

СИСТЕМНЫЙ АНАЛИЗ, УПРАВЛЕНИЕ И ОБРАБОТКА ИНФОРМАЦИИ

- Дивеев А. И.** Расширенная задача оптимального управления и численный метод ее решения111
- Андрянов А. И., Малаханов А. А., Ситников Ю. А.** Динамика импульсных преобразователей напряжения с учетом неидеальности усилителя ошибки в составе аналоговой системы управления121
- Потапов А. П., Галяев И. А., Галяев А. А.** Об одной задаче идентификации модели необитаемого подводного аппарата132

РОБОТЫ, МЕХАТРОНИКА И РОБОТОТЕХНИЧЕСКИЕ СИСТЕМЫ

- Буданов В. М., Лавровский Э. К.** Об использовании безредукторных электроприводов при реализации регулярной ходьбы экзоскелетона по неровным поверхностям142
- Гданский Н. И., Баженов Е. И., Мокрушин С. А., Назойкин Е. А., Охупкин С. И.** Пассивная визуальная одометрия мобильных транспортных роботов на производственных участках с использованием точек привязки151
- Сайпулаев Г. Р., Адамов Б. И.** Исследование влияния конструкции механум-колес и контактных сил на точность управления роботом-манипулятором KUKA youBot158