

СОДЕРЖАНИЕ

МЕТОДЫ ТЕОРИИ АВТОМАТИЧЕСКОГО УПРАВЛЕНИЯ

- Воротников В. И., Мартышенко Ю. Г.** К задаче устойчивости по вероятности "частичных" положений равновесия нелинейных стохастических систем 147
- Афанасьев В. Н., Преснова А. П.** Формирование алгоритмов оптимизации нестационарных систем управления на основе необходимых условий оптимальности 153

РОБОТОТЕХНИЧЕСКИЕ СИСТЕМЫ

- Лавровский Э. К., Письменная Е. В.** Об управлении процессом регулярной ходьбы экзоскелета нижних конечностей с помощью электроприводов 160
- Харузин С. В., Шмаков О. А.** Визуальная оценка локомоционной эффективности реконфигурируемого мобильного робота 169
- Коротков А. Л., Королев Д. М., Китаев Н. А.** Комплект модулей мобильной робототехники для макетирования и отладки алгоритмов управления 175

КОНТРОЛЬ И УПРАВЛЕНИЕ ТЕХНИЧЕСКИМИ ОБЪЕКТАМИ

- Алиев Т. А., Рзаева Н. Э.** Алгоритмы спектрального и корреляционного анализа помехи случайных сигналов в скрытом периоде аварийного состояния объектов контроля 183
- Оморов Т. Т.** Симметрирование распределенной электрической сети методом цифрового регулирования 194

УПРАВЛЕНИЕ В АВИАКОСМИЧЕСКИХ СИСТЕМАХ

- Корсун О. Н., Стуловский А. В., Канышев А. В.** Идентификация моделей гистерезиса аэродинамических коэффициентов на закритических углах атаки 201
- Ардашов А. А., Арсеньев В. Н., Силантьев Д. С., Силантьев С. Б.** Оценивание точности определения параметров движения летательного аппарата с бесплатформенной инерциальной навигационной системой в инерциальном базисе 209