

СОДЕРЖАНИЕ

СИСТЕМНЫЙ АНАЛИЗ, УПРАВЛЕНИЕ И ОБРАБОТКА ИНФОРМАЦИИ

- Филимонов А. Б., Филимонов Н. Б.** Ситуационный подход в задачах автоматизации управления техническими объектами 563
- Сухинин Б. В., Сурков В. В.** К вопросу о методах АКОР и АКАР в задачах синтеза нелинейных систем управления 579
- Феофилов С. В., Козырь А. В.** Анализ периодических движений в цифровых автоколебательных системах управления 287
- Хижняков Ю. Н., Южаков А. А., Сулимова Д. А.** Модификация многорежимного управления воздушным реактивным двигателем 595
- Девятисильный А. С., Шурыгин А. В.** Модели бортовой реконструкции параметров морского течения как навигационного фактора по данным ГЛОНАСС 601

РОБОТЫ, МЕХАТРОНИКА И РОБОТОТЕХНИЧЕСКИЕ СИСТЕМЫ

- Gradetsky V. G., Knyazkov M. M., Semenov E. A., Sukhanov A. N., Chashchukhin V. G.** Particularities of Wall Climbing Robot Motion on Underwater Environments 608
- Бобырь М. В., Дородных А. А., Якушев А. С.** Устройство и программная модель управления пневматическим мехатронным комплексом 612
- Буканова Т. С., Алиев М. Т.** Экспериментальное исследование электропривода на основе двухроторной электрической машины с дифференциальным управлением . 618

Журнал входит в Перечень рецензируемых научных изданий, в которых должны быть опубликованы основные результаты диссертаций на соискание ученой степени кандидата и доктора наук; журнал включен в систему Российского индекса научного цитирования, а также в БД RSCI на платформе Web of Science.

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