

**УКАЗАТЕЛЬ статей,
опубликованных в журнале
"Мехатроника, автоматизация,
управление" в 2023 г.**

**СИСТЕМНЫЙ АНАЛИЗ, УПРАВЛЕНИЕ
И ОБРАБОТКА ИНФОРМАЦИИ**

- Omorov T. T., Zakiriev K. E., Takyrbashev V. K., Imanakunova Zh. S.** Automated Control of Unauthorized Power Take-Offs in a Distributed Electrical Network. № 1
- Александров А. Ю., Рузин С. Б.** Нелинейные алгоритмы управления группой мобильных агентов на отрезке. № 3
- Бобцов А. А., Воробьев В. С., Николаев Н. А., Пыркин А. А., Ортега Р.** Синтез адаптивного наблюдателя переменных состояния для линейного стационарного объекта при наличии шумов измерений. № 7
- Гайворонский С. А., Езангина Т. А., Соболев А. В.** Синтез систем управления максимальной робастной степени устойчивости на основе вершинных критических корневых диаграмм. № 10
- Гайдук А. Р.** Синтез дискретных и гибридных нелинейных систем управления. № 10
- Жиравок А. Н., Зуев А. В., Шумский А. Е., Бобко Е. Ю.** Построение интервальных наблюдателей для дискретных нелинейных динамических систем. № 6
- Жиравок А. Н., Зуев А. В., Бобко Е. Ю.** Метод построения виртуальных датчиков для замены отказавших физических датчиков. № 10
- Иванов В. П.** Новый подход к синтезу оптимального терминального управления нелинейными динамическими системами. № 1
- Карпов В. Э., Воробьев В. В., Ровбо М. А.** О некоторых аспектах применения автоматных моделей в групповом управлении. № 4
- Краснощеченко В. И.** Синтез динамических регуляторов по выходу с использованием функций модальной кластеризации в D-областях. № 5
- Куликов В. В., Куцый Н. Н., Осипова Е. А.** Параметрическая оптимизация ПИД регулятора с ограничением на основе метода сопряженных градиентов Полака—Поляка—Рибьера. № 5
- Липкович М. М., Сагатдинов А. Р.** Применение алгоритма "Полоска" для онлайн-оцифровки ЭЭГ-паттернов. № 6

- Ловчаков В. И.** Выбор весовых коэффициентов квадратичного функционала качества в задаче АКОР Летова—Калмана. № 3
- Обухов А. Д., Назарова А. О.** Метод управления на основе технологий компьютерного зрения и машинного обучения для адаптивных систем. № 1
- Плотников С. А.** Десинхронизация и колебательность в возбудимых сетях ФитцХью—Нагумо. № 6
- Рыбалко А. В., Фрадков А. Л.** Идентификация двух моделей нейронов ФитцХью—Нагумо на основе метода скоростного градиента и фильтрации. № 7
- Тырва В. О., Саушев А. В.** Целеуказание совместного управления в системе "человек—машина": моделирование и структуризация. № 2
- Феофилов С. В., Козырь А. В., Хапкин Д. Л.** Структурно-параметрический синтез нейросетевых регуляторов для объектов управления с ограничителями. № 11
- Шагниев О. Б., Фрадков А. Л.** Оценка влияния дискретизации на работу алгоритма скоростного градиента при управлении синхронизацией. № 2

**РОБОТЫ, МЕХАТРОНИКА
И РОБОТОТЕХНИЧЕСКИЕ СИСТЕМЫ**

- Dembitsky N. L.** Built-in Analog Automatic Controls for Small Robots. № 9
- 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). № 3
- Nguyen C. X., Tran S. V., Phan H. N.** Control Law Synthesis for Flexible Joint Manipulator Based on Synergetic Control Theory. № 8
- Voronkov A. D., Diane S. A. K.** Grasping of Unknown Objects with an Autonomous Manipulator: State of the Art, Problems and Prospects. № 10
- Антипов А. С., Краснова С. А.** Методы демпфирования колебаний груза и робастного управления ходовой тележкой мостового крана с учетом динамики электропривода. № 8
- Ахмад А., Ющенко А. С.** Метод управления подводным роботом с волнообразным движителем с использованием активного подавления помех и нечеткой логики. № 9
- Бобков В. А., Морозов М. А., Кудряшов А. П., Инзарцев А. В.** Инспекция корпуса судна с использованием автономного подводного робота, оснащенного стереофотокамерой. № 4

- Брискин Е. С., Смирная Л. Д., Артемьев К. С.** Об управлении тяговыми характеристиками и сопротивлением движению мобильных роботов с шагающими движителями. № 2
- Вольф Д. А., Мещеряков Р. В., Исхакова А. О.** Интерактивный четвероногий робот класса фелидов с блоком нейронной обработки. № 10
- Гайдук А. Р., Лукин Д. С.** Синтез нелинейных систем управления автороботами. № 2
- Граськин С. С., Ермолов И. Л., Хрипунов С. П.** Концептуальные основы платформенно-модульного подхода к разработке перспективных робототехнических комплексов. № 12
- Ермолов И. Л., Лапин Б. С.** Распределенное планирование движения для группы совместно переносящих груз роботов с учетом свойств опорных поверхностей. № 6
- Кабанов С. А., Кабанов Д. С., Митин Ф. В.** Оптимизация курсового движения беспилотного автомобиля при наличии препятствий и возмущений. № 2
- Кабанов С. А., Митин Ф. В.** Управление курсовым движением беспилотного автомобиля на основе алгоритма оптимального управления. № 12
- Карпов В. Э., Ровбо М. А., Сорокоумов П. С.** Сигнальная коммуникация для управления поведением коллаборативного робота. № 5
- Килин А. А., Караваев Ю. Л., Шестаков В. А.** Движение без проскальзывания и отрыва от поверхности четырехколесного высокоманевренного мобильного робота. № 8
- Костюков В. А., Медведев М. Ю., Пшихопов В. Х.** Планирование движения наземных роботов в среде с препятствиями: алгоритмы построения траекторий в группе при заданном шаблоне. № 1
- Крестовников К. Д.** Алгоритмы управления двунаправленной беспроводной системой передачи энергии при перераспределении энергоресурсов в группе наземных роботов. № 9
- Марчук Е. А., Михайлов А. С., Калинин Я. В., Малолетов А. В.** Управление силами натяжения в системе тросового параллельного робота. № 12
- Мелехин В. Б., Хачумов М. В.** Принцип организации мотивационного поведения и автоматического целеполагания автономных интеллектуальных мобильных систем. № 2
- Мелехин В. Б., Хачумов М. В.** Когнитивные инструменты абстрактного мышления автономных интеллектуальных мобильных систем. № 6
- Селюцкий Ю. Д.** О регулировании колебаний ветроэнергетической системы, использующей эффект галопирования. № 1
- Тюленев И. Д., Филимонов Н. Б.** Алгоритмизация автоматического управления парковкой беспилотного автомобиля. № 12
- Фуртат И. Б., Жуков Ю. А., Слободзян Н. С.** Обзор моделей и методов управления шаговыми двигателями. № 7

ДИНАМИКА, БАЛЛИСТИКА, УПРАВЛЕНИЕ ДВИЖЕНИЕМ ЛЕТАТЕЛЬНЫХ АППАРАТОВ

- Abdrashitov A. R.** Survey of Relative Navigation Methods for Multi-Agent Unmanned Aerial Vehicle Systems. № 7
- Korsun O. N., Sekou Goro, Moung Htang Om.** A Comparison between Kalman Filtering Approaches in Aircraft Flight Signal Estimation. № 11
- Neusypin K. A., Proletarsky A. V., Selezneva M. S.** Algorithms for Complexing an Inertial Navigation System with Angular Acceleration Sensors. № 2
- Yu W. J., Starinova O. L.** Study on Displaced Orbits Below the Moon's South Pole Near L2 Point Based on Solar Sail. № 12
- Агаев Н. Б., Оруджов Г. Г., Калбиев Н. Н.** Планирование оптимальной опорной траектории полета летательного аппарата с использованием карты рельефа местности. № 9
- Бусурин В. И., Кудрявцев П. С., Симонов М. Л.** Система управления двигательной установкой самолета при взлете с пониженной тягой. № 5
- Елисов Н. А., Крамлих А. В., Ломака И. А.** Синтез номинальных траекторий переориентаций малоразмерного космического аппарата при отказе одного канала управления. № 11
- Зубов Н. Е., Рябченко В. Н.** Оптимальная стабилизация бокового движения летательного аппарата декомпозиционным методом модального синтеза. № 8
- Козлова Н. Ю., Фомичев А. В.** Алгоритмизация наведения и управления движением космическим манипуляционным роботом в задачах сервисного обслуживания некооперируемого космического аппарата. № 4
- Кожевников Ю. В., Шибанов Г. П.** Оптимальное осреднение высотно-скоростных характеристик летательных аппаратов при их летных испытаниях. № 9
- Кориков А. М., Тран В. Т.** Кинематическая модель стабилизации и управления ориентацией подвесной аппаратуры беспилотного летательного аппарата. № 7
- Малютин Д. М., Распопов В. Я., Иванов Ю. В.** Способ увеличения точности гироскопа со

сферическим шарикоподшипниковым подвесом. № 8

Николаев А. В., Старовойтов Е. И., Федосов Д. В., Колесников А. В., Филин М. А. Навигация беспилотного транспорта на основе электромагнитной индукции. № 11

Соколов С. В., Погорелов В. А., Охотников А. Л., Куриненко М. В. Метод комплексирования данных электронных карт и спутниковых измерений для высокоточного позиционирования подвижных объектов. № 10

Пушков С. Г., Ловицкий Л. Л., Горшкова О. Ю., Малахова И. В. Методы параметрической идентификации систематических погрешностей бортовых измерений аэродинамических углов в летных испытаниях самолета. № 11

Селезнева М. С. Управление критериями селекции алгоритма самоорганизации в задачах коррекции навигационных систем маневренных летательных аппаратов. № 12

Страшнов Е. В., Михайлюк М. В. Моделирование управления космическим аппаратом при посадке на Луну в комплексах виртуального окружения. № 3

Филимонов А. Б., Филимонов Н. Б., Нгуен Т. К., Фам К. Ф. Планирование маршрутов полета БПЛА в задачах группового патрулирования протяженных территорий. № 7

АВТОМАТИЗАЦИЯ И УПРАВЛЕНИЕ ТЕХНОЛОГИЧЕСКИМИ ПРОЦЕССАМИ

Aliiev T. A., Guluev G. A., Rzayev A. H., Rzayeva N. E., Pashayev F. H., Gadimov R. M. Correlational Extremal System for Controlling the Beginning of Faults in Oil Field Equipment by Analyzing their Wattmeter and Dynamometer Charts. № 5

Palchevsky E. V., Antonov V. V., Kromina L. E., Roldionova L. E., Fakhrullina A. R. Intelligent Fore-

casting of Electricity Consumption in Managing Energy Enterprises in Order to Carry out Energy-Saving Measures. № 6

Yordanova S. T., Slavov M. N., Stoitseva-Delicheva D. R. Design and Genetic Algorithms Based Optimisation of Industrial Adaptive PID FLC System of Liquid Level. № 4

Антонов В. В., Кромина Л. А., Родионова Л. Е., Фахруллина Л. А., Баймурзина Л. И., Пальчевский Е. В., Родионов Е. А. Концепция формирования интеллектуальных управляющих систем энергоснабжения городских сетей. № 4

Ковалёв С. П. Разработка платформы управления распределенными энергетическими ресурсами на базе цифрового двойника. № 3

Кушников В. А., Богомолов А. С., Иващенко В. А., Селютин А. Д., Резчиков А. Ф., Кушникова Е. В., Марков А. И. Задача идентификации производственных ситуаций в системах управления производственными процессами авиаремонтного предприятия. № 9

Рябчиков М. Ю., Рябчикова Е. С., Новак В. С. Гибридная модель для упреждающего управления температурой металла при горячем оцинковании стальной полосы. № 8

Соловьев Д. С. Разработка и анализ интеллектуальной системы управления гальваническим процессом на базе ассоциативной памяти в условиях предсказуемой неопределенности. № 11

Шемякин А. Н., Рачков М. Ю., Соловьев Н. Г., Якимов М. Ю., Котов М. А. Определение динамических характеристик системы управления мощностью излучения технологических CO₂-лазеров с накачкой несамостоятельным тлеющим разрядом. № 4

Яковлев Р. Н. Метод точечного орошения и вне-ошения удобрений с использованием группы автономных роботизированных агентов. № 3

Издательство "НОВЫЕ ТЕХНОЛОГИИ"

107076, Москва, Матросская Тишина, 23с2

Телефон редакции журнала: **+7(499) 270 16 52**

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

Сдано в набор 02.10.2023. Подписано в печать 29.11.2023. Формат 60×88 1/8. Бумага офсетная. Заказ МН1223. 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 "Авансед солюшнз". Отпечатано в ООО "Авансед солюшнз". 119071, г. Москва, Ленинский пр-т, д. 19, стр. 1. Сайт: www.aov.ru