

МЕТОДЫ ТЕОРИИ АВТОМАТИЧЕСКОГО УПРАВЛЕНИЯ

Кудинов Ю. И., Байков С. В., Кудинов И. Ю. Методы и модели нечеткого предиктивного управления	2
Буков В. Н., Сельвесюк Н. И. Робастное подавление внешних возмущений в много- связной системе с децентрализованным координированным управлением	9
Моржин О. В., Тятюшкин А. И. Аппроксимация множеств достижимости и разрешимости нелинейных управляемых дифференциальных систем	16

РОБОТОТЕХНИЧЕСКИЕ СИСТЕМЫ

Герасун В. М., Несмиянов И. А. Системы управления манипуляторами на основе пространственных исполнительных механизмов	24
Паршева Е. А. Децентрализованное робастное управление многозвенным манипулятором сварочного производства	29

КОНТРОЛЬ И УПРАВЛЕНИЕ КАЧЕСТВОМ ПРОДУКЦИИ

Бусурин В. И., Князь В. А., Ходин М. М., Скрипник Н. П. Сканирующий профилометр для измерения профиля цилиндрических тел	36
Загидуллин Р. Р. Количественный подход в управлении качеством продукции	42

МЕХАТРОНИКА И ИНФОРМАЦИОННЫЕ ТЕХНОЛОГИИ В МЕДИЦИНЕ

Беляев Л. В., Морозов В. В., Жданов А. В. Обоснование конструкций лабораторных стендов для исследования характеристик систем вспомогательного кровообращения и искусственного сердца	51
Анисимов Д. Н., Астахова Ю. Ю., Вершинин Д. В., Колосов О. С., Зуева М. В., Цапенко И. В. Дифференциация патологий сетчатки глаза на основе нечеткой логики	56

Журнал в журнале

"УПРАВЛЕНИЕ И ИНФОРМАТИКА В АВИАКОСМИЧЕСКИХ И МОРСКИХ СИСТЕМАХ"

Федунов Б. Е. Интеллектуальная поддержка экипажа на борту антропоцентрического объекта	62
Нагар Ю. Н., Ольшанский В. Ю., Панкратов В. М., Серебряков А. В. Об одной модели пьезогироскопа	71
Бобков В. А., Борисов Ю. С. Навигация подводного аппарата на малых дистанциях по оптической информации	75
Contents	79