

УКАЗАТЕЛЬ СТАТЕЙ, опубликованных в журнале "Мехатроника, автоматизация, управление" в 2016 г.

МЕТОДЫ ТЕОРИИ АВТОМАТИЧЕСКОГО УПРАВЛЕНИЯ

- Алиев Т. А., Мусаева Н. Ф., Саттарова У. Э., Рзаева Н. Э.** Технология формирования робастных корреляционных матриц математических моделей динамики объектов управления. № 3
- Атамуратов А. Ж., Михайлов И. Е., Муравей Л. А.** Проблема моментов в задачах управления упругими динамическими системами. № 9
- Афанасьев Г. Д., Афанасьева И. Г.** Расчет параметров распределенных систем автоматического регулирования с параллельным корректирующим устройством. № 4
- Васильев Е. М., Одношвикин А. С.** Гомеостатическое управление динамическими системами на основе нечетких регуляторов. № 11
- Гайдук А. Р., Плаксиенко Е. А.** Робастность редуцированных динамических систем автоматизации. № 5
- Григорьев В. В., Быстров С. В., Мансурова О. К., Першин И. М., Першин М. И.** Качественное распределение мод в системах с распределенными параметрами. № 7
- Дубовик С. А.** Использование квазипотенциалов для контроля больших отклонений управляемых процессов. № 5
- Жирабок А. Н., Соляник С. П., Павлов С. В.** Подход к диагностированию линейных систем непараметрическим методом. № 8
- Козлов О. С., Скворцов Л. М.** Решение задач теории автоматического управления в программном комплексе "МВТУ". № 1
- Колесников А. А., Колесников Ал. А., Кузьменко А. А.** Методы АКАР и бэкстеппинг в задачах синтеза нелинейных систем управления. № 7
- Колесников А. А., Колесников Ал. А., Кузьменко А. А.** Методы АКАР и АКОР в задачах синтеза нелинейных систем управления. № 10
- Ловчаков В. И., Ловчаков Е. В., Кретов Е. И.** Синтез быстродействующих систем управления с использованием теории аналитического конструирования оптимальных регуляторов. № 2
- Некрасов И. В.** Синтез интерполяционного цифрового регулятора для дискретной динамической системы. № 3

- Оморов Т. Т., Такырбашев Б. К.** Идентификация состояния распределительной электрической сети в системах автоматизации учета и управления энергопотреблением. № 10
- Пшихопов В. Х., Медведев М. Ю., Гайдук А. Р.** Алгоритмы управления неоднородными группами подвижных объектов в двумерных средах с препятствиями. № 8
- Тютиков В. В., Вершинин И. В., Соколов А. Б.** Метод больших коэффициентов при синтезе параметрически грубых систем модального управления. № 12
- Филимонов А. Б., Филимонов Н. Б.** Синтез следящих систем на основе аппарата линейно-квадратичной оптимизации. № 12
- Филимонов Н. Б.** Методологический кризис "всепобеждающей математизации" современной теории управления. № 5
- Фуртат И. Б.** Алгоритм робастного управления линейными объектами с векторными входами-выходами в условии насыщения сигнала управления. № 9
- Холопов Ю. А., Ле Ба Чунг, Нгуен Тхань Чунг.** Сгласованная информационная среда для высокодинамической системы управления. № 12
- Цыкунов А. М.** Робастное управление объектом с распределенным запаздыванием и неизвестным порядком математической модели. № 4
- Чебурахин И. Ф., Гавриш О. Н.** Уточнение оценок показателей сложности схем и автоматизация их эффективного применения. № 2
- Шэнь Кай, Неусыпин К. А.** Исследование критериев степеней наблюдаемости, управляемости и идентифицируемости линейных динамических систем. № 11

РОБОТОТЕХНИЧЕСКИЕ СИСТЕМЫ

- Алдошкин Д. Н., Царев Р. Ю.** Поиск пути мобильного робота в условиях наличия препятствий и неполноты информации о среде. № 7
- Алисейчик А. П., Орлов И. А., Колесниченко Е. Ю., Павловский В. Е., Павловский В. В., Платонов А. К.** Реабилитационный экзоскелет BioMech: модели, управление, конструкция, эксперименты. № 10
- Афанасьев Р. А., Ермолов И. Л.** О перспективах роботизации точного земледелия. № 12
- Белоконь С. А., Золотухин Ю. Н., Котов К. Ю., Мальцев А. С., Нестеров А. А., Соболев М. А., Филиппов М. Н., Ян А. П.** Управление мобильными роботами в составе группы лидер — ведомые. № 3

Бобков В. А., Машенцев В. Ю. Навигация подводного робота по стереоизображениям. № 2

Бобырь М. В., Кулабухов С. А., Якушев А. С. Нечеткая иерархическая система угловой ориентации мобильного робота. Часть I. № 7

Бобырь М. В., Кулабухов С. А., Якушев А. С. Нечеткая иерархическая система угловой ориентации мобильного робота. Часть II. № 8

Власов С. М., Борисов О. И., Громов В. С., Пыркин А. А., Бобцов А. А. Алгоритмы адаптивного и робастного управления по выходу роботизированным макетом надводного судна. № 1

Горитов А. Н. Алгоритм синтеза промышленных роботов на основе заданного набора модулей. № 11

Градецкий В. Г., Князьков М. М., Семенов Е. А., Суханов А. Н. Адаптивные захватные устройства мобильных роботов с миниатюрными эжекторами. № 3

Егоров О. Д., Буйнов М. А. Структурный анализ механизмов мехатронных и робототехнических устройств. № 4

Жданов А. А., Романов А. А., Романов А. А., Семенов С. С. Применение метода автономного адаптивного управления для группы робототехнических устройств на примере модели кластера наноспутников. № 1

Жога В. В., Дяшкин-Титов В. В., Несмиянов И. А., Воробьева Н. С. Задача позиционирования манипулятора параллельно-последовательной структуры с управляемым захватным устройством. № 8

Инсаров В. В., Тихонова С. В. Методика выделения прямых линий на изображениях стационарных наземных сцен. № 2

Каляев И. А., Каляев А. И., Коровин Я. С. Принципы организации и функционирования безлюдного роботизированного производства с децентрализованным диспетчером. № 11

Карпова И. П. Псевдоаналоговая коммуникация в группе роботов. № 2

Климов Д. Д., Подураев Ю. В. Синтез структуры робототехнического комплекса высокоскоростной съемки динамических объектов. № 5

Лопота А. В. Робототехника и образование в условиях перехода к высокотехнологичному обществу. № 10

Нгуен Туан Зунг, Щербатов И. А., Проталинский О. М. Система управления мобильным роботом на основе модифицированного алгоритма 3D-pointcloud. № 6

Павловский В. Е., Павловский В. В. Технологии SLAM для подвижных роботов: состояние и перспективы. № 6

Притыкин Ф. Н., Нефедов Д. И. Исследование поверхностей, задающих границы области разрешенных конфигураций механизма мобильного манипулятора при наличии запретных зон. № 6

Рыбак Л. А., Гапоненко Е. В., Малышев Д. И. Разработка алгоритмов и управляющих программ для реализации движений выходного звена робота-гексапода для 3D-печати прецизионных изделий. № 12

Сергиевский Н. А., Харламов А. А. Структурное деконструирование зрительных образов для мобильного робота. № 3

Смирнов А. В., Беззубцев А. Ю. Автоматическое передвижение роботизированного подвижного технического средства с построением схемы исследуемого помещения. № 6

Страшнов Е. В., Торгашев М. А. Моделирование динамики электроприводов виртуальных роботов в имитационно-тренажерных комплексах. № 11

Тачков А. А., Калиниченко С. В., Малыхин А. Ю. Моделирование и оценка эффективности системы удержания малогабаритного автономного робота вертикального перемещения с вакуумными захватами. № 3

Филимонов А. Б., Филимонов Н. Б., Тихонов В. Ю. Задача прохождения лабиринта интеллектуальными агентами. № 11

Шоланов К. С., Абжапаров К. А. Обоснование возможности применения нового платформенного робота в качестве активной управляемой опоры. № 5

МОДЕЛИРОВАНИЕ И ДИАГНОСТИКА В ТЕХНИЧЕСКИХ ОБЪЕКТАХ И ТЕХНОЛОГИЧЕСКИХ ПРОЦЕССАХ

Балакина Е. В., Зотов Н. М., Федин А. П. Рекомендации по выбору моделей для расчета $(\varphi\chi - s)$ -диаграмм автомобильных шин по критерию дорожных условий. № 2

Еременко Ю. И., Полещенко Д. А., Глушенко А. И., Пожарский Ю. М., Солодов С. В. Нейросетевая альтернатива амплитудному анализу спектра в задаче определения уровня загрузки шаровой мельницы. № 8

Климина Л. А., Досаев М. З., Селюцкий Ю. Д. О динамике ветроэнергетической установки с рабочим элементом на основе механизма антипараллелограмма. № 8

Колосов О. С., Анисимов Д. Н., Хрипков Д. В. Формирование структуры и состава многоуровневых нечетких диагностических систем с использованием стохастической модели. № 6

Коренев П. С., Митришкин Ю. В., Патров М. И. Реконструкция равновесного распределения параметров плазмы токамака по внешним магнитным измерениям и построение линейных плазменных моделей. № 4

Массель Л. В., Жилиев А. С., Говорков А. С. Методика перехода от трехмерной модели к онтологическому представлению изделий авиационной техники. № 2

Подчукаев В. А. Квантово-волновой дуализм описания динамических систем. № 7

Потапов В. И. Новая математическая модель аппаратно-избыточной технической системы, участвующей в конфликтной ситуации. № 6

АВТОМАТИЗАЦИЯ И УПРАВЛЕНИЕ ТЕХНИЧЕСКИМИ ОБЪЕКТАМИ И ТЕХНОЛОГИЧЕСКИМИ ПРОЦЕССАМИ

Rzevski G. A., Knezevic J., Скобелев П. О., Боргест Н. М., Симонова Е. В., Лахин О. И. Новый подход к управлению жизненным циклом изделий аэрокосмической промышленности с использованием теории сложности. № 4

Аракчеев П. В., Безделов В. Л., Бурый Е. В. Определение параметров релейного регулятора системы термостабилизации оптико-электронной аппаратуры, используемой при пониженных температурах окружающей среды. № 10

Буряк Ю. И., Скрынников А. А. Алгоритмы оптимального распределения ресурсов в задаче планирования изготовления протяжного инструмента для производства авиационных двигателей. № 12

Люттов А. Г., Ильин А. Н., Филонина Е. А. Обеспечение качества свечей зажигания посредством управления их жизненным циклом. № 3

Майоров И. В. Применение мультиагентной платформы для создания интеллектуальных систем управления ресурсами в реальном времени. № 1

Нугаев И. Ф., Васильев В. И. Повышение энергоэффективности параллельных технологических систем на основе оптимального координированного управления процессами. № 12

Соловьев Д. С., Као В. З., Литовка Ю. В. Оптимальное управление технологическим процессом нанесения гальванического покрытия в ванне с дополнительными катодами и биполярными электродами. № 8

Ченцов А. Г., Григорьев А. М. Динамическое программирование в задаче маршрутизации: схема независимых вычислений. № 12

Щербаков В. С., Корытов М. С., Шершнев Е. О. Активный способ гашения колебаний груза после остановки мостового крана. № 6

ИНФОРМАЦИОННО-ИЗМЕРИТЕЛЬНЫЕ, ПРЕОБРАЗУЮЩИЕ И ИСПОЛНИТЕЛЬНЫЕ ЭЛЕМЕНТЫ МЕХАТРОННЫХ СИСТЕМ И ТЕХНОЛОГИЙ

Андрянов А. И., Михальцов Д. Ю. Экспериментальное исследование нелинейной динамики импульсных преобразователей напряжения с системой управления на основе метода направления на цель. № 10

Базылев Д. Н., Бобцов А. А., Пыркин А. А., Чежин М. С. Алгоритмы идентификации параметров синхронного двигателя с постоянными магнитами. № 3

Болотник Н. Н., Жуков А. А., Козлов Д. В., Корпухин А. С., Смирнов И. П. Перспективы использования полиимида в исполнительных устройствах мехатронных микросистем. № 4

Бурьян Ю. А., Сорокин В. Н., Галуза Ю. Ф., Поляков С. Н. Система активной виброизоляции с электродинамическим актуатором. № 2

Бусурин В. И., Коробков В. В., Йин Наинг Вин. Исследование характеристик кольцевого волнового оптоэлектронного преобразователя угловой скорости. № 5

Гулай А. В., Зайцев В. М. Достоверность передачи транзакций в мехатронных системах: выбор триплетов помехоустойчивого кода. № 1

Гулай А. В., Зайцев В. М. Особенности проектирования интеллектуальных компонентов систем оперативного управления и приборов цифровой автоматики. № 7

Жуков А. А., Аджибеков А. А., Кудров М. А., Зудов К. А., Гелиев А. В., Веселаго В. Г. Метаматериалы в бортовых беспроводных системах приема и преобразования СВЧ энергии мобильных автономных устройств. № 9

Иванов В. М. Исследование динамики следящего электропривода с вентильным двигателем в режиме автокоммутации. № 2

Краснодубец Л. А., Олейников А. М. ПИД регулятор как платформа для реализации адаптивных законов управления электроприводом. № 12

Мелентьев В. С., Батищев В. И., Иванов Ю. М. Анализ и совершенствование методов и систем измерения частоты гармонических сигналов. № 1

- Неусыпин К. А., Сизых В. В., Шахтарин Б. И., Шевцев В. А.** Анализ системы фазовой автоподстройки с квадратурными каналами при наличии аддитивных гармонических помех и широкополосного шума методом кумулянтов. № 9
- Новоселов Б. В.** Оценка предельно допустимых значений кинематических погрешностей механических передач регулируемых приводов. № 2
- Сидоров И. С., Лысов В. Е.** Анализ влияния частоты квантования цифрового регулятора положения позиционно-следающего электропривода на динамические показатели качества управления. № 10
- Шибанов Г. П.** Обеспечение функциональной надежности электронных систем при неполной информации о состоянии их блоков. № 7

ЭРГАТИЧЕСКИЕ СИСТЕМЫ

- Бегичев Ю. И., Варочко А. Г., Котицын Л. О., Михайленко О. А., Сильвестров М. М.** Концепция построения эргатической воздушно-космической системы мониторинга окружающей среды, наземных и морских объектов. № 5
- Карташев В. А., Богуславский А. А., Соколов С. М.** Обеспечение безопасности работы оператора методом разделения рабочих зон робота и человека. № 4
- Колисниченко А. В., Федунев Б. Е.** Бортовая интеллектуальная информационная система "Ситуационная осведомленность экипажа вертолета". № 10
- Лохин В. М., Манько С. В., Александрова Р. И., Романов М. П., Диане С. А. К.** Принципы построения и программно-алгоритмическое обеспечение человеко-машинного интерфейса для автономных роботов и мультиагентных робототехнических систем. № 9
- Сергеев С. Ф.** Нейроадаптивные биоморфные интерфейсы в эргатических системах: проблемы и решения. № 9
- Тарасов Е. Н.** Управление в эргатических распределенных системах обработки данных. № 4

НАВИГАЦИЯ И УПРАВЛЕНИЕ В АВИАКОСМИЧЕСКИХ И МОРСКИХ СИСТЕМАХ

- Большаков А. А., Кулик А. А., Скрипаль Е. Н., Сергушов И. В.** Разработка системы управления безопасностью полета вертолета. № 10
- Воротников В. И., Мартышенко Ю. Г.** К задаче перераспределения трехроторного гиростата при неконтролируемых внешних помехах. № 6

- Евдокимчик Е. А.** Синтез алгоритма управления для выполнения маневра уклонения летательного аппарата от столкновения с Землей. № 7
- Зенкевич С. Л., Галустян Н. К.** Децентрализованное управление группой квадрокоптеров. № 11
- Зубов Н. Е., Ли М. В., Ли Е. К., Микрин Е. А., Рябченко В. Н.** Алгоритм синтеза терминального управления выставкой в инерциальную систему координат космического аппарата. № 1
- Косов А. А., Ульянов С. А.** Об определении ориентации и стабилизации космического аппарата с помощью наблюдателя состояния. № 4
- Кулифеев Ю. Б., Миронова М. М.** Оптимизация траектории снижения тяжелого беспилотного летательного аппарата на этапе полной посадки. № 1
- Ляхин О. И.** Особенности реализации интерактивной мультиагентной системы построения программы полета, грузопотока и расчета ресурсов Российского сегмента Международной космической станции. № 1
- Лебедев Г. Н., Гончаренко В. И., Румакина А. В.** Модификация метода ветвей и границ для двумерной маршрутизации координированного полета группы летательных аппаратов. № 11
- Левский М. В.** Об одной задаче оптимального управления терминальной ориентацией космического аппарата. № 7
- Лобусов Е. С., Хоанг Мань Тьонг.** Использование средств инерциальной навигации для определения ориентации в пространстве и угла при вершине прямого кругового конуса. № 3
- Маркелов В. В., Шукалов А. В., Костишин М. О., Жаринов И. О., Нечаев В. А.** Алгоритм расчета навигационных параметров полета летательного аппарата по маршрутам зональной навигации. № 10
- Мельников В. Е., Петрухин В. А.** О возможности создания квазиравновесного маятникового построителя вертикали. № 8
- Моисеев Д. В., Чинь В. М.** Маршрутизация полета легкого беспилотного летательного аппарата в поле постоянного ветра с учетом ограничения на продолжительность полета. № 3
- Молоденков А. В., Сапунков Я. Г., Молоденкова Т. В.** Точное решение приближенного уравнения Борца и построение на его основе кватернионного алгоритма определения ориентации БИНС. № 5
- Мышляев Ю. И., Тар Яр Мьо.** Алгоритмы скоростного биградиента с модифицированной эталонной моделью в задаче управления вибрационным гироскопом. № 1

- Нестеров В. А., Кадыров Я. Р.** Управление группой беспилотных летательных аппаратов в режиме радиомолчания. № 6
- Никитин А. В., Солдаткин В. В., Солдаткин В. М.** Построение и экспериментальные исследования системы измерения параметров вектора ветра на стартовых и взлетно-посадочных режимах вертолета. № 8
- Пшихопов В. Х., Медведев М. Ю.** Децентрализованное управление группой однородных подвижных объектов в двумерной среде с препятствиями. № 5
- Раткин Л. С.** Сравнительный анализ промышленных и экологических беспилотных комплексов воздушного, наземного, подземного, надводного и подводного типа с защитой каналов связи методами компьютерной стеганографии. № 7
- Сапунков Я. Г., Челноков Ю. Н.** Исследование задачи оптимальной переориентации орбиты космического аппарата посредством ограниченной

или импульсной реактивной тяги, ортогональной плоскости орбиты. Часть 1. № 8

- Сапунков Я. Г., Челноков Ю. Н.** Исследование задачи оптимальной переориентации орбиты космического аппарата посредством ограниченной или импульсной реактивной тяги, ортогональной плоскости орбиты. Часть 2. № 9

Свердлов С. З. Скороподъемность электрического мультикоптера. № 6

Тарасов Н. Н., Данилова С. К., Кусков И. М. Управление подводным аппаратом при неполной информации о модели движения и внешних возмущений. № 5

Филимонов А. Б., Фам Фыонг Кыонг. Методы формирования информативных признаков радиолокационных дальностных портретов воздушных целей. № 4

Шибанов Г. П. Автоматизация процесса защиты газотурбинных двигателей от помпажа. № 9

Издательство «НОВЫЕ ТЕХНОЛОГИИ»

107076, Москва, Стромынский пер., 4

Телефон редакции журнала: **(499) 269-5397**, тел./факс: **(499) 269-5510**

Технический редактор *Е. В. Конова*. Корректор *Е. В. Комиссарова*.

Сдано в набор 29.09.2016. Подписано в печать 14.11.2016. Формат 60×88 1/8. Бумага офсетная.
Усл. печ. л. 8,86. Заказ МН1216. Цена договорная.

Журнал зарегистрирован в Комитете Российской Федерации по делам печати, телерадиовещания и средств массовых коммуникаций
Свидетельство о регистрации ПИ № 77-11648 от 21.01.02

Учредитель: Издательство "Новые технологии"

Оригинал-макет ООО "Авансд солюшнз". Отпечатано в ООО "Авансд солюшнз".
119071, г. Москва, Ленинский пр-т, д. 19, стр. 1.