настраиваемых по амплитудным частотным характеристикам объектов с переменными параметрами | 15 |
| Бронников А. М., Буков В. Н. Децентрализованное адаптивное управление с идентификацией и модельной координацией в многосвязных системах                        | 22 |

## ИНТЕЛЛЕКТУАЛЬНЫЕ ТЕХНОЛОГИИ УПРАВЛЕНИЯ И ОБРАБОТКИ ИНФОРМАЦИИ

|                                                                                                                                                              |    |
|--------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|----|
| Терехов В. А., Никонов А. Н. Синтез нейрорегулятора нелинейных динамических объектов на основе одной модели бифуркации                                       | 31 |
| Нечаев Ю. И. Информационные технологии и управление в бортовых интеллектуальных системах новых поколений                                                     | 42 |
| Резчиков А. Ф., Митяшин Н. П., Кузьмиченко Б. М., Рябов О. Н., Карпук Р. В. Многокритериальный выбор оборудования на основе нечеткой меры ценности критериев | 54 |

## ЧЕЛОВЕКО-МАШИННЫЕ СИСТЕМЫ УПРАВЛЕНИЯ

|                                                                                                                                                                                                                            |    |
|----------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|----|
| Себряков Г. Г. Аппроксимирующие модели деятельности человека-оператора в полуавтоматических системах управления динамическими объектами                                                                                    | 59 |
| Фархатдинов И. Г., Подураев Ю. В., Ю Дж.-Х. Экспериментальное исследование позиционного, скоростного и комбинированного позиционно-скоростного режимов управления в системах дистанционного управления мобильными роботами | 70 |
| Contents                                                                                                                                                                                                                   | 79 |