

**УКАЗАТЕЛЬ СТАТЕЙ,
опубликованных в журнале
"Мехатроника, автоматизация,
управление" в 2020 г.**

**СИСТЕМНЫЙ АНАЛИЗ, УПРАВЛЕНИЕ
И ОБРАБОТКА ИНФОРМАЦИИ**

- Grigoriev V. V., Bystrov S. V., Mansurova O. K., Pershin I. M., Bushuev A. B., Petrov V. A.** Exponential Stability Regions Estimation of Non-linear Dynamical Systems. № 3
- Sergeev S. F.** Artificial Intelligence in Mechatronic Systems: Problems of Embodiment. № 2
- Алиев Т. А., Мусаева Н. Ф., Сулейманова М. Т.** Алгоритмы построения доверительного интервала для математического ожидания помехи и их применение для контроля динамики развития аварий. № 9
- Беззубов В. А., Бобцов А. А.** Алгоритм идентификации параметров неизмеряемого синусоидального возмущения с нестационарной амплитудой. № 8
- Борисов О. И., Даль А. Р., Пыркин А. А., Громова Ф. Б., Щетне Р.** Последовательный компенсатор в задаче удержания положения надводного судна. № 10
- Воротников В. И., Мартышенко Ю. Г.** О детектируемости по части переменных нелинейных дискретных систем. № 3
- Гайворонский С. А., Езангина Т. А., Хожаев И. В.** Параметрический синтез робастного регулятора на основе метода доминирующих полюсов. № 1
- Городецкий В. И., Юсупов Р. М.** Искусственный интеллект: метафора, наука и информационная технология. № 5
- Дат Во Куок, Бобцов А. А.** Управление по выходу линейными нестационарными системами с использованием методов параметрической идентификации. № 7
- Жирабок А. Н., Зуев А. В., Бобко Е. Ю., Филатов А. Л.** Решение задачи аккомодации в нелинейных системах с использованием линейных методов. № 1
- Жмудь В. А., Востриков А. С., Ивойлов А. Ю., Саблина Г. В.** Синтез робастных ПИД регуляторов методом двойной оптимизации. № 2
- Иванников А. Д., Стемпковский А. Л.** Итерационные методы решения систем многозначных логических уравнений при моделировании цифровых систем управления объектами. № 9
- Имангазиева А. В.** Синхронизация сети нелинейных объектов с запаздыванием по состоянию в условиях неопределенности. № 5
- Карабутов Н. Н.** Применение структур для оценки характеристических показателей Ляпунова систем с периодическими коэффициентами. № 1
- Карабутов Н. Н.** S-синхронизация, структурная идентифицируемость и идентификация нелинейных динамических систем. № 6
- Карсаев О. В.** Модификация CGR-алгоритма маршрутизации данных в коммуникационной сети группировки спутников. № 2
- Козырев В. Г.** Синтез аддитивного терминального управления одноосным движением нелинейных объектов. № 7
- Куций А. П., Куций Н. Н., Маланова Т. В.** Определение области робастной устойчивости системы на основе теоремы В. Л. Харитонова. № 4
- Ловчаков В. И.** Синтез линейных систем управления с максимальным быстродействием и заданным перерегулированием. № 9
- Оморов Р. О.** Метод топологической грубости в задачах исследования и управления синергетическими системами. № 5
- Рзаев Т. Г.** Оптимальное управление переходными процессами объектов по быстродействию в многокритериальной среде. № 4
- Рустамов Г. А.** Некоторые проблемы реализуемости при точном решении задач управления. № 10
- Сухинин Б. В., Сурков В. В.** Аналитическое конструирование робастных оптимальных по быстродействию систем управления с бесконечно большим коэффициентом усиления. № 8
- Тырва В. О., Саушев А. В.** О реализации совмещаемых управляющих воздействий на объект в системах "человек—машина". № 5
- Филимонов А. Б., Филимонов Н. Б.** Управление нулями и полюсами в задачах синтеза систем регулирования. Часть I. Компенсационный подход. № 8

Филимонов А. Б., Филимонов Н. Б. Управление нулями и полюсами в задачах синтеза систем регулирования. Часть II. Компенсационно-модальный подход. № 11

Фуртат И. Б., Гущин П. А., Перегудин А. А. Подавление возмущений с минимизацией эллипсоидов, ограничивающих фазовые траектории системы в переходном и установившемся режимах. № 4

Шадрин Г. К. Синтез алгоритма управления нелинейным объектом на основе коррекции динамики объекта и компенсации возмущений. № 12

Шибанов Г. П. Автоматизированный контроль авиадвигателей в условиях их стендовых испытаний. № 2

АВТОМАТИЗАЦИЯ И УПРАВЛЕНИЕ ТЕХНОЛОГИЧЕСКИМИ ПРОЦЕССАМИ

Rzayev A. H., Guluyev G. A., Pashayev F. H., Rzayev As. H., Asadova R. Sh. Mathematical Models for Determining the Distribution of Fluid Flow Temperature along the Wellbore and Horizontal Pipeline. № 6

Алиев Т. А., Мусаева Н. Ф., Газызаде Б. И. Технологии мониторинга динамики развития повреждений на буровых установках с использованием моментов высоких порядков помехи. № 4

Андриевская Н. В., Андриевский О. А., Кузнецов М. Д., Леготкина Т. С., Никулин В. С., Сторожев С. А., Хижняков Ю. Н., Южаков А. А. Нейронечеткое управление выбросами вредных веществ авиационного газотурбинного двигателя. № 6

Гулуев Г. А., Рзаев Ас.Г., Пашаев Ф. Г. Анализ процессов механизированной добычи нефти методами теории электрических цепей. № 12

Круглов С. П., Аксаментов Д. Н. Метод адаптивного управления мостовым краном с прямым отслеживанием перемещения груза. № 12

Рябчиков М. Ю., Рябчикова Е. С., Кокорин И. Д. Система стабилизации температуры в нагревательной печи с применением скользящего регулирования и нечеткой логики. № 3

Серебрянный В. В. Коллаборативные мульти-агентные системы — альтернатива полной автоматизации производства. № 7

Тагирова К. Ф., Нугаев И. Ф. Концептуальные основы автоматизации управления установками электроцентробежных насосов нефтедобывающих скважин. № 2

Фуртат И. Б., Нехороших А. Н., Гущин П. А., Чугина Ю. В. Синхронизация электроэнергетической сети в условиях высокочастотных помех измерения. № 10

Шакиров С. Р., Квашнин А. Г., Писарев А. В. Разработка и исследование математических моделей элементов газовоздушного тракта для создания АСУ ТП установки переработки органических отходов. № 10

Шемякин А. Н., Рачков М. Ю., Соловьев Н. Г., Якимов М. Ю. Управление мощностью излучения технологического CO₂-лазера с несамостоятельным тлеющим разрядом путем изменения частоты импульсов ионизации. № 4

РОБОТЫ, МЕХАТРОНИКА И РОБОТОТЕХНИЧЕСКИЕ СИСТЕМЫ

Belopukhov V. N., Borovik S. Yu., Podlipnov P. E., Sekisov Yu. N., Skobelev O. P. System for Measuring of Radial Clearances in Gas-Turbine Engine with Self-Compensation of Temperature Effects on the Sensor. № 5

Darintsev O. V., Migranov A. B. A Step-by-Step Algorithm for Finding the Optimal Strategy for the Behavior of a Group of Robots. № 12

Gaiduk A. R., Martjanov O. V., Medvedev M. Yu., Pshikhov V. Kh., Hamdan N., Farhood A. Neural Network Based Control System for Robots Group Operating in 2-d Uncertain Environment. № 8

Kostyukov V. A., Medvedev M. Yu., Pavlenko D. D., Mayevsky A. M., Poluyanovich N. K. Investigation of a Rotor Speed Controlling of a Promising Wind-Driven Power Plant Using Several Variable Elements of its Geometry. № 10

Kutsyi A. P., Kutsyi N. N. The Gradient-Based Algorithm for Parametric Optimization of a Variable Structure PI Controller with Dead Band. № 9

Myshlyaev Y. I., Finoshin A. V., Nguyen Chi Thanh. Energy-Based Adaptive Oscillation Control of the Electromechanical Systems. № 7

Быков Н. В., Власова Н. С., Губанов М. Ю., Лапин Д. В. Механизм вертикального перемещения мобильного гусеничного робота с гибридным магнитно-ленточным принципом сцепления. № 3

Воробьева Н. С., Жора В. В., Жора Л. В. Динамический синтез алгоритмов управления манипулятором параллельно-последовательной структуры. № 12

Ворочаева Л. Ю., Савин С. И., Яцун А. С. Исследование работы системы корректировки длины корпуса в процессе изменения конфигурации трехзвенного ползающего робота. № 4

Галимова Г. Р., Волков В. Г., Ахметзянов И. З. Упреждающее многосвязное управление движением автопоезда по криволинейной траектории. № 10

Глущенко А. И., Петров В. А., Ласточкин К. А. Разработка адаптивной системы управления балансирующим роботом на основе второго метода Ляпунова с переменным шагом настройки. № 5

Горячева И. Г., Досаев М. З., Селюцкий Ю. Д., Яковенко А. А., Hsiao C.-H., Huang C.-Yu., Ju M.-S., Yeh C.-H. Управление внедрением индентора в вязкоупругую ткань с использованием пьезоэлектрического привода. № 5

Доценко А. В. Синтез системы разрешения коллизий для группы роботов в парадигме обучения без учителя. № 7

Иванов В. М. Имитационная модель системы стабилизации скорости резания для металлорежущих станков с ЧПУ. № 2

Карташев В. А., Карташев В. В. Управление траекторией торможения манипулятора с неисправным приводом методом задержек включения тормозов. № 1

Кузьменко А. А. Робастное управление синхронным двигателем с постоянными магнитами: синергетический подход. № 8

Лавровский Э. К., Письменная Е. В. О походках оператора в пассивном экзоскелете нижних конечностей при использовании режима закрепленного колена. № 1

Машошин А. И., Пашкевич И. В. Проблемные вопросы интеллектуализации процессов

управления автономными необитаемыми подводными аппаратами. № 10

Поливанов А. Ю., Иванов Ю. В., Холин Д. В. Методика преобразования координат системы технического зрения промышленного робота для операции лазерной сварки. № 3

Сергеев С. Ф., Филимонов Н. Б. У истоков отечественной робототехники и мехатроники: Евгений Иванович Юревич в жизни и науке. № 10

Филаретов В. Ф., Губанков А. С., Горностаев И. В. Метод формирования программной скорости движения рабочего инструмента многостепенного манипулятора. № 12

Юхимец Д. А. Разработка метода формирования траекторий движения группы подводных роботов в среде с препятствиями во время их обхода. № 6

ДИНАМИКА, БАЛЛИСТИКА И УПРАВЛЕНИЕ ДВИЖЕНИЕМ ЛЕТАТЕЛЬНЫХ АППАРАТОВ

Do Quang Thong. Synthesis of High-Precision Missile Homing System Using Proportional Guidance Method. № 4

Kulik A. A. Development of a Method for Computation of Aircraft Safety Control Signal. № 11

Абдулин Р. Р., Тимофеев Д. С., Крылов Н. В., Кравченко А. А., Зайцев И. В., Самсонович С. Л., Рожнин Н. Б., Ларин А. П., Макарин М. А. Разработка и исследование математической модели работы пары активных ручек управления самолетом в среде MATLAB. № 3

Буряк Ю. И., Скрынников А. А. Алгоритм рационального планирования и распределения ресурсов при подготовке группы летательных аппаратов к применению в условиях неопределенности. № 6

Воронов Е. М., Карпунин А. А., Палкин М. В., Титков И. П. Оптимальное управление относительным движением группы космических аппаратов. № 11

Дивеев А. И., Шмалько Е. Ю., Хуссейн О. Управление квадрокоптером методом сетевого оператора на основе многоточечной стабилизации. № 7

Заведеев А. И. Повышение надежности системы управления космическим аппаратом

- на основе грубых моделей диагностики и принципа разделения в пространстве паритетов. № 4
- Кабанов С. А., Зимин Б. А., Митин Ф. В.** Разработка и исследования математических моделей раскрытия подвижных частей трансформируемых космических конструкций. Часть I. № 1
- Кабанов С. А., Зимин Б. А., Митин Ф. В.** Разработка и исследование математических моделей раскрытия подвижных частей трансформируемых космических конструкций. Часть II. № 2
- Карсаев О. В.** Методика оценки влияния пропускной способности каналов связи на эффективность функционирования группировки спутников. № 9
- Левин Д. Н., Пономаренко А. В., Цигин Ю. П.** Автоматизация процессов эргономической экспертизы информационно-управляющего поля кабины перспективного самолета. № 8
- Левский М. В.** Аналитическое решение задачи оптимального управления разворотом космического аппарата с минимальной энергией вращения. № 3
- Муслимов Т. З., Мунасыпов Р. А.** Децентрализованное групповое нелинейное управление строем беспилотных летательных аппаратов самолетного типа. № 1
- Скобелев П. О., Галузин В. А., Матюшин М. М., Кутоманов А. Ю.** Обзор современных методов планирования работы перспективных космических систем. № 11
- Солдаткин В. М., Солдаткин В. В., Никитин А. В., Соколова Г. П.** Обеспечение динамической точности системы воздушных сигналов самолета с неподвижным невыступающим приемником потока. № 9
- Шевченко А. М., Начинкина Г. Н., Городнова М. В.** Разработка энергетического метода и исследование алгоритмов прогнозирования траектории взлета самолета. № 6

Издательство "НОВЫЕ ТЕХНОЛОГИИ"

107076, Москва, Стромынский пер., 4

Телефон редакции журнала: **(499) 269-5510, (499) 269-5397**

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

Сдано в набор 30.09.2020. Подписано в печать 12.11.2020. Формат 60×88 1/8. Бумага офсетная. Усл. печ. л. 8,86. Заказ МН1220. 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