

СИСТЕМНЫЙ АНАЛИЗ, УПРАВЛЕНИЕ И ОБРАБОТКА ИНФОРМАЦИИ

- Гайдук А. Р.** Синтез дискретных и гибридных нелинейных систем управления507
- Гайворонский С. А., Езангина Т. А., Соболев А. В.** Синтез систем управления максимальной робастной степени устойчивости на основе вершинных критических корневых диаграмм519
- Жирабок А. Н., Зуев А. В., Бобко Е. Ю.** Метод построения виртуальных датчиков для замены отказавших физических датчиков526

РОБОТЫ, МЕХАТРОНИКА И РОБОТОТЕХНИЧЕСКИЕ СИСТЕМЫ

- Voronkov A. D., Diane S. A. K.** Grasping of Unknown Objects with an Autonomous Manipulator: State of the Art, Problems and Prospects533
- Вольф Д. А., Мещеряков Р. В., Исхакова А. О.** Интерактивный четвероногий робот класса фелидов с блоком нейронной обработки542

ДИНАМИКА, БАЛЛИСТИКА, УПРАВЛЕНИЕ ДВИЖЕНИЕМ ЛЕТАТЕЛЬНЫХ АППАРАТОВ

- Соколов С. В., Погорелов В. А., Охотников А. Л., Куриненко М. В.** Метод комплексирования данных электронных карт и спутниковых измерений для высокоточного позиционирования подвижных объектов551'