

Указатель статей, опубликованных в журнале "Мехатроника, автоматизация, управление" в 2013 году

ОБЩИЕ ВОПРОСЫ МЕХАТРОНИКИ

Шалобаев Е. В., Толочка Р. Т. О рекомендациях IFToMM по терминологии в области мехатроники. № 2.

МЕТОДЫ ТЕОРИИ АВТОМАТИЧЕСКОГО УПРАВЛЕНИЯ

Алекперли Ф. А., Шабанов М. А. Автоматическая структурная идентификация динамических объектов на основе сравнительного анализа типовых переходных характеристик. № 7.

Александров А. Ю., Косов А. А., Платонов А. В., Фадеев С. С. Об устойчивости и стабилизации механических систем с переключениями силовых полей. № 12.

Арановский С. В., Бобцов А. А., Пыркин А. А. Алгоритм управления линейным параметрически не определенным объектом с входным запаздыванием и неизвестным постоянным возмущением. № 5.

Асанов А. З., Демьянов Д. Н. Аналитический синтез многосвязного регулятора квазиадаптивной системы управления. № 2.

Афанасьев В. Н., Окунькова Е. В. Гарантированное управление нелинейным объектом (на примере ядерного реактора на тяжелой воде). № 5.

Ахметсафин Р. Д., Ахметсафина Р. З. Идентификация объектов управления с запаздыванием: обратное Z-преобразование вместо оптимизации. № 7.

Бирюков Д. С., Дударенко Н. А., Слита О. В., Ушаков А. В. Конструирование объекта управления. Часть 1. Проблема редуцирования модели, размещения регулирующих органов, измерительных устройств и оценки потенциальной робастности. № 6.

Бирюков Д. С., Дударенко Н. А., Слита О. В., Ушаков А. В. Конструирование объекта управления. Часть 2. Ранг матрицы управления как системный ресурс. № 8.

Гайворонский С. А., Езангина Т. А. Параметрический синтез линейного регулятора для интервального объекта управления. № 9.

Гайдук А. Р., Плаксиенко Е. А. Управление нелинейными объектами с компенсацией неопределенного возмущения. № 1.

Григорьев В. В., Быстров С. В., Першин И. М., Мансурова О. К. Анализ устойчивости линейных систем с распределенными параметрами. № 9.

Ким Д. П. Алгебраический метод синтеза дискретных систем управления. № 4.

Ким Д. П. Маргинальная устойчивость и синтез систем управления максимальной степени устойчивости. № 2.

Куцый Н. Н., Лукьянов Н. Д. Параметрическая оптимизация АИМ-систем с помощью генетического алгоритма. № 5.

Макаров Н. Н., Семашкин В. Е. Свойства наихудших внешних воздействий линейных следящих систем. № 8.

Миркин Е. Л., Шаршеналиев Ж. Ш. Разработка алгоритмов адаптивного управления SISO-системами со вспомогательной моделью и пропорционально-интегральными цепями настройки параметров. № 10.

Пилишкин В. Н. Метод синтеза робастных регуляторов ограниченной сложности на основе краевых условий Ляпунова. № 3.

Саушев А. В. Математическое описание областей работоспособности электромеханических систем. № 6.

Тарарыкин С. В., Аполонский В. В., Терехов А. И. Исследование влияния положительных обратных связей на робастные свойства систем автоматического управления с регуляторами состояния. № 3.

Тарарыкин С. В., Аполонский В. В., Терехов А. И. Исследование влияния структуры и параметров полиномиальных регуляторов "входа—выхода" на робастные свойства синтезируемых систем. № 11.

Филимонов А. Б., Филимонов Н. Б. Применение аппарата линейно-квадратичной оптимизации в задачах координирующего управления. № 4.

Филимонов А. Б., Филимонов Н. Б. Концепция модальной редукции моделей управляемых систем. № 12.

Цыкунов А. М. Робастное управление сетью объектов с распределенным и дискретным запаздыванием в каналах взаимосвязи. № 10.

Чебурахин И. Ф. О логическом управлении и обработке информации в дискретных технических системах на основе функциональных уравнений. № 11.

Шишкин Е. А. Динамические характеристики элементарных звеньев второго порядка с запаздыванием. № 1.

ИНТЕЛЛЕКТУАЛЬНЫЕ ТЕХНОЛОГИИ В ЗАДАЧАХ УПРАВЛЕНИЯ И ОБРАБОТКИ ИНФОРМАЦИИ

Анисимов Д. Н., Новиков В. Н., Сафина Э. А., Ситников К. Ю. Исследование влияния выбора логического базиса на характеристики нечеткого регулятора. № 8.

Дрозд О. В., Капулин Д. В. Моделирование систем управления и диспетчеризации технологических процессов с использованием современных информационных технологий. № 11.

Еременко Ю. И., Халыпин С. Ю., Полешенко Д. А., Ярмуратий Д. Ю. Разработка модели шахтной печи металлизации на основе технологии нейронных сетей. № 4.

Игнатьев А. А., Самойлова Е. М. Интеллектуализация мониторинга технологического процесса производства подшипников. № 4.

Кудинов Ю. И., Келина А. Ю. Упрощенный метод определения параметров нечетких ПИД регуляторов. № 1.

Лебедев В. А., Гулаков К. В., Лендел И. В. Нейросетевая модель процесса механизированной сварки с управляемой импульсной подачей электродной проволоки. № 10.

Осинов В. Ю. Ассоциативная интеллектуальная машина с двумя сигнальными системами. № 8.

Рылов М. А., Софиев А. Э. Синтез виртуальных анализаторов нефтепродуктов на основе самоорганизующихся карт Кохонена. № 12.

Титов В. С., Бобырь М. В., Анциферов А. В. Адаптивный мультисетевой алгоритм нечетко-логического вывода в задачах управления оборудованием с ЧПУ. № 5.

Титов Ю. К., Филиппенков Р. Г., Хижняков Ю. Н. Нейронечеткий регулятор частоты вращения силовой турбины ТВД на базе Anfis-сети. № 10.

Шабунин А. Б., Кузнецов Н. А., Скобелев П. О., Бабанин И. О., Кожевников С. С., Симонова Е. В., Степанов М. Е., Царев А. В. Разработки мультиагентной системы адаптивного управления ресурсами ОАО "РЖД". № 1.

РОБОТОТЕХНИЧЕСКИЕ СИСТЕМЫ

Аверьянов Е. В., Коваленко Б. Б., Костин А. В., Пелепас Е. И., Подураев Ю. В., Яковлев С. Ф. Основные аспекты создания отечественных технологических мобильных роботов вертикального перемещения. № 8.

Бимаков В. А., Бимаков Е. В., Касимов Т. Р. О применении воксельных вычислителей для решения задач стереозрения и навигации автономного робота. № 2.

Веселов Г. Е., Скляр А. А., Скляр С. А. Синергетический подход к управлению траекторным движением мобильных роботов в среде с препятствиями. № 7.

Герасун В. М., Жога В. В., Несмиянов И. А., Воробьева Н. С., Дяшкин-Титов В. В. Исследование оптимальных конфигураций манипулятора-трипода с поворотным основанием. № 6.

Градецкий В. Г., Фомин Л. Ф. Динамические процессы в системах создания вакуума миниатюрных мобильных роботов. № 9.

Григорьев С. Н., Андреев А. Г., Ивановский С. П. Современное состояние и перспективы развития промышленной робототехники. № 1.

Егоров А. С., Лопатин П. К. Использование алгоритма полиномиальной аппроксимации в задаче управления манипулятором в среде с неизвестными препятствиями. № 3.

Ермолов И. Л., Сонных М. В. Применение интеллектуальных систем акустического анализа в составе мобильного робота. № 3.

Зенкевич С. Л., Болотин Е. И. Задача кластеризации распределенных систем на примере групповой кооперации. № 8.

Кабанов А. А. Система робастного субоптимального управления движением мобильного робота. № 4.

Манько С. В., Пименов Д. А. Визуальная ассоциация данных в автономных робототехнических системах на основе метода вероятностной фильтрации. № 2.

Письменная Е. В. Алгоритмы управления движением мобильного робота по заданным траекториям. № 3.

Письменная Е. В., Митрофанов И. Е., Комаров П. А., Авеликов Г. Е. Система управления движением мобильного робота по произвольным траекториям. № 5.

Притыкин Ф. Н., Чукавов Е. А. Анализ показателей маневренности механизмов манипуляторов, имеющих различную структуру моделей кинематических цепей. № 1.

Пшихопов В. Х., Медведев М. Ю., Гайдук А. Р., Нейдорф Р. А., Беляев В. Е., Федоренко Р. В., Костюков В. А., Крухмалев В. А. Система позиционно-траекторного управления роботизированной воздухоплавательной платформой. Часть 1. Математическая модель. № 6.

Пшихопов В. Х., Медведев М. Ю., Гайдук А. Р., Нейдорф Р. А., Беляев В. Е., Федоренко Р. В., Костюков В. А., Крухмалев В. А. Система позиционно-траекторного управления роботизированной воздухоплавательной платформой. Часть 2. Алгоритмы управления. № 7.

Румянцев К. Е., Кравцов С. В. Исследование параметрической связи динамики мобильного робота и бортовой бинокулярной системы технического зрения методом спектрального анализа. № 9.

Тягунов О. А., Теплов М. А. Настройка типовых регуляторов для стабилизации скорости движения мобильного робототехнического комплекса с использованием технологии построения Парето-оптимальных решений. № 4.

Филаретов В. Ф., Губанков А. С. Синтез системы формирования программных сигналов для электроприводов многозвенных манипуляторов. № 5.

Филаретов В. Ф., Коноплин А. Ю. Система автоматической коррекции программной траектории движения многозвенового манипулятора, установленного на подводном аппарате. № 1.

ИЗМЕРЕНИЯ, КОНТРОЛЬ И ДИАГНОСТИКА ТЕХНИЧЕСКИХ СИСТЕМ

- Боровик С. Ю., Кутейникова М. М., Райков Б. К., Секисов Ю. Н., Скобелев О. П.** Измерение радиальных зазоров между статором турбины и торцами лопаток сложной формы с помощью одновитковых вихретоковых датчиков. № 10.
- Бржозовский Б. М., Захаров О. В.** Модель контроля отклонений формы заготовок на шлифовальных станках с неподвижными опорами. № 12.
- Бржозовский Б. М., Мартынов В. В., Бровкова М. Б., Свиридов С. В.** Алгоритмизация процедур настройки и диагностирования сложного технологического оборудования по интегральным параметрам вибросигналов. № 4.
- Брякин И. В.** Магнитодинамический магнитометр для задач дефектоскопии. № 3.
- Гаращенко Ф. Г., Матвиенко В. Т.** Адаптивный метод дистанционного обнаружения химических компонентов в растениях на основе градиентного подхода. № 2.
- Джашитов В. Э., Панкратов В. М., Годиков А. В., Николаев С. Г., Колеватов А. П., Плотников А. Д., Коффер К. В.** Температурная калибровка бесплатформенной инерциальной навигационной системы по сигналам распределенных термодатчиков. № 7.
- Дианов В. Н., Гевондян Т. А., Белоусов И. М., Люминарская Е. С.** Повышение информативности мехатронных систем при воздействии кодоимпульсных сигналов. № 1.
- Когут А. Т., Лаврухин А. А.** Приближенные алгоритмы траекторного управления в системах диагностирования технического состояния электромеханических объектов подвижного состава. № 5.
- Комаров В. В.** Методика оптимизации параметров телевизионных наблюдательных систем больших оптических телескопов. № 7.
- Крылов Е. Г., Сердобинцев Ю. П., Козловцева Н. В.** Автоматизированная система контроля состояния режущего инструмента при резании труднообрабатываемых материалов. № 10.
- Мелентьев В. С., Батищев В. И., Смолина А. М., Евстифеева Т. С.** Повышение точности измерения параметров емкостных датчиков перемещения. № 6.
- Рудометкин Л. Е., Антонов А. А., Рачков М. Ю.** Автоматизация контроля остаточных напряжений конструкций. № 1.
- Чекмарев А. Б., Грязин Д. Г.** Испытательный стенд для воспроизведения угловых вибрационных колебаний: разработка и исследование метрологических характеристик. № 10.
- Чубуков Н. Н.** Алгоритмизация калибровок мехатронных систем с использованием сэмпинга. № 7.

МОДЕЛИРОВАНИЕ И УПРАВЛЕНИЕ ТЕХНИЧЕСКИМИ ОБЪЕКТАМИ И ТЕХНОЛОГИЧЕСКИМИ ПРОЦЕССАМИ

- Васильев Б. Ю.** Мехатронные перекачивающие комплексы на основе регулируемых электроприводов для подводного компримирования и транспортировки природного газа. № 3.
- Гурченков А. А., Есенков А. С., Носов М. В.** Управление движением ротора с полостью, частично заполненной идеальной жидкостью. № 3.
- Джамалбеков М. А.** Алгоритм прогнозирования разработки газоконденсатных пластов при различных реологических режимах. № 2.
- Калитаев А. Н., Тутарова В. Д.** Параметрическая идентификация модели внешнего теплообмена заготовки в сортовой машине непрерывного литья заготовок. № 5.
- Коростелев В. Ф.** Управление процессами обработки металлов и сплавов по заданной траектории в пространстве состояний. № 11.
- Кузин М. А., Дреганов О. И.** Стохастическое моделирование и оптимизация процесса осадительного центрифугирования порошковых осадков. № 7.
- Первов В. Б., Ковалев А. Е., Курочкина В. А., Мяких А. С., Возжинский А. В., Яковлев С. Ф.** Особенности комплексного расчета точности отечественного электроэрозионного проволочно-вырезного станка с ЧПУ. № 7.
- Фуртат И. Б.** Управление электроэнергетической сетью с учетом ее топологии. № 4.
- Шахнин В. А., Моногаров О. И., Чебрякова Ю. С.** Управление движением мехатронного комплекса электрошумовой диагностики высоковольтного оборудования. № 8.
- Шемякин А. Н., Рачков М. Ю., Соловьев Н. Г.** Особенности управления мощностью излучения технологического CO₂-лазера с несамостоятельным тлеющим разрядом с учетом деградации рабочей смеси газов. № 8.

ИСПОЛНИТЕЛЬНЫЕ И ВСПОМОГАТЕЛЬНЫЕ ЭЛЕМЕНТЫ МЕХАТРОННЫХ СИСТЕМ И ТЕХНОЛОГИЙ

- Андрянов А. И., Булохов Н. М.** Исследование нелинейной динамики замкнутых систем управления с составными преобразователями напряжения. № 12.
- Веселов Г. Е., Попов А. Н., Радионов И. А.** Энергосберегающее управление асинхронным тяговым двигателем: синергетический подход. № 2.
- Высоцкий В. Е., Коломийцев Ю. Н., Гуртов А. С., Филатов А. Н.** Анализ структурной схемы электропитания автономного объекта как замкнутой системы автоматического регулирования. № 4.

- Габидулин М. А.** Анализ и синтез считающих систем растровых синусно-косинусных преобразователей перемещений. № 6.
- Герасимов Д. Н., Никифоров В. О.** Адаптивное управление крутящим моментом в инжекторных двигателях внутреннего сгорания. № 3.
- Горячев О. В., Минчук С. В.** Методика оценки и компенсации влияния тепловых переходных процессов в моментных исполнительных двигателях. № 10.
- Епифанов О. К., Колпаков А. И.** Тенденции развития современных силовых электронных модулей для электроприводов малой мощности. № 11.
- Кондратьев В. А.** Сравнительный анализ динамических сил электромагнитного привода. № 5.
- Коротков А. А., Виноградов А. Б.** Новый алгоритм коммутации векторной ШИМ высоковольтного преобразователя частоты. № 12.
- Костин А. В., Мягких А. С., Подураев Ю. В., Яковлев С. Ф.** Методика определения основных электромеханических параметров прямого линейного электропривода. № 10.
- Кривилев А. В.** Методы импульсного управления электрическими двигателями современных приводных систем. № 4.
- Новоселов Б. В.** Использование критериев оценки плавности работы при проектировании следящих приводов. № 2.
- Новоселов Б. В., Николаев В. Я.** Концепция разработки, построения и эффективного использования сервисных средств следящих приводов. № 11.
- Попов Б. Н.** Согласование коэффициентов передачи и статических характеристик в цифровых следящих приводах. № 10.

МЕТОДЫ И ТЕХНОЛОГИИ ОБРАБОТКИ ИЗОБРАЖЕНИЙ

- Инсаров В. В., Тихонова С. В.** Задача принятия решений при комплексировании изображений различных спектральных диапазонов. № 2.
- Соловьев И. В.** Обнаружение и оценивание координат изображений звезд в датчиках астроориентации с помощью алгоритмов прогноза и фильтрации Калмана. № 11.
- Фурсов В. А., Гошин Е. В., Бибииков С. А.** Реконструкция 3D-сцен на пучках эллипсоидных плоскостей стереоизображений. № 9.

ЗАДАЧИ И МЕТОДЫ ИССЛЕДОВАНИЯ ОПЕРАЦИЙ

- Алгулиев Р. М., Пашаев А. Б., Панахов Н. А.** О задаче определения пунктов для установки передающих станций цифрового телевидения. № 5.
- Гуревич И. М.** Оптимизация управления сетями систем массового обслуживания. № 8.

- Колосков В. А., Колоскова Г. П., Павлюченко Д. В., Динь Туан Лонг.** Адаптивное сетевое управление маршрутизацией в реконфигурируемых системах. № 8.
- Скобелев П. О., Симонова Е. В., Кожевников С. С., Майоров И. В., Феоктистов А. Л., Клейменова Е. М., Полончук Е. В.** Обзор систем адаптивного планирования производства. № 11.
- Ченцов А. А., Ченцов А. Г., Ченцов П. А.** Задачи маршрутизации с ограничениями и сложными функциями стоимости. № 5.

ЭРГАТИЧЕСКИЕ СИСТЕМЫ УПРАВЛЕНИЯ

- Бегичев Ю. И., Василец В. М., Пономаренко А. В., Сильвестров М. М., Чернышов В. А.** Основные положения технологии создания учебно-тренировочного комплекса и эргономического сопровождения на нем жизненного цикла многофункциональных летательных аппаратов. № 7.
- Дударенко Н. А., Сержантова (Полякова) М. В., Ушаков А. В.** Моделирование поведения антропокомпонентов в составе бинарных структур в надпроизводственной среде с помощью интервальных системных представлений. № 9.
- Набатчиков А. М., Бурлак Е. А.** Анализ характеристик деятельности человека-оператора в динамическом контуре слежения. № 11.
- Обознов А. А.** Адаптивный интерфейс в эргатической системе: инженерно-психологическая оценка. № 9.
- Розенбаум А. Н., Климченко В. В.** Описание состояния человеко-машинной системы в контексте минимаксного подхода. № 7.
- Савченко В. В.** Развитие методологии мониторинга функциональных состояний операторов транспортных систем "человек—машина". № 6.
- Сергеев С. Ф.** Интеллектуальные симбионты организованных техногенных средств управления подвижными объектами. № 9.
- Шибанов Г. П.** Автоматизация процесса диагностики состояния организма человека по изменению картины его теплового излучения. № 6.

УПРАВЛЕНИЕ КОЛЕСНЫМИ И ШАГАЮЩИМИ МАШИНАМИ

- Брискин Е. С., Леонард А. В.** О безударном режиме движения шагающей машины со двоячным поворотным движителем. № 11.
- Дюжев А. А., Дубовик Д. А., Савченко В. В.** Развитие бортовых электронных и мехатронных систем мобильных машин в Республике Беларусь. № 9.
- Краснодубец Л. А.** Аналитическое конструирование законов траекторного управления транспортными средствами на воздушной подушке. № 11.

Ляхов С. В., Широков Б. Н. Моделирование сцепления колеса с опорной поверхностью в контексте оценки устойчивости движения автомобиля. № 4.

Манько С. В., Диане С. А. К. Перспективы создания и пути разработки автономного электромо-
биля для городских условий на основе ком-
плексного применения интеллектуальных тех-
нологий управления. № 12.

**Поддубный В. И., Трехтлер А., Йекер К. П., Хар-
ченко Е., Варкентин А.** Моделирование актив-
ной подвески для автомобиля повышенной
проходимости и оценка возможности ее ис-
пользования для снижения нагрузки на колесо с
поврежденной шиной. № 9.

МЕХАТРОНИКА И ИНФОРМАЦИОННЫЕ ТЕХНОЛОГИИ В БИМЕДИЦИНСКИХ ПРИЛОЖЕНИЯХ

**Алисейчик А. П., Орлов И. А., Дейнего В. Ю., Пав-
ловский В. Е., Платонов А. К.** Биомехатронный
исследовательский комплекс для двигательной
нейрореабилитации. № 12.

Бодин О. Н., Полосин В. Г., Балахонова С. А. Раз-
работка и исследование модели восстановления
миокарда для прогнозирования АВ блокад. № 12.

Переварюха А. Ю. Исследование хаотической ди-
намики гибридных систем в моделях нестабиль-
ных биологических процессов. № 12.

Журнал в журнале

"УПРАВЛЕНИЕ И ИНФОРМАТИКА В АВИАКОСМИЧЕСКИХ И МОРСКИХ СИСТЕМАХ"

Алгулиев Р. М., Оруджов Г. Г., Сабзиев Э. Н. Вос-
становление потерянной полетной информа-
ции методом нейронных сетей. № 2.

Алешкин В. В., Плотников П. К., Челноков Ю. П.
Определение конфигурации блока датчиков
при асимптотическом оценивании параметров
движения. № 2.

Афонин А. А., Сулаков А. С. Полный замкнуто-раз-
омкнутый алгоритм бесплатформенного гра-
виинерциального комплекса. № 4.

Бобцов А. А., Пыркин А. А., Суров М. О. Управле-
ние ориентацией летательного аппарата с неиз-
вестным тензором инерции. № 3.

Бронников А. М., Морозов Д. В. Локализация не-
посредственно не наблюдаемых отказов борто-
вых систем на основе смешанных направлен-
ных графов. № 1.

**Гурьев Ю. В., Слуцкая М. З., Ткаченко И. В., Яку-
шенко Е. И.** Электронный тренажер "Управле-
ние скрытностью и движением морских подвод-
ных объектов" и его математическое и про-
граммное обеспечение. № 6.

Девятисильный А. С., Числов К. А. Нейроморфный
мультимодельный алгоритм определения вра-
щения подвижной технологической платфор-
мы. № 7.

Девятисильный А. С., Числов К. А. Нейросетевая
коррекция безгироскопной инерциальной на-
вигационной системы по спутниковой навига-
ционной информации. № 11.

Дорошко В. М. Динамическое воздействие ано-
мально большой волны на неподвижную пре-
граду. № 9.

**Клейменова Е. М., Скобелев П. О., Ларюхин В. Б.,
Майоров И. В., Косов Д. С., Симонова Е. В.,
Царев А. В., Феоктистов А. Л., Полончук Е. В.**
Мультиагентная технология адаптивного пла-
нирования и управления проектами НИР и
ОКР в аэрокосмических приложениях. № 5.

Клепцов В. И., Котов В. Н., Щербинин И. П. Мо-
дернизация метода определения частот и форм
колебаний самолета в полете на основе исполь-
зования современной цифровой распределен-
ной мониторинговой системы бортового доку-
ментирования. № 6.

Кушнир В. М., Душко В. Р. Воздействие нелиней-
ных поверхностных волн на морской терминал
пирамидальной формы. № 9.

Лавровский Э. К. Об одном типе задач оптималь-
ной переориентации орбит. № 5.

Микрюков С. Г., Ефанов В. Н., Зайцева А. А. Ал-
горитм совмещенного управления силовой ус-
тановкой вертолета. № 8.

Мироненко А. А. Модель программного движения
судна в стесненных водах. № 2.

Никитин А. В., Солдаткин В. В., Солдаткин В. М.
Система измерения параметров вектора ветра
на стартовых и взлетно-посадочных режимах
вертолета. № 6.

Панкратов В. М., Ольшанский В. Ю., Растегаев Ю. О.
Влияние неоднородного температурного поля
на характеристики микромеханического пьезо-
гироскопа. № 8.

**Панкратов В. М., Ольшанский В. Ю., Серебря-
ков А. В., Паршина И. Ф.** Зависимость харак-
теристик датчика инерциальной информации
от жесткости чувствительного элемента. № 4.

**Пономаренко А. В., Василец В. М., Кулабухов В. С.,
Халтобин В. М., Грозов О. Б., Ключников А. А.**
Оценка автоматизированных учебных курсов
авиационных систем обучения на основе метода
анализа иерархий. № 1.

Пушков С. Г., Горшкова О. Ю., Корсун О. Н. Ма-
тематические модели погрешностей бортовых

измерений скорости и угла атаки на режимах посадки самолета. № 8.

Пушков С. Г., Ловицкий Л. Л., Корсун О. Н. Методы определения скорости ветра при проведении летных испытаний авиационной техники с применением спутниковых навигационных систем. № 9.

Садеков Р. Н. Применение фильтра Калмана в задаче навигации подвижного объекта по данным стереовизуальных и одометрических систем. № 3.

Сапунков Я. Г., Молоденков А. В. Алгоритм оптимального по быстродействию разворота космического аппарата в классе конических движений. № 10.

Туфанов И. Е. Разработка системы централизованного управления группой автономных необитаемых подводных аппаратов. № 7.

Шалобаев Е. В. Вопросы терминологии и миниатюризация аэрокосмических систем. № 10.