

МЕХАТРОНИКА, АВТОМАТИЗАЦИЯ, УПРАВЛЕНИЕ

№ 10 (103)

октябрь

2009

Редакционный совет:

КУЗНЕЦОВ Н. А.
МАКАРОВ И. М.
МАТВЕЕНКО А. М.
ПЕШЕХОНОВ В. Г.
СОЛОМЕНЦЕВ Ю. М.
ФЕДОРОВ И. Б.

Главный редактор:

ТЕРЯЕВ Е. Д.

Заместители гл. редактора:

ПОДУРАЕВ Ю. В.
ПУТОВ В. В.
ЮЩЕНКО А. С.

Выпускающий редактор:

ФИЛИМОНОВ Н. Б.

Ответственный секретарь:

ПЕТРИН К. В.

Редакционная коллегия:

АЛЕКСАНДРОВ В. В.
АНТОНОВ Б. И.
АРШАНСКИЙ М. М.
БОГАЧЕВ Ю. П.
БУКОВ В. Н.
ВОСТРИКОВ А. С.
ГРАДЕЦКИЙ В. Г.
ГОЛУБЯТНИКОВ И. В.
ИВЧЕНКО В. Д.
ИЛЬЯСОВ Б. Г.
КАЛЯЕВ И. А.
КОЛОСОВ О. С.
КОРОСТЕЛЕВ В. Ф.
КРАСНЕВСКИЙ Л. Г.
КУЗЬМИН Н. Н.
ЛЕБЕДЕВ Г. Н.
ЛЕОНОВ Г. А.
ЛЁВИН Б. А.
ЛОХИН В. М.
НОРЕНКОВ И. П.
ПАВЛОВСКИЙ В. Е.
РАПОПОРТ Э. Я.
РАССАДКИН Ю. И.
РАЧКОВ М. Ю.
РЕЗЧИКОВ А. Ф.
СЕБРЯКОВ Г. Г.
СИГОВ А. С.
СИРОТКИН О. С.
СОЙФЕР В. А.
ТИМОФЕЕВ А. В.
ФИЛАРЕТОВ В. Ф.
ФУРСОВ В. А.
ХИМЕНКО В. И.
ЮРЕВИЧ Е. И.
ЮСУПОВ Р. М.

Редакция:

БЕЗМЕНОВА М. Ю.
ГРИГОРИН-РЯБОВА Е. В.
ЧУГУНОВА А. В.

СОДЕРЖАНИЕ

МЕТОДЫ ТЕОРИИ АВТОМАТИЧЕСКОГО УПРАВЛЕНИЯ

- Фуртат И. Б.** Модифицированный алгоритм робастного обхода интегратора 2
Макаров Н. Н., Владимиров К. И. Предельные отклонения в кусочно-линейных системах управления 8
Миронов В. И., Миронов Ю. В., Юсупов Р. М. Оптимизация управления в многоотечных задачах о встрече движений 14

РОБОТОТЕХНИЧЕСКИЕ СИСТЕМЫ

- Егоров О. Д., Батунова В. А.** Определение погрешности позиционирования робота с учетом первичных ошибок и погрешностей обобщенных координат 19
Горитов А. Н. Построение плана траектории промышленного робота в условиях неполной информации о внешней среде 25
Головин В. Ф., Архипов М. В., Журавлев В. В. Метод силового обучения при планировании траекторий робота для восстановительной медицины 29

МОДЕЛИРОВАНИЕ И УПРАВЛЕНИЕ В ОТРАСЛЕВЫХ МЕХАТРОННЫХ СИСТЕМАХ

- Стебулянин М. М.** Комбинаторный метод синтеза закона управления многосвязными мехатронными системами в режиме динамического позиционирования 31
Анисимов А. А., Тарарыкин С. В. Формирование критерия оптимальности в задачах синтеза регуляторов состояния электромеханических систем 36
Кочетков В. П., Подборский П. Э., Коловский А. В. Оптимизация динамики электромеханической системы с помощью систем с переменной структурой 42
Буканова Т. С., Стешина Л. А., Савиных А. Б. Оптимизационная концепция построения системы управления электрической машиной 48
Анисимов В. М., Высоцкий В. Е., Кауров С. Ю., Репин А. С. Применение встроенного микроконтроллера для системы управления стартер-генераторной установки . . . 50
Гоппе Г. Г. Математические модели технологического комплекса электропривод—трубопроводная магистраль. Часть 1. Математические модели статистических режимов при двух способах управления производительностью 56

Журнал в журнале "УПРАВЛЕНИЕ И ИНФОРМАТИКА В АВИАКОСМИЧЕСКИХ И МОРСКИХ СИСТЕМАХ"

- Волков А. Б., Каретников В. В., Сикарев И. А.** Алгоритмы определения дальности и радиуса зоны действия автоматической информационной системы, работающей в условиях сложной помеховой обстановки 62
Челноков Ю. Н., Логинов М. Ю. Дифференциальные уравнения ошибок корректируемой бесплатформенной инерциальной навигационной системы, функционирующей в нормальной географической системе координат 64
Заведеев А. И., Архипов Р. А. Особенности применения малоизбыточных кратных гиросиловых систем управления ориентацией космических аппаратов 73
Contents 79

Журнал входит в Перечень периодических изданий, рекомендованных ВАК РФ для публикации основных результатов диссертаций на соискание ученой степени доктора и кандидата наук; журнал включен в систему Российского индекса научного цитирования

Информация о журнале доступна по сети Internet по адресу:
<http://novtex.ru/mech>, e-mail: mech@novtex.ru