

Указатель статей, опубликованных в журнале "Мехатроника, автоматизация, управление" в 2009 г.

ОБЩИЕ ВОПРОСЫ МЕХАТРОНИКИ И АВТОМАТИЗАЦИИ

- Теряев Е. Д., Филимонов Н. Б., Петрин К. В.** Мехатроника как компьютерная парадигма развития технической кибернетики. № 6.
- Соколов Б. В., Юсупов Р. М.** Роль и место неоклассической кибернетики в современной структуре системы знаний. № 6.

МЕТОДЫ ТЕОРИИ АВТОМАТИЧЕСКОГО УПРАВЛЕНИЯ

- Анисимов А. А., Тарарыкин С. В.** Формирование критерия оптимальности в задачах синтеза регуляторов состояния электромеханических систем. № 10.
- Арановский С. В., Бобцов А. А., Николаев Н. А.** Синтез адаптивного наблюдателя для хаотической системы Дуффинга. № 11.
- Асанов А. З., Демьянов Д. Н.** Задание передаточных нулей для обеспечения функциональной управляемости по выходу динамической системы. № 4.
- Аюкасов Р. А.** Синтез алгоритма оптимального управления стохастическими динамическими системами с запаздыванием. № 5.
- Дударенко Н. А., Полякова М. В., Ушаков А. В.** Достаточные алгебраические условия обобщенной синхронизируемости многоканальных динамических объектов. № 5.
- Ким Д. П.** К синтезу оптимальной линейной системы управления по критерию обобщенной работы. № 4.
- Клюдина Т. В., Межирицкий Е. Л., Погорелов В. А., Сапожников А. И.** О применении распределения Пирсона для синтеза плотности вероятности марковского вектора состояния динамической системы. № 11.
- Кочемасов А. В., Володин В. В.** Определение сингулярных решений краевых задач в динамических системах на основе процедуры разложения на ортогональные пространства. № 8.
- Кочетков В. П., Подборский П. Э., Коловский А. В.** Оптимизация динамики электромеханической системы с помощью систем с переменной структурой. № 10.

- Краснова С. А., Уткин В. А., Уткин А. В.** Блочный синтез управления механическими системами в условиях неопределенности. № 6.
- Лопатин П. К.** Исследование достижимости целевых состояний в неизвестной статической среде. № 4.
- Макаров И. М., Лохин В. М., Манько С. В., Романов М. П.** Абсолютная устойчивость одного класса интеллектуальных САУ с ассоциативной памятью. № 1.
- Макаров Н. Н., Владимиров К. И.** Предельные отклонения в кусочно-линейных системах управления. № 10.
- Медведев М. Ю.** Синтез замкнутых оптимальных по быстродействию управлений каскадными нелинейными динамическими системами с ограничениями на координаты. № 7.
- Медведев М. Ю.** Синтез субоптимальных управлений нелинейными многосвязными динамическими системами. № 12.
- Миронов В. И., Миронов Ю. В., Юсупов Р. М.** Вариационное оценивание состояния нелинейной динамической системы по критерию максимального правдоподобия. № 11.
- Миронов В. И., Миронов Ю. В., Юсупов Р. М.** Оптимизация управления в многоточечных задачах о встрече движений. № 10.
- Мышляев Ю. И.** Алгоритмы управления линейными объектами в условиях параметрической неопределенности на основе настраиваемого скользящего режима. № 2.
- Перепелкин Е. А.** Численный метод редукции задачи модального управления многомерными объектами. № 8.
- Погорелов В. А., Клодина Т. В.** Синтез алгоритмов нелинейной фильтрации на основе использования информационных критериев. № 5.
- Рогачев Г. Н.** Использование гибридно-автоматного метода для описания систем автоматизации и управления. № 12.
- Сафронов В. В., Быстров Л. Г.** Построение и ранжирование полного множества матриц, сопровождающих характеристический полином, в задачах моделирования, анализа и синтеза САУ. № 5.
- Сельвесюк Н. И.** Адаптация параметров оптимального управления на основе прямых и обратных задач оптимизации. № 9.
- Сельвесюк Н. И.** Рекурсивный алгоритм синтеза регуляторов заданной точности для стохастических ММО-систем. № 1.
- Сельвесюк Н. И.** Численный алгоритм синтеза регуляторов заданной точности по выходу для многосвязных систем. № 12.

- Слита О. В., Ушаков А. В., Цвентарный А. Ю.** Синтез модального управления, доставляющего непрерывной системе гарантированный запас устойчивости. № 9.
- Фалдин Н. В., Моржов А. В.** Анализ вынужденных периодических движений в релейных системах автоматического управления. № 1.
- Филимонов А. Б., Филимонов Н. Б.** Метод больших коэффициентов усиления и эффект локализации движений в задачах синтеза систем автоматического управления. № 2.
- Фуртат И. Б.** Модифицированный алгоритм робастного обхода интегратора. № 10.
- Фуртат И. Б.** Робастное субоптимальное управление линейными нестационарными объектами по выходу. № 7.
- Чернышев А. Б.** Адаптация частотного критерия абсолютной устойчивости к системам с распределенными параметрами. № 7.
- Яковис Л. М., Спорягин К. В.** Настройка типовых регуляторов для многосвязных объектов управления. № 6.

РОБОТОТЕХНИЧЕСКИЕ СИСТЕМЫ

- Балашов В. С., Громов Б. А., Ермолов И. Л., Роскилли А. П.** Автономный робот для очистки корпусов судов HISMAR. № 9.
- Васенин П. К., Негодяев С. В., Осипов Ю. М., Щербинин С. В.** Управление многокоординатной манипулятор-платформой при обработке поверхностей сложной формы. № 7.
- Васильев А. В., Полин А. В.** Мобильный робот-разведчик на базе шестигусеничного движителя с изменяемой геометрией. № 3.
- Володин Ю. С.** Метод кодирования структурной подсветки для телевизионной системы объемного зрения робототехнического комплекса. № 11.
- Гайдук А. Р., Капустян С. Г., Шаповалов И. О.** Оптимальное перемещение тела интеллектуальным роботом. № 7.
- Головин В. Ф., Архипов М. В., Журавлев В. В.** Метод силового обучения при планировании траекторий робота для восстановительной медицины. № 10.
- Горитов А. Н.** Построение плана траектории промышленного робота в условиях неполной информации о внешней среде. № 10.
- Егоров О. Д., Батурова В. А.** Определение погрешности позиционирования робота с учетом первичных ошибок и погрешностей обобщенных координат. № 10.

- Ивченко В. Д., Корнеев А. А.** Анализ методов распределения заданий в задаче управления коллективом роботов. № 7.
- Инзарцев А. В., Киселев Л. В., Медведев А. В., Павин А. М., Севрюк А. В., Сенин Р. А., Бобков В. А., Борисов Ю. С., Мельман С. В.** Имитационный моделирующий комплекс для "интеллектуального" автономного подводного робота. № 2.
- Каляев И. А., Капустян С. Г.** Проблемы группового управления роботами. № 6.
- Кобрин А. И., Мартыненко Ю. Г., Письменная Е. В.** Всероссийский научно-технический фестиваль молодежи "Мобильные роботы" имени проф. Е. А. Девянина. № 5.
- Саад Загхлюл Саид Аль Кхаит.** Система управления траекторией манипулятора с упругими звеньями, основанная на использовании адаптивной нейронной сети. № 4.
- Тищенко А. С., Михайлов Б. Б.** Навигация мобильного робота на основе системы технического зрения. № 12.
- Филаретов В. Ф., Капурин А. А., Пугачев Ю. А.** Метод полуавтоматического комбинированного управления манипулятором с помощью подвижной телекамеры. № 2.
- Чернакова С. Э.** Моделирование процесса обучения интеллектуальных автономных систем и роботов методом показа движения. № 2.
- Чикуров Н. Г., Гончаров А. В.** Построение математической модели манипуляционного робота методом электроаналогий. № 9.

ИЗМЕРЕНИЯ, КОНТРОЛЬ И ДИАГНОСТИКА ТЕХНОЛОГИЧЕСКИХ ПРОЦЕССОВ

- Абрамов А. Ю., Диков О. В., Рябухо В. П., Шиповская А. Б.** Лазерные интерференционные измерения процессов взаимодиффузии в прозрачных средах. № 1.
- Беленький Л. Б., Боровик С. Ю., Логвинов А. В., Райков Б. К., Секисов Ю. Н., Скобелев О. П., Тулунова В. В.** Методы измерения смещений торцов лопаток в компрессорах и турбинах на основе распределенных кластеров датчиков. Часть 1. Обоснование предлагаемых методов и их описание. № 4.
- Беленький Л. Б., Боровик С. Ю., Логвинов А. В., Райков Б. К., Секисов Ю. Н., Скобелев О. П., Тулунова В. В.** Методы измерения смещений торцов лопаток в компрессорах и турбинах на основе распределенных кластеров датчиков. Часть 2. Реализуемость методов. № 5.

Дунин-Барковский И. И. Мехатронные системы для высокоточного трехмерного контроля размеров на основе активных систем технического зрения в современных технологиях. № 5.

Игнатьев С. А., Игнатьев А. А., Иващенко В. А. Автоматизированные системы мониторинга технического состояния технологического оборудования. № 8.

Лебедев В. Ф., Подкопаева С. В., Гайворонская И. П., Хромых Е. А. Диагностика состояния технологических процессов и оборудования в производстве термоэластопластов с использованием фреймово-продукционного представления знаний. № 4.

ИСПОЛНИТЕЛЬНЫЕ ЭЛЕМЕНТЫ МЕХАТРОННЫХ СИСТЕМ И ТЕХНОЛОГИЙ

Афонин С. М. Исследование характеристик шагового пьезодвигателя нано- и микроперемещений. № 11.

Буканова Т. С., Стешина Л. А., Савиных А. Б. Оптимизационная концепция построения системы управления электрической машины. № 10.

Бухгольц Ю. Г., Новокрещенов О. И., Приступ А. Г., Шевченко А. Ф. Разработка отрезка серии магнитоэлектрических синхронных электродвигателей с дробными зубцовыми обмотками. № 11.

Вянокуров С. А. Особенности формирования микропроцессорного управления в электромеханических системах с бесконтактными двигателями постоянного тока. № 1.

Иванчура В. И., Суханов В. В., Никулин Н. А. Электропривод с многофазным линейным асинхронным двигателем поперечного потока. № 11.

Козырев В. В., Кожевникова М. В. Система анализа и синтеза силовой части мехатронных модулей. № 2.

Кондратьев В. А. Исследование электромагнитных сил в динамике электромагнитного механизма. № 1.

Кузовкин В. А., Филатов В. В. Моделирование асинхронного двигателя в программной среде Electronics Workbench. № 1.

Леонов Г. А., Кондратьева Н. В. Электромеханические и математические модели синхронных электрических машин. № 6.

Макаренко М. Н., Самсонович С. Л. Выбор параметров плунжерного волнообразного гидравлического силового минипривода при заданном диаметре опорного устройства. № 1.

ЦИФРОВАЯ ОБРАБОТКА ИНФОРМАЦИИ

Визильтер Ю. В. Модульные схемы построения мотонных морфологических операторов анализа цифровых изображений. № 2.

Визильтер Ю. В. Модульные схемы построения проективных морфологических операторов анализа цифровых изображений. № 4.

Чебурахин И. Ф., Цурков В. И. Оптимизация и автоматизация синтеза симметрических комбинационных автоматов на основе базовых матричных кристаллов. № 7.

МОДЕЛИРОВАНИЕ И УПРАВЛЕНИЕ В ТЕХНИЧЕСКИХ ОБЪЕКТАХ И ТЕХНОЛОГИЧЕСКИХ ПРОЦЕССАХ

Анисимов В. М., Высоцкий В. Е., Кауров С. Ю., Репин А. С. Применение встроенного микроконтроллера для системы управления стартер-генераторной установки. № 10.

Ануров Ю. М., Пушкарев А. Д., Купцов А. Б., Максютин М. М. Синергетическое управление турбогенератором с бесщеточной системой возбуждения. № 8.

Бобков С. Г. Проблемы создания быстродействующих системных контроллеров промышленного применения. № 1.

Бусурин В. И., Шток К. В. Интегрированный преобразователь давления и температуры на основе оптического туннельного эффекта. № 2.

Ведерников Ю. В. Метод построения интервальных отношений предпочтения на множестве альтернативных вариантов технической системы. № 2.

Волосатова Т. М., Жиряков С. М., Рогозин О. В., Филиппов М. В. Применение аппарата нечеткой логики в построении контроллеров. № 1.

Гоппе Г. Г. Математические модели технологического комплекса электропривод — турбомеханизм — трубопроводная магистраль. Ч. 1. Статические режимы при двух способах управления производительностью. № 10.

Гоппе Г. Г. Математические модели технологического комплекса электропривод — турбомеханизм — трубопроводная магистраль. Ч. 2. Математические модели динамических процессов при управлении производительностью методом дросселирования. № 12.

Градецкий В. Г., Князьков М. М., Каменева О. Н., Семенов Е. А., Чашухин В. Г. Система моделирования движений человека для промышленных применений. № 4.

Захаров О. В. Управление точностью бесцентрового шлифования статистическими методами. № 9.

Казарьян А. В., Балакший В. И. Условия динамической устойчивости акустооптической системы с распределенной запаздывающей обратной связью. № 1.

Капустян С. Г., Кулиничев Р. Н. Групповое управление оборудованием автоматизированных складских систем. № 9.

Коростелев В. Ф., Хромова Л. П., Рассказчиков А. Н. Управление процессом кристаллизации сплава В95. № 8.

Кузнецов Н. А., Гречишкина Н. А. Системы управления нанообъектами. № 6.

Лебедев В. А. Современное дуговое автоматизированное и механизированное сварочное оборудование как мехатронная система. № 9.

Мартинев Г. М., Григорьев А. С. Принцип построения и интеграции в системах ЧПУ класса PCNC подсистемы трехмерной визуализации управляющих программ. № 9.

Мартинев Г. М., Любимов А. Б., Обухов А. И. Проблема адаптации систем ЧПУ класса PCNC к станкам лазерной графики. № 1.

Медведев Д. А., Осипов О. Ю., Осипов Ю. М., Щербинин С. В. Создание лазерных технологических комплексов по критерию цена/качество. № 12.

Мяготин А. В. Тензорный метод анализа процессов пенообразования в проекционных изображениях. № 12.

Парсункин Б. Н., Андреев С. М., Ишметьев Е. Н., Усачев М. В., Михальченко Е. С., Наливкин А. К. Синтез системы оптимального управления электрическим режимом сверхмощной дуговой сталеплавильной печи ДСП-180. № 8.

Прохоренко Е. В., Норбоев Б. Р. Разработка и исследование математической модели электро-механической системы синхронного вакуумного выключателя. № 12.

Ряжских В. И., Никифорова О. Ю. Математическое моделирование процесса непрерывной газоподготовки замкнутых объемов. № 2.

Савин Л. А., Соломин О. В., Дорофеев Л. В. Активные магнитные подшипники: принципы функционирования и моделирования. № 2.

Стебулянин М. М. Комбинаторный метод синтеза управления многосвязными мехатронными системами в режиме динамического позиционирования. № 10.

Сторублев М. Л. Определение показателей точности технологических процессов в ходе их выполнения на основе теории чувствительности. № 8.

Суздальцев А. И., Петров С. П. Параметрический синтез системы управления локальным контуром теплоснабжения по критерию минимума энергетических затрат. № 2.

Супоня А. А. Определение требований к надежности элементов сложного изделия на этапе проектирования. № 2.

Чикуров Н. Г. Синтез математических моделей механических систем методом электроаналогий. № 4.

Шестаков В. М., Епишкин А. Е., Нащин Г. В. Разработка и исследование системы стабилизации колебаний шестироторной вибрационной установки. № 12.

УПРАВЛЕНИЕ МОБИЛЬНЫМИ МАШИНАМИ

Алексеев К. Б., Малявин А. А., Палагута К. А. Сравнительный анализ предикторного и нечеткого управления движением автомобиля. № 5.

Девятисильный А. С., Дорожко В. М. Управление безопасным движением автомобилей в транспортном потоке. № 5.

Ляхов С. В., Белоус М. М. Комплекс для исследования систем активной безопасности автомобиля. № 5.

Михеева Т. И., Сапрыкин О. Н. Самоорганизующиеся модели в интеллектуальных транспортных системах. № 1.

СИСТЕМЫ УПРАВЛЕНИЯ ВООРУЖЕНИЕМ

Буренок В. М. Основные направления и перспективы создания автоматизированных систем управления развитием вооружения, военной и специальной техники. № 3.

Ваганов Н. И. Перспективы развития базовых военных технологий в области создания систем управления и обработки информации. № 3.

Крайлюк А. Д., Комченков В. И., Ивлев А. А., Юрин А. Д. Основы концепции развития робототехники военного назначения до 2030 г. № 3.

Макаров И. М., Лохин В. М., Манько С. В., Романов М. П., Ивлев А. А., Юрин А. Д. Перспективы и реалии применения интеллектуальных технологий управления и обработки информации при создании образцов вооружения и военной техники нового поколения. № 3.

Сазыкин Ю. М., Филиппов С. И. Мехатронные системы управления огнем и наведением огневых средств артиллерии. № 4.

НАВИГАЦИЯ И УПРАВЛЕНИЕ ДВИЖЕНИЕМ

- Августов Л. И., Сорока А. И.** Бортовой гравивариометр. Опыт разработки и результаты стендовых испытаний. № 3.
- Алешин В. И., Кржжановский Г. А., Купин В. В.** Исследование неравномерности транспортных потоков при управлении воздушным движением. № 4.
- Вербя Г. Е., Глубятников В. Н., Кирилин А. Н., Пшихопов В. Х., Старостин И. А., Ступников В. И.** Современное состояние и перспективы использования воздухоплавательных комплексов. № 3.
- Девятисильный А. С., Числов К. А.** Позиционно корректируемая гравиинерциальная навигационная система. № 4.
- Джанджгава Г. И., Герасимов Г. И., Сазонова Т. В., Щербунов Г. И.** Вопросы разработки и стандартизации бортовых форматов векторной электронной карты для летательных аппаратов. № 3.
- Евстифеев М. И.** Проблемы проектирования и опыт разработки микромеханических гироскопов. № 6.
- Костяшкин Л. Н., Павлов О. В., Трофимов Д. В.** Проблемные аспекты разработки наשלемных систем целеуказания и индикации для вертолетов. № 3.
- Лебедев А. В., Филаретов В. Ф.** Система с переменной структурой для централизованного управления движением автономного подводного аппарата. № 4.
- Макаров Н. Н., Солдаткин В. М.** Методология построения и исследования информационно-управляющих систем обеспечения безопасности функционирования бортового эргатического комплекса. № 4.
- Пешехонов В. Г., Несенюк Л. П., Грязин Д. Г.** Микромеханические инерциальные преобразователи. Современное состояние и применение в военной технике. № 3.
- Половко С. А., Смирнова Е. Ю., Степанов Д. Н.** Интеллектуальные системы технического зрения для безопасности и навигации. № 3.

АВТОМАТИЗИРОВАННЫЕ СИСТЕМЫ УПРАВЛЕНИЯ

- Аветисян Ю. А., Кушников В. А., Резчиков А. Ф., Родичев В. А.** Математические модели и алгоритмы оперативного управления процессами ликвидации чрезвычайных ситуаций. № 11.
- Безрѳднѳй А. А.** Оптимизация обслуживания автотранспортных средств на автозаправочных станциях с использованием автоматизированных автозаправочных терминалов. № 11.

Боев С. Ф., Рахманов А. А., Слока В. К. Сетешен-трические системы регионального уровня реального масштаба времени. № 3.

Косинский М. Ю., Шихин В. А. Исследование возможностей нечетких моделей для оценивания эксплуатационной надежности автоматизированных систем. № 8.

Резчиков А. Ф., Иванов А. С., Домнич В. С. Анализ аварий в человеко-машинных системах с использованием моделей причинно-следственных связей. № 7.

Смирнов А. В., Кашевник А. А., Левашова Т. В., Шилов Н. Г. Теоретические и технологические основы построения контекстно-управляемых систем поддержки принятия оперативных решений в открытой информационной среде. № 3.

Тарасов Е. Н., Ивлиев Р. С. Изменение состояния автоматизированной информационной системы с централизованным управлением. № 3.

МЕХАТРОНИКА И ИНФОРМАЦИОННЫЕ ТЕХНОЛОГИИ В МЕДИЦИНЕ

- Бакусова З. И., Бодин О. Н., Востриков А. А.** Использование моделирования периодики Венкебаха для оценки степени тренированности сердца. № 8.
- Бураков В. В.** Модели и алгоритмы управления качеством программных средств на примере приложения для военной телемедицины. № 5.
- Бушманов А. В., Дрюков А. А.** Имитационное моделирование процессов компрессии и distraction отломков костей аппаратом остеосинтеза. № 5.
- Головин В. Ф., Архипов М. В., Журавлев В. В.** Проблемы развития робототехники в восстановительной медицине. № 9.
- Князь В. А., Крыченков В. Ф., Матвеев И. А., Мuryннин А. Б., Салтыкова Е. Б.** Диагностика патологий зрения человека по антропометрическим данным лица методами технического зрения. № 8.
- Козлов С. В., Чумаков Д. М., Точинский Е. Г.** Многофункциональный контроллер видеокамеры рентгеновского преобразователя. № 9.
- Матвеев И. А.** Алгоритм поиска радужки глаза по взаимосвязным максимумам проекций градиентов яркости. № 5.
- Морозов В. В., Жданов А. В., Беляев Л. В.** Разработка мехатронного модуля имплантируемой системы искусственного сердца и ѳго лабораторно-стендовые испытания. № 5.
- Сидорова М. А., Ерушова Н. А.** Обоснование выбора параметров нейросетевой скрининговой диагностики нарушений системы гемостаза. № 8.

**"УПРАВЛЕНИЕ И ИНФОРМАТИКА
В АВИАКОСМИЧЕСКИХ
И МОРСКИХ СИСТЕМАХ"**

Александровская Л. Н., Кузнецов А. Г., Солонников Ю. И. Особенности менеджмента качества и сертификации бортовых систем воздушных судов. № 12.

Ахметов Р. Н., Головченко А. А., Макаров В. П., Соллогуб А. В. Особенности полетной калибровки бортовой аппаратуры космических аппаратов дистанционного зондирования Земли. № 7.

Ахметов Р. Н., Макаров В. П., Соллогуб А. В. Проблемы обеспечения сбое- и отказоустойчивости бортовой аппаратуры космического аппарата дистанционного зондирования Земли от воздействия излучений космического пространства. № 11.

Бобров М. С., Аверьянов А. М., Чекушкин В. В. Имитация траекторий движения воздушных объектов для радиолокационных систем управления и контроля воздушного пространства. № 9.

Волков А. Б., Каретников В. В., Сикарев И. А. Алгоритмы определения дальности и радиуса зоны действия автоматической информационной системы в условиях сложной помеховой обстановки. № 10.

Гребнев О. Н., Корсун О. Н. Минимизация погрешностей идентификации, обусловленных неточной информацией о структуре математической модели летательного аппарата и системы измерений. № 9.

Грибков В. Ф., Корнеев Н. И., Шестопалов Е. В. Математическая модель бортовой радиолокационной станции для базы знаний бортовой оперативно-советующей экспертной системы. № 12.

Девятисильный А. С., Числов К. А. Модель гравитационно-инерциальной системы на подвижном основании. № 8.

Заведеев А. И. Исследование точности астрономической системы управления ориентацией космического аппарата. № 8.

Заведеев А. И., Архипов Р. А. Особенности применения малоизбыточных кратных гиросиловых

систем управления ориентацией космических аппаратов. № 10.

Ивченко Н. К., Ивченко А. В. Аналитический подход к проблеме монтажных искажений быстро-вращающейся опоры гироскопа. № 8.

Крыжановский Г. А., Солодухин В. А. Методологические и прикладные аспекты обратной задачи оптимизации в процессах принятия решений при управлении воздушным движением. № 11.

Лебедев Г. Н., Мирзоян Л. А., Ефимов А. В. Нейросетевое планирование групповых действий летательных аппаратов при наблюдении заданной группы подвижных наземных объектов. № 11.

Лебедев Г. Н., Тин Пхон Чжо. Оценка эффективности организации взаимопомощи в многоканальных авиакосмических системах. № 7.

Левин Д. Н., Пономаренко А. В., Сильвестров М. М. Концептуальный облик и особенности построения диалоговых моделирующих комплексов и действующего макета кабины для эргономического сопровождения разработки эргатического информационно-управляющего комплекса перспективного многофункционального маневра самолета. № 12

Прошин И. А., Тимаков В. М., Прошкин В. Н. Тренажер вертолета с имитацией посадки на взволнованную водную поверхность. № 9.

Разумовский А. И., Ромакин В. А. Построение и анализ 3D-модели рельефа местности с использованием программного комплекса "Relief Studio". № 7.

Сильвестров М. М., Чернышев В. А. Современная методология и концептуальные основы построения эргатического интегрированного комплекса управления многоцелевого маневренного самолета. № 7.

Хахулин Г. Ф., Новиков С. А., Посадский А. И., Ескин В. И. Задачи формирования и динамической корректировки плана наблюдений в системе космического мониторинга подвижных морских объектов. № 11.

Челноков Ю. Н., Логинов М. Ю. Дифференциальные уравнения ошибок корректируемой БИНС, функционирующей в нормальной географической системе координат. № 10.