

# Указатель статей, опубликованных в журнале "Мехатроника, автоматизация, управление" в 2012 году

## ОБЩИЕ ВОПРОСЫ МЕХАТРОНИКИ

- Осипов Ю. М., Щербинин С. В.** О мехатронике как научной основе создания высокотехнологичной продукции. № 8.
- Сергеев С. Ф.** Мехатроника как конвергентная научно-практическая дисциплина. № 1.

## МЕТОДОЛОГИЯ И ФИЛОСОФИЯ СЛОЖНЫХ СИСТЕМ

- Виттих В. А.** Интерсубъективные системы как объекты постнеклассической науки. № 1.
- Виттих В. А., Игнатъев М. В., Смирнов С. В.** Онтологии в интерсубъективных теориях. № 5.

## МЕТОДЫ ТЕОРИИ АВТОМАТИЧЕСКОГО УПРАВЛЕНИЯ

- Алиев Ф. А., Исмаилов Н. А.** Об одном методе линеаризации для нелинейных систем. № 6.
- Анисимов Д. Н., Мякинков Д. А.** Проблемы снижения погрешностей оценок параметров нелинейных динамических объектов при идентификации методом экспоненциальной модуляции. № 3.
- Бобцов А. А., Ефимов Д. В., Пыркин А. А., Золгадри А.** Алгоритм адаптивного оценивания частоты смещенного синусоидального сигнала с аддитивной нерегулярной составляющей. № 2.
- Быстров С. В., Григорьев В. В., Рабыш Е. Ю., Мансурова О. К.** Анализ качества переходных процессов в непрерывных и дискретных системах на основе условий качественной экспоненциальной устойчивости. № 9.
- Быстров Л. Г., Сафронов В. В.** Новые компьютерные алгоритмы вычисления матричной экспоненты в приложении к исследованию линейных динамических систем автоматического управления. № 8.
- Воевода А. А., Жмудь В. А., Заворин А. Н., Ядрышников О. Д.** Сравнительный анализ методов оптимизации регуляторов с использованием программных средств VisSim и MATLAB. № 9.
- Гайдук А. Р., Плаксиенко Е. А.** Синтез автономных и связанных многомерных систем управления. № 1.

- Данилушкин И. А., Гусева М. А.** Численно-аналитическое моделирование систем с распределенными параметрами. № 8.
- Ефанов В. Н., Муфаззалов Д. Ф.** Стабилизация нелинейной системы управления в заданной области пространства состояний. № 8.
- Ким Д. П.** Алгебраический метод синтеза систем управления с чистым запаздыванием. № 10.
- Колосов О. С., Кошоева Б. Б.** Алгоритмы численного дифференцирования реального времени в задачах управления. № 2.
- Колосов О. С., Кошоева Б. Б.** Методика реализации алгоритмов численного дифференцирования в законе регулирования с увеличенным шагом дискретизации. № 8.
- Кравченко П. П.** Синтез алгоритмов управления перевернутым маятником на тележке с использованием аппарата дельта-преобразований второго порядка. № 5.
- Краснодубец Л. А., Крамарь В. А.** Проектирование адаптивных регуляторов для мехатронных систем. № 1.
- Краснощеченко В. И.** Синтез регулятора с ограниченным управлением для неустойчивого объекта с определением границы области стабилизации на основе гомотопии векторных полей. № 9.
- Матвеев М. Г., Семенов М. Е., Шевлякова Д. В., Канищева О. И.** Зоны устойчивости и периодические режимы решения перевернутого маятника с гистерезисным управлением. № 11.
- Мионов В. И., Мионов Ю. В., Юсупов Р. М.** Энергетически оптимальное управление в линейных многоточечных задачах о встрече движений. № 3.
- Мионов В. И., Мионов Ю. В., Юсупов Р. М.** Совместное вариационное оценивание параметров состояния нелинейных динамических систем и параметров моделей измерений по критерию максимального правдоподобия. № 4.
- Мионов В. И., Мионов Ю. В., Юсупов Р. М.** Определение характеристик точности вариационных оценок параметров состояния нелинейных динамических систем. № 5.
- Мышляев Ю. И., Мишаков В. В.** Управление лагранжевыми каскадными объектами на основе настраиваемых скользящих режимов высшего порядка. № 7.
- Некрасов И. В.** Многошаговая оптимизация дискретного процесса управления методом ограниченного перебора возможных состояний системы. № 10.
- Никонов А. Н., Терехов В. А.** О проблеме начальных условий в управляемых системах с нелинейной динамикой и особенностями канала управления. № 2.

**Тягунов О. А.** Развитие технологий прямых корневых методов в задачах исследования систем управления. № 11.

**Филимонов А. Б., Филимонов Н. Б.** Аналитический синтез систем координирующего управления. № 7.

**Филимонов А. Б., Филимонов Н. Б.** Метод динамической коррекции и автономизация каналов управления в многосвязных системах на основе формализма линейно-квадратичной оптимизации. № 12.

**Цыкунов А. М., Паршева Е. А.** Компенсация возмущений и помех в многосвязных системах с измеряемым вектором состояния. № 6.

**Чебурахин И. Ф.** Математические модели для минимизации и автоматизации синтеза дискретных управляющих систем. № 4.

**Чебурахин И. Ф.** Алгоритмизация представления булевых функций формулами и схемами минимальной сложности в базисе Жегалкина. № 12.

### АВТОМАТИЧЕСКИЕ И АВТОМАТИЗИРОВАННЫЕ СИСТЕМЫ УПРАВЛЕНИЯ

**Бузников С. Е., Тамбулатов П. В.** Анализ решений задачи стабилизации скорости автомобиля. № 2.

**Гиндин П. Д., Кондратенко В. С., Сорокин А. В., Хлызов В. А.** Программа управления для промышленных установок лазерного управляемого термораскалывания. № 3.

**Григорьев А. М., Иванко Е. Е., Князев С. Т., Ченцов А. Г.** Динамическое программирование в обобщенной задаче курьера, осложненной внутренними работами. № 7.

**Гришина Т. Г.** Вероятностное обоснование и принятие решений при управлении автоматизированным производством. № 1.

**Иващенко В. А., Колоколов М. В., Васильев Д. А.** Концепция синтеза структуры системы автоматизированного управления электропотреблением промышленных предприятий. № 10.

**Кузовлев Д. И., Тизик А. П., Тресков Ю. П.** Декомпозиционный алгоритм для решения транспортной задачи с ограниченными пропускными способностями. № 1.

**Оруджов Г. Г., Алиева А. А., Расулова Н. В.** Система автоматического управления объемом воды в водохранилище с применением элементов ГИС-технологий. № 12.

**Палагута К. А., Алексеев А. А.** Метод формирования области поиска для оптимизации траектории уклонения автомобиля от лобового столкновения. № 2.

**Садыгов А. Б.** Метод оценки риска возникновения аварий на предприятиях. № 10.

**Шаршеналиев Ж. Ш., Миркин Е. Л.** Синтез модифицированных алгоритмов адаптивного управления процессом роста монокристаллов кремния. № 3.

### ЭРГАТИЧЕСКИЕ СИСТЕМЫ

**Айвазян С. А.** Анализ состояния и перспективы развития систем отображения информации и управления боевых эргатических комплексов. № 6.

**Айвазян С. А.** Алгоритмы автоматизированного видения и сопровождения объектов (целей) с использованием информации о направлении взгляда человека-оператора. № 12.

**Бу Дык Лунг, Падерно П. И., Сатторов Ф. Э.** Человеческий фактор в корпоративных сетях. Часть 1. Модели и оценки. № 10.

**Бу Дык Лунг, Падерно П. И., Сатторов Ф. Э.** Человеческий фактор в корпоративных сетях. Часть 2. Управление. № 11.

**Бу Дык Лунг, Падерно П. И., Сатторов Ф. Э.** Человеческий фактор в корпоративных сетях. Часть 3. Системный администратор. № 12.

**Дударенко Н. А., Сержантова (Полякова) М. В., Ушаков А. В.** Представление производственной деятельности антропокомпонента — оператора непрерывной динамической моделью с интервальными параметрами. № 5.

**Иванов А. С., Лапковский Р. Ю., Уков Д. А., Филимонок Л. Ю.** Причинно-следственный подход к расследованию аварийных ситуаций в человеко-машинных системах. № 2.

**Максименко А. С., Федунев Б. Е., Чучвага Р. В.** Компьютерная система "Динамический граф" для оценки реализуемости алгоритмов деятельности оператора. № 10.

**Обознов А. А., Волков Э. В., Чернецкая Е. Д.** Образно-концептуальные модели в деятельности операторов сложных эргатических систем. № 5.

**Падерно П. И., Павлухин И. С., Смирнов А. В.** Развитие функционально-структурной теории для оценки качества деятельности операторов эргатических систем. № 5.

**Петухов И. В.** Исследование сенсорно-моторного взаимодействия человека-оператора и технической системы. № 2.

**Сергеев С. Ф.** Адаптивная автоматизация деятельности оператора в среде иммерсивного интерфейса мехатронного подвижного объекта. № 5.

## ИНТЕЛЛЕКТУАЛЬНЫЕ ТЕХНОЛОГИИ В ЗАДАЧАХ УПРАВЛЕНИЯ И ОБРАБОТКИ ИНФОРМАЦИИ

- Кабак И. С., Гаделев А. М.** Система диагностики технологического процесса резания с использованием аппарата нейронных сетей. № 10.
- Косинский М. Ю., Шихин В. А.** Разработка нейронечеткой модели для задач анализа эксплуатационной надежности автоматизированных систем. № 6.
- Макаров И. М., Лохин В. М., Манько С. В., Романов М. П., Крюченков Е. Н., Кучерский Р. В., Диане С. А.** Мультиагентные робототехнические системы: примеры и перспективы применения. № 2.
- Макаров И. М., Лохин В. М., Манько С. В., Романов М. П.** Принципы построения и проблемы разработки мультиагентных робототехнических систем. № 3.
- Машенко А. А., Мусатов В. Ю., Сысоев В. В.** ПЛИС-реализация нейросетевого алгоритма идентификации газа по векторному отклику хеморезистивной мультисенсорной микросхемы. № 10.
- Осипов В. Ю.** Стирание устаревшей информации в ассоциативных интеллектуальных системах. № 3.
- Титов В. С., Бобырь М. В., Анциферов А. В.** Алгоритм высокоскоростной обработки деталей на основе нечеткой логики. № 6.
- Тюрин И. Ю., Вылегжанин А. С., Кольбова Э. В., Скобелев П. О., Шепилов Я. Ю.** Опыт разработки и внедрения мультиагентной системы оперативного управления инструментальным цехом ОАО "Ижевский мотозавод — Аксион-Холдинг". № 11.
- Ходашинский И. А., Горбунов И. В.** Оптимизация параметров нечетких систем на основе модифицированного алгоритма пчелиной колонии. № 10.

## РОБОТОТЕХНИЧЕСКИЕ СИСТЕМЫ

- Брискин Е. С., Малолетов А. В., Колесов А. М., Серов В. А.** О статически устойчивой походке шагающей машины с тремя сведенными ортогонально-поворотными движителями. № 7.
- Волкоморов С. В., Карпенко А. П.** Оптимизация геометрии многосекционного манипулятора типа "хобот". № 3.
- Головин В. Ф., Архипов М. В., Журавлев В. В.** Биомехатроника в медицинской робототехнике. № 12.

- Градецкий В. Г., Ермолов И. Л., Князьков М. М., Семенов Е. А., Суханов А. Н.** Применение разгрузочных элементов в конструкции робота-экзоскелета. № 11.
- Гришин А. А., Герасименко Ю. П., Мошонкина Т. Р., Павловский В. Е., Платонов А. К., Сербенюк Н. С.** Биомехатроника и лечебно-исследовательские тренажеры. Концептуальные и медико-биологические основы. № 12.
- Егоров О. Д., Коробов Е. В.** Проектирование мехатронного модуля реечного типа захватного устройства робота. № 6.
- Капустин С. Г., Дьяченко А. А.** Распределенная информационно-управляющая система автоматизированного мультиробототехнического транспортно-складского комплекса. № 7.
- Красильникьянц Е. В., Варков А. А., Тютиков В. В.** Программное обеспечение системы управления IntNCR манипуляционным роботом. № 3.
- Крутиков С. Л.** Способ получения уравнений движения роботов-манипуляторов в терминах базовых инерционных параметров. № 4.
- Лопатин П. К.** Алгоритм исследования достижимости объекта манипулятором в неизвестной среде. № 9.
- Макаров И. М., Лохин В. М., Манько С. В., Романов М. П., Крюченков Е. Н., Кучерский Р. В., Худак Ю. И.** Модели и алгоритмы планирования действий и распределения заданий в мультиагентных робототехнических системах. № 5.
- Малолетов А. В., Брискин Е. С., Колесов А. М.** О подходах реконфигурируемой модульной шагающей машины с ортогонально-поворотными движителями. № 5.
- Павловский В. Е., Панченко А. В.** Модели и алгоритмы управления движением малого шестиногого робота. № 11.
- Татмышевский К. В., Павлов Д. Д.** Механолюминесцентные сенсоры для тактильного очувствления роботов. № 3.
- Тачков А. А.** Применение метода пропорционального наведения для управления мобильным разведывательным роботом в условиях пожара. № 7.
- Филаретов В. Ф., Юхимец Д. А., Коноплин А. Ю.** Метод синтеза системы автоматического управления режимом движения схвата манипулятора по сложным пространственным траекториям. № 6.
- Царегородцева Т. А., Челноков Ю. Н.** Применение бикватернионов для решения прямой задачи кинематики роботов-манипуляторов. № 9.
- Чикуров Н. Г., Гончаров А. В.** Построение кинематической модели пятизвенного робота с использованием метода электроаналогий. № 4.

- Брискин Е. С., Малолетов А. В., Лихобабин Д. О.** Об управлении режимом работы скважинной штанговой насосной установки. № 1.
- Бурьян Ю. А., Сорокин В. Н., Капелюховский А. А.** Система управления интенсивностью излучения скважинного гидродинамического генератора. № 1.
- Иванов В. М.** Идентификация параметров и алгоритмы самонастройки в системах стабилизации усилия резания. № 5.
- Коростелев В. Ф.** Развитие металлообрабатывающей промышленности в Италии и в России. № 1.
- Кушнир А. П.** Исследование динамических процессов в уплотнительных устройствах мехатронных шпиндельных узлов. № 5.
- Лысов В. Е., Хоренко М. В.** Система автоматического управления мехатронным модулем прецизионного поворотного стола. № 7.
- Мартинюк Г. М., Нежметдинов Р. А., Соколов С. В.** Способ построения инструментария систем мониторинга и настройки параметров мехатронного технологического оборудования на основе специализированных программных средств. № 7.
- Певзнер Л. Д., Бабаков С. Е.** Математическая модель динамики карьерного экскаватора как объекта управления. № 8.

### **ИСПОЛНИТЕЛЬНЫЕ ЭЛЕМЕНТЫ МЕХАТРОННЫХ СИСТЕМ И ТЕХНОЛОГИЙ**

- Артеменко Ю. Н., Городецкий А. Е., Дорошенко М. С., Коновалов А. С., Кучмин А. Ю., Тарасова И. Л.** Особенности выбора электроприводов зеркальной системы космических радиотелескопов. № 1.
- Ганнелъ Л. В.** Идентификация многомассового электропривода с упругими связями с помощью встроенных газочастотных анализаторов. № 6.
- Герман-Галкин С. Г., Ляпин А. С.** Анализ и модельное исследование асинхронного электропривода со скользящим управлением потокосцеплением и моментом. № 4.
- Гулуев Г. А., Пашаев А. Б., Пашаев Ф. Г., Рзаев Ас. Г., Сабзиев Э. Н.** Алгоритм определения усилия на шток по потребляемой мощности электропривода во время работы станка качалки. № 11.
- Кузовкин В. А., Филатов В. В., Чумаева М. В.** Моделирование процессов управления бесконтактным двигателем постоянного тока. № 11.
- Мозжечков В. А., Савин А. С.** Математическая модель электропривода трубопроводной арматуры

с червячным механизмом измерения крутящего момента. № 1.

- Моржов А. В., Моржова С. В.** Синтез релейного автоколебательного объемного силового гидропривода при задании ограничений на чувствительность. № 6.
- Пьявченко Т. А., Моисеева Е. В.** Параметрическая коррекция динамики электропривода на основе метода технического оптимума. № 4.
- Шароватов В. Т., Лощицкий П. А.** Математическая модель силового оболочкового бесштокового пневмоцилиндра двустороннего действия. № 4.
- Шароватов В. Т., Лошинский П. А.** Математическая модель силового оболочкового бесштокового пневмоцилиндра одностороннего действия с возвратной пружиной. № 11.

### **ИЗМЕРЕНИЯ, КОНТРОЛЬ И ДИАГНОСТИКА В ТЕХНИЧЕСКИХ СИСТЕМАХ**

- Алиев Т. А., Алиев Э. Р., Ализаде Т. А.** Технологии помехомониторинга скрытого периода изменения сейсмостойкости морских сооружений. № 12.
- Боровик С. Ю., Скобелев О. П.** Методические погрешности систем измерения радиальных и осевых смещений торцов лопаток. № 4.
- Коршаковский С. И., Красненков М. А.** Увеличение эффективности инструментальных средств неразрушающего контроля энергоемких технических объектов для управления средствами аварийной защиты. № 4.
- Лобусов Е. С.** Использование средств инерциальной навигации для определения пространственного углового положения цилиндрических тел. № 8.
- Мелентьев В. С., Батищев В. И., Смолина А. М.** Метод измерения параметров емкостных датчиков положения и перемещения. № 8.
- Якунин А. Н.** Использование оператора кватерниона для определения относительной угловой ориентации квазистационарного объекта. № 8.

### **ИНФОРМАЦИОННО-УПРАВЛЯЮЩИЕ И ВЫЧИСЛИТЕЛЬНЫЕ СИСТЕМЫ**

- Гагарин Ю. А.** Методы повышения отказоустойчивости элементов памяти вычислительных и управляющих систем. № 11.
- Мельник Э. В., Горелова Г. В.** Эффект выравнивания вычислительной нагрузки процессорных устройств в высоконадежных распределенных информационно-управляющих системах. № 11.

**ИССЛЕДОВАНИЯ И РАЗРАБОТКИ КАФЕДРЫ  
"ПРИБОРЫ УПРАВЛЕНИЯ" ТУЛЬСКОГО  
ГОСУДАРСТВЕННОГО УНИВЕРСИТЕТА  
В ОБЛАСТИ ГИРОСКОПИЧЕСКИХ СИСТЕМ  
УПРАВЛЕНИЯ И НАВИГАЦИИ  
ЛЕТАТЕЛЬНЫХ АППАРАТОВ**

**Матвеев В. В., Шведов А. П., Серегин С. И.** Алгоритм ориентации для вращающегося по крену летательного аппарата. № 9.

**Распопов В. Я.** Научно-образовательная и научно-техническая деятельность кафедры "Приборы управления" Тульского государственного университета. № 9.

**Распопов В. Я., Машнин М. Н., Ладонкин А. В.** Управление малоразмерными беспилотными летательными аппаратами в режиме терминальной навигации. № 9.

**Распопов В. Я., Машнин М. Н., Ладонкин А. В., Шведов А. П.** Метод коррекции бесплатформенной системы ориентации малоразмерного беспилотного летательного аппарата. № 9.

**Журнал в журнале**

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

**Алгулиев Р. М., Оруджов Г. Г., Сабзиев Э. Н.** Комплексование измерений для идентификации траектории полета летательного аппарата. № 2.

**Боровик С. Ю., Секисов Ю. Н., Скобелев О. П.** Динамические температурные погрешности в каналах термодатчиков семейств градуировочных характеристик системы измерения с кластерами одновитковых вихретоковых датчиков. № 12.

**Быстров Л. Г., Попов А. А., Тетерин Д. П.** Методика оценки работоспособности элементов бортовых систем управления летательных аппаратов в условиях произвольных входных возмущающих воздействий. № 12.

**Ваулин Ю. В., Дубровин Ф. С., Кушнерик А. А., Туфанов И. Е., Щербатюк А. Ф.** Малогабаритный автономный необитаемый подводный аппарат МАРК нового поколения для выполнения групповых операций. № 6.

**Гайдук А. Р.** Управление группой беспилотных летательных аппаратов с ограничением на управление и переменные состояния. № 7.

**Грязин Д. Г., Чекмарев А. Б.** Исследование кинематической схемы стенда для воспроизведения угловых колебаний. № 9.

**Десятисильный А. С., Числов К. А.** Модель векторной гравиметрии на базе модели интеграции двухкомпонентной инерциальной, спутниковой и астронавигационной систем. № 8.

**Денисов М. М., Кузин М. Н., Пасисниченко М. А.** Математическое моделирование лазерной локации космических аппаратов в неинерциальной системе отсчета. № 2.

**Джашитов В. Э., Панкратов В. М., Голиков А. В.** Гирискоспический тренажер с переменным кинетическим моментом: автоматизированный анализ и управление. № 9.

**Дорожко В. М.** Идентификация опасного развития бортовой качки судна в условиях ветроволнового воздействия. № 1.

**Евгенов А. В., Котицын Л. О., Ползик В. П., Сильвестров М. М., Бегичев Ю. И., Михайленко О. А.** Архитектура и алгоритмы бортовой системы визуализации и улучшения визуального представления внешней обстановки на информационно-управляющем поле кабины магистрального самолета. № 6.

**Евдокимчик Е. А., Оболенский Ю. Г., Синевич Г. М.** Определение крутизны радиосигнала при автоматическом заходе на посадку летательного аппарата. № 9.

**Игнатъев С. В., Степанов А. П., Завьялов П. П., Винокуров И. Ю.** Синтез алгоритма управления модуляционным вращением измерительного блока инерциально-спутниковой системы. № 3.

**Ипсаров В. В., Ким В. Я., Тихонова С. В.** Методы оценки качества статических изображений, полученных при дистанционном зондировании сложноструктурированных наземных сцен. № 8.

**Кабанов Д. С.** Оптимизация пространственного маневра автоматического подводного аппарата с коррекцией параметров структуры управления. № 9.

**Канушкин С. В., Лебедев Г. Н., Чан Ван Туен, Швйдченко К. И.** Подготовка операторов безотказного управления сложными подвижными объектами при регулируемом регламенте проведения проверок. № 3.

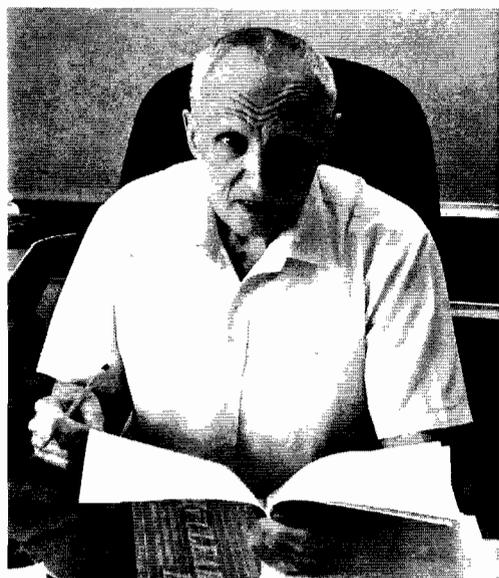
**Кулифеев Ю. Б., Афанасьев Ю. Н.** Алгоритмизация автоматической посадки самолета в условиях метеоминимума. № 11.

**Лебедев Г. Н., Ефимов А. А., Мирзоян Л. А.** Метод маршрутизации облета неподвижных пунктов при мониторинге наземной на основе динамического программирования. № 1.

**Лебедев Г. Н., Тин Пхон Чжо, Зо Мин Тайк, Хахулин Г. Ф., Малыгин В. Б.** Оптимальное управление и контроль безопасности поперечного движения речных и воздушных судов при пересечении их маршрутов. № 12.

- Логинов М. Ю., Челноков Ю. Н.** Аналитическое решение линейных дифференциальных уравнений ошибок БИНС для случая неподвижного объекта. № 10.
- Мироненко А. А.** Программирование траектории и режимов движения судна в стесненных водах. № 3.
- Раткин Л. С.** Сравнительный анализ беспилотных летательных аппаратов самолетного типа, применяемых для решения задач автоматизированного промышленного и экологического мониторинга состояния объектов. № 7.
- Сапунков Я. Г., Молоденков А. В.** Решение модифицированной задачи оптимального разворота космического аппарата. № 11.
- Севрюк А. Н.** Метод оптимизации кластерного анализа для решения задач локализации подводных объектов. № 3.
- Семенов И. В., Аксененко В. Д.** Компенсация влияния момента сухого трения на точность системы гироскопической стабилизации. № 2.

- Соллогуб А. В., Скобелев П. О., Симонова Е. В., Царев А. В., Степанов М. Е.** Проблемы автономного согласованного межспутникового взаимодействия в гетерогенных мультиагентных системах малоразмерных космических аппаратов дистанционного зондирования Земли. № 4.
- Старовойтов Е. И.** Устройство контроля ориентации пассивных космических аппаратов на основе дифракционных решеток. № 4.
- Филаретов В. Ф., Юхимец Д. А., Мурсалимов Э. Ш.** Метод комплексирования данных с навигационных датчиков подводного аппарата с использованием нелинейного фильтра Калмана. № 8.
- Филаретов В. Ф., Юхимец Д. А., Мурсалимов Э. Ш.** Метод идентификации параметров математической модели подводного аппарата. № 10.
- Шибанов Г. П.** Оптимизация систем управления летательным аппаратом по критериям управляемости и наблюдаемости. № 4.
- Яскевич А. В.** Математическая модель периферийного стыковочного механизма. Часть I. Уравнения движения дифференциальных механизмов. № 7.



## Поздравляем юбиляра!

Призанному корифею книгоиздания,  
директору издательства "Новые технологии",  
члену редколлегии журнала  
"Мехатроника, автоматизация, управление"

### **Борису Игоревичу АНТОНОВУ**

исполнилось 75 лет.

За плечами Б. И. Антонова большая жизненная школа, связанная с издательским делом: от редактора издательства "Недра" до члена Главной редакции научно-технической литературы Госкомиздата СССР, главного редактора литературы по машиностроению и горному делу, главного редактора и первого заместителя директора издательства "Машиностроение".

За годы своей издательской деятельности Борис Игоревич проявил себя как блестящий редактор, креативный организатор, высококвалифицированный специалист, чуткий, отзывчивый и обаятельный человек. Он снискал широкую известность благодаря своему таланту и трудоспособности, инициативности и настойчивости.

Борис Игоревич Антонов является организатором издательства "Новые технологии" — одного из ведущих отечественных издательств в области приоритетных направлений науки и технологий. Он внес неоценимый вклад в становление и развитие целого ряда научно-технических журналов, входящих в перечень ВАК РФ, включая журнал "Мехатроника, автоматизация, управление".

*Сердечно поздравляем юбиляра, желаем ему крепкого здоровья, благополучия, неиссякаемой энергии, оптимизма и успешного претворения в жизнь планов по дальнейшему развитию нашего любимого издательства.*

Редколлегия и редакция журнала.