

СИСТЕМНЫЙ АНАЛИЗ, УПРАВЛЕНИЕ И ОБРАБОТКА ИНФОРМАЦИИ

Александров А. Ю., Рузин С. Б. Нелинейные алгоритмы управления группой мобильных агентов на отрезке 115

Ловчаков В. И. Выбор весовых коэффициентов квадратичного функционала качества в задаче АКОР Летова—Калмана 122

АВТОМАТИЗАЦИЯ И УПРАВЛЕНИЕ ТЕХНОЛОГИЧЕСКИМИ ПРОЦЕССАМИ

Ковалёв С. П. Разработка платформы управления распределенными энергетическими ресурсами на базе цифрового двойника 131

Яковлев Р. Н. Метод точечного орошения и внесения удобрений с использованием группы автономных роботизированных агентов 142

РОБОТЫ, МЕХАТРОНИКА И РОБОТОТЕХНИЧЕСКИЕ СИСТЕМЫ

Kuprin M. S., Osipov I. A., Klyuchikov A. V., Samokhin N. E. Simulation Modeling of Mobile Robotic Complexes Tool Analysis According to Physical Laws (a Review) 152

ДИНАМИКА, БАЛЛИСТИКА, УПРАВЛЕНИЕ ДВИЖЕНИЕМ ЛЕТАТЕЛЬНЫХ АППАРАТОВ

Страшнов Е. В., Михайлюк М. В. Моделирование управления космическим аппаратом при посадке на Луну в комплексах виртуального окружения 158