

УКАЗАТЕЛЬ статей, опубликованных в журнале "Мехатроника, автоматизация, управление" в 2021 г.

СИСТЕМНЫЙ АНАЛИЗ, УПРАВЛЕНИЕ И ОБРАБОТКА ИНФОРМАЦИИ

- Berdnikov V. P., Lokhin V. M. Control of Parametrically Perturbed Objects with a Full Information. № 1
- Bykovtsev Y. A., Lokhin V. M. Estimation of the Accuracy of a Control System with a Fuzzy PID Controller Based on the Approximation of the Static Characteristic of the Controller. № 12
- Алиев Т. А., Мусаева Н. Ф., Сулейманова М. Т. Алгоритмы определения вероятности рисков аварий в тоннелях по характеристикам помехи зашумленных сигналов. № 7
- Бобцов А. А., Ортега Р., Николаев Н. А., Слита О. В., Козачёк О. А., Ван Ч. Оценка переменных состояния математической модели конвертора Чука с частично неизвестными параметрами. № 9
- Бушуев А. Б., Бойков В. И., Быстров С. В., Григорьев В. В., Мансурова О. К. Синтез оптимальных информационно-энергетических схем измерительно-преобразовательных устройств. № 10
- Быковцев Ю. А. Анализ и синтез нечеткого регулятора методом фазовой плоскости. № 10
- Воротников В. И., Мартышенко Ю. Г. Об устойчивости по части переменных нелинейных дискретных систем со случайными параметрами. № 1
- Гайдук А. Р. Численный метод синтеза квазилинейных моделей нелинейных объектов. № 6
- Данг Х. Б., Пыркин А. А., Бобцов А. А., Ведяков А. А., Низовцев С. И. Синтез адаптивных наблюдателей по выходу для линейных нестационарных систем с полиномиальными параметрами. № 8
- Жирабок А. Н., Ким Ч. И. Виртуальные датчики в задаче функционального диагностирования. № 6
- Зуев А. В., Жирабок А. Н., Филаретов В. Ф., Проценко А. А. Идентификация дефектов в нестационарных системах на основе скользящих наблюдателей. № 12
- Кабанов А. А., Дубовик С. А. Численные методы контроля редких событий в нелинейных стохастических системах. № 6
- Каляев И. А., Мельник Э. В. Доверенные системы управления. № 5
- Алиев Т. А., Бабаев Т. А., Ализаде Т. А., Рзаева Н. Э., Алибейли Э. Э. Система Noise-контроля технического состояния железнодорожных мостов и туннелей в сейсмоактивных регионах. № 5
- Карабутов Н. Н. О роли S-синхронизируемости и постоянства возбуждения в задаче структурной идентифицируемости нелинейных систем. № 2
- Лаговский Б. А., Рубинович Е. Я. Алгоритмы цифровой обработки данных измерений, обеспечивающие угловое сверхразрешение. № 7
- Ловчаков В. И., Шибякин О. А. Модифицированные фильтры Баттерворса в решении обратной задачи аналитического конструирования оптимальных регуляторов. № 2
- Мелехин В. Б., Хачумов М. В. Инструментальные средства управления целесообразным поведением самоорганизующихся автономных интеллектуальных агентов. № 4
- Мелехин В. Б., Хачумов М. В. Элементы понятийного мышления в планировании поведения автономных интеллектуальных агентов. № 8
- Сухинин Б. В., Сурков В. В., Филимонов Н. Б. Феномен Фуллера в задачах аналитического конструирования оптимальных регуляторов. № 7
- Тырма В. О., Саушев А. В. Аналитический подход к конструированию совместного управления движением эргатической системы "судоводитель—судно". № 9
- Хорошавин В. С., Грудинин В. С. Синтез программного движения на основе особого оптимального управления. № 8

АВТОМАТИЗАЦИЯ И УПРАВЛЕНИЕ ТЕХНОЛОГИЧЕСКИМИ ПРОЦЕССАМИ

- Астапенко Н. В., Кошек К. Т. Автоматизация контроля технологического процесса хранения в зернохранилище с горизонтальными силосами. № 9
- Крестовников К. Д., Ерашов А. А., Быков А. Н. Масштабируемая архитектура и структура модулей распределенной системы управления процессами промышленных тепличных комплексов. № 10
- Кычкин А. В., Николаев А. В. Архитектура киберфизической системы управления проветриванием подземного горнодобывающего предприятия на базе платформы Интернета вещей. № 3
- Лютов А. Г., Новоженни М. Б. Методология автоматизированного контроля и управления режимами работы насосного комплекса в условиях возникновения кавитации. № 9
- Оморов Т. Т., Такырбашев Б. К., Койбагаров Т. Дж. Управление потерями электроэнергии в распределительных сетях в составе автоматизированных систем контроля и учета электроэнергии. № 4
- Рябчиков М. Ю., Рябчикова Е. С., Филиппов С. А. Система управления температурой пара после пароперегревателя установки с применением нечеткой логики для упреждающей компенсации возмущений. № 4
- Фомин И. Н., Шульга Т. Э., Иващенко В. А. Синтез алгоритма управления генерирующим оборудованием тепловых электростанций на основе моделей системной динамики. № 1

РОБОТЫ, МЕХАТРОНИКА И РОБОТОТЕХНИЧЕСКИЕ СИСТЕМЫ

- Buzlov N. A. Scan Matching for Navigation of a Mobile Robot in Semi-Structured Terrain Conditions. № 5
- Finaev V. I., Medvedev M. Yu., Pshikhov V. Kh., Pereverzev V. A., Soloviev V. V. Unmanned Powerboat Motion Terminal Control in an Environment with Moving Obstacles. № 3
- Gavruishin S. S., Bui V. P., Phung V. B., Dang H. M., Nguyen V. D. Improving the Visual Interactive Analysis Method for Automation and Control of the Decision-Making Process in Multi-Criteria Design of Complex Mechanical Systems. № 2
- Kolpashchikov D. Yu., Gerget O. M. Comparison of Inverse Kinematics Algorithms for Multi-Section Continuum Robots. № 8
- Kurochkin S. Yu., Tachkov A. A. Methods of Formation Control for a Group of Mobile Robots (a Review). № 6
- Nazarova A. V., Jianwen Huo. Application of Distributed Robotic Systems in Earthquakes: Search, Planning and Control. № 11
- Sorokoumov P. S. Formalization of Tasks for Robotic Manipulators: Review and Prospects. № 4
- Бельченко Ф. М., Ермолов И. Л. Новый подход к преобразованию перспективы изображений в системах телеметрии роботов. № 12
- Брискин Е. С., Калинин Я. В., Артемьев К. С. Об устойчивости движения мобильных роботов с шагающими движителями, работающими в "тянущем" режиме. № 1
- Волкова М. А., Романов А. М., Романов М. П. Распределенная система локализации объектов в рабочей зоне модульного реконфигурируемого мобильного робота. № 12
- Голуб А. П., Зубков А. Ф., Мастерова А. А., Селюцкий Ю. Д. Динамика колесной тележки, приводимой в движение ротором Савониуса. № 5
- Грязин Д. Г., Падерина Т. В. Мехатронные устройства управления современным судовым магнитным компасом. № 8
- Калинин Я. В., Марчук Е. А. Особенности учета конструктивной нелинейности в модели динамики тросового робота. № 10
- Карпова И. П. Организация маршрута анимата на основе визуальных ориентиров и распознавания сцен. № 10
- Карташев В. А., Карташев В. В., Кириленко А. А. Имитационное моделирование динамики сборочного механизма. № 1

- Лурье М. С., Лурье О. М., Фролов А. С. Исследование динамических режимов систем стабилизации тока мощных электромагнитов с широтно-импульсной модуляцией. № 6
- Московский А. Д., Бургов Е. В., Овсянникова Е. Е. Об одном подходе к распознаванию сцен группой роботов на основе локального взаимодействия. № 2
- Носков В. П., Губернаторов Д. В. Экстремальная навигация по 3D-изображениям в мобильной робототехнике. № 11
- Попов И. П. Источники гармонических силы и скорости в мехатронных автоматических системах. № 4
- Рубцов В. И., Машков К. Ю., Коновалов К. В. Многоуровневая система управления интеллектуальным роботом, входящим в состав группы. № 11
- Самойлова А. С., Воротников С. А. Система управления шагающим роботом, адаптивным к изменению кинематической схемы. № 11
- Серебрянный В. В., Бошляков А. А., Калинин С. В., Огородник А. И., Коновалов К. В. Шагающий робот для перемещения по вертикальным и произвольно ориентированным в пространстве поверхностям. № 11
- Серебрянный В. В., Бошляков А. А., Ющенко А. С. К юбилею кафедры "Робототехнические системы и мехатроника" МГТУ им. Н. Э. Баумана. № 11
- Филаретов В. Ф., Зуев А. В., Жирабок А. Н., Проценко А. А. Разработка системы аккомодации к дефектам в движителях подводных роботов. № 5
- Филаретов В. Ф., Юхимец Д. А. Двухконтурная система с эталонной моделью для управления пространственным движением грузового необитаемого подводного аппарата. № 3
- Ющенко А. С., Шуай Инь. Диалоговое управление коллаборативными роботами с помощью искусственных нейронных сетей. № 11
- Яковлев Д. С., Тачков А. А. Вероятность столкновения автономного мобильного робота с препятствием. № 3
- Яковлев Р. Н., Рубцова Ю. И., Ерашов А. А. Сравнительная оценка подходов к определению точек захвата объектов робототехническим средством. № 2

ДИНАМИКА, БАЛЛИСТИКА И УПРАВЛЕНИЕ ДВИЖЕНИЕМ ЛЕТАТЕЛЬНЫХ АППАРАТОВ

- Do Quang Thong. Synthesis of a High-Precision Missile Homing System with an Permissible Stability Margin of the Normal Acceleration Stabilization System. № 7
- Алешкин В. В., Здражевский Р. А., Голованов П. Н., Марусич В. О. Методы и алгоритмы коррекции кинематических уравнений в задаче определения ориентации объекта. № 9
- Гвоздев О. Г., Козуб В. А., Кошелева Н. В., Мурынин А. Б., Рихтер А. А. Нейросетевой метод построения трехмерных моделей ригидных объектов по спутниковым изображениям. № 1

- Деятисильный А. С., Шурыгин А. В. Математическая модель спутниково-инерциальной подвижной вычислительной гравиметрии. № 1
- Зубов Н. Е., Рябченко В. Н. Инвариантность управления боковым движением вертолета по углу крена. Аналитический синтез. № 6
- Кабанов С. А., Кабанов Д. С. Управление разведением спид крупногабаритного трансформируемого рефлектора с использованием алгоритма последовательной оптимизации. № 8
- Корсун О. Н., Ом М. Х., Латт Ч. З. Определение проекций скорости ветра на основе измерений воздушной скорости, углов атаки и скольжения. № 10
- Косьянчук В. В., Зыбин Е. Ю., Гласов В. В., Тань Л. Непараметрический метод прогнозирования траектории движения активно маневрирующего судна посадки беспилотного летательного аппарата. № 12
- Лебедев Г. Н., Гончаренко В. И., Максимов Н. А., Михайлин Д. А., Румакина А. В. Метод оперативного планирования групповых действий летательных аппаратов в режиме "воздушного такси". № 9
- Левский М. В. Динамическая задача оптимального управления ориентацией космического аппарата с ограничением на фазовые переменные. № 6
- Любимов В. В., Бакри И. Управляемое изменение габаритных размеров спускаемого в атмосфере Марса космического аппарата осесимметричной формы. № 7
- Мелехин В. Б., Хачумов М. В. Нечеткая модель ситуационного управления параметрами полета автономного беспилотного летательного аппарата в условиях неопределенности. № 12
- Пушков С. Г., Ловицкий Л. Л., Горшкова О. Ю., Малахова И. В. Математическое моделирование аэродинамических погрешностей в технологии оценивания средств определения воздушных параметров с применением спутниковых навигационных систем при проведении летных испытаний самолета. № 5
- Распопов В. Я., Лихошерст В. В. Датчик угловых скоростей на базе волнового твердотельного гироскопа с металлическим резонатором для систем ориентации, стабилизации и навигации. № 7
- Сергеев А. А., Филимонов А. Б., Филимонов Н. Б. Управление автономной посадкой БПЛА самолетного типа на статическую и динамическую посадочные площадки по "гибким" кинематическим траекториям. № 3
- Солдаткин В. М., Солдаткин В. В., Ефремова Е. С., Мифтахов Б. И. Модели формирования и обработки сигналов панорамного датчика аэродинамического угла и истинной воздушной скорости. № 8
- Челноков Ю. Н., Молоденков А. В. Кватернионный алгоритм начальной выставки БИНС с использованием метода регуляризации А. Н. Тихонова. № 4

Издательство "НОВЫЕ ТЕХНОЛОГИИ"

107076, Москва, Матросская тишина, 23с2

Телефон редакции журнала: +7(916) 392 21 67

Технический редактор Е. В. Конова. Корректор М. Ю. Безменова.

Сдано в набор 28.09.2021. Подписано в печать 10.11.2021. Формат 60×88 1/8. Бумага офсетная. Усл. печ. л. 8,86. Заказ МН1221. Цена договорная.

Журнал зарегистрирован в Комитете Российской Федерации по делам печати, телерадиовещания и средств массовых коммуникаций

Свидетельство о регистрации ПИ № 77-11648 от 21.01.02

Учредитель: Издательство "Новые технологии"

Оригинал-макет ООО "Авансд солюшнз". Отпечатано в ООО "Авансд солюшнз". 119071, г. Москва, Ленинский пр-т, д. 19, стр. 1. Сайт: www.aov.ru