

## **СИСТЕМНЫЙ АНАЛИЗ, УПРАВЛЕНИЕ И ОБРАБОТКА ИНФОРМАЦИИ**

- Petrenko V. I., Tebueva F. B., Gurchinsky M. M., Pavlov A. S.** Method of Multi-Agent Reinforcement Learning in Systems with a Variable Number of Agents . . . . . 507

## **РОБОТЫ, МЕХАТРОНИКА И РОБОТОТЕХНИЧЕСКИЕ СИСТЕМЫ**

- Марчук Е. А., Калинин Я. В., Малолетов А. В.** Компенсация отклонений мобильной платформы параллельного тросового робота по силам натяжения тросов . . . . . 515
- Попов И. П.** Стабилизированный ротатор для мехатронных автоматических систем . . 523
- Бусурин В. И., Чжэ Лю, Кудрявцев П. С.** Управление бесконтактным профилометром при сканировании поверхностей сложного профиля . . . . . 529

## **ДИНАМИКА, БАЛЛИСТИКА, УПРАВЛЕНИЕ ДВИЖЕНИЕМ ЛЕТАТЕЛЬНЫХ АППАРАТОВ**

- Атыгаев Т. Б., Ивель В. П., Герасимова Ю. В.** Адаптивное управление планированием реактивного снаряда на пассивном участке полета по программно-заданной траектории . . . . . 536
- Лемак С. С., Белоусова М. Д., Альчиков В. В.** Задача динамической имитации полета летательного аппарата на робототехническом стенде . . . . . 546
- Вейси С., Любимов В. В.** Задача сближения двух спутников на орбите методом численного моделирования . . . . . 555