

Вступительное слово главного редактора В. С. Вербы

3

ПРИНЦИПЫ ПОСТРОЕНИЯ РОБОТОТЕХНИЧЕСКИХ КОМПЛЕКСОВ И СИСТЕМ

Дистанционные сенсоры в составе систем управления движением мобильных роботов. Пряничников В. Е.

5

МЕТОДЫ ОЦЕНКИ ПОГРЕШНОСТЕЙ ИЗМЕРЕНИЙ ФИЗИЧЕСКИХ ВЕЛИЧИН

Расчет текущего распределения плотности вероятности мгновенного промаха системы сближения в условиях нестационарного шума измерения бортового комбинированного радиолокационно-оптического координатора.

Бачевский С. В., Борисов Е. Г., Васильев П. В., Турницкий Л. С.

19

МЕТОДЫ ОБРАБОТКИ СИГНАЛОВ В ИНФОРМАЦИОННО-ИЗМЕРИТЕЛЬНЫХ И УПРАВЛЯЮЩИХ СИСТЕМАХ

Эффективность многоскоростной обработки сигналов в задаче акустической эхо-компенсации.

Кузнецов Е. П.

27

МАТЕМАТИЧЕСКОЕ МОДЕЛИРОВАНИЕ ПРОЦЕССОВ ИЗМЕРЕНИЯ, ОБРАБОТКИ И УПРАВЛЕНИЯ

Модель априорной оценки показателей точности траекторного измерительного комплекса с учетом ошибок привязки измерений к единым моментам времени. Найденов В. Г.

35

ПЕРСПЕКТИВЫ РАЗВИТИЯ ИНФОРМАЦИОННО-ИЗМЕРИТЕЛЬНЫХ И УПРАВЛЯЮЩИХ СИСТЕМ

Использование перспективных направлений развития радиолокационной техники в интегральных радиоэлектронных комплексах самолетов в дальней авиации.

Бородин А. М., Перунов Ю. М., Усков Н. В.

42

ТЕХНОЛОГИИ ПРОЕКТИРОВАНИЯ ИНФОРМАЦИОННО-ИЗМЕРИТЕЛЬНЫХ И УПРАВЛЯЮЩИХ СИСТЕМ

Матричный модулятор света, работающий на отражение, для оптоэлектронных процессоров размерностью 16×16 элементов на гетероструктурах AlGaAs/GaAs. Егоров А. А., Кулыба Ю. Н., Маркин В. В.,

Папе Г. Е., Попов Ф. Г., Радомиров О. Е., Силкин А. Т., Федоров Ю. В.

61

Современные отечественные поглотители электромагнитных волн для безэховых камер при испытаниях элементов РЭСУ на электромагнитную совместимость.

Борцов А. Н., Колпаков Н. С., Семенов А. А., Хрюкин А. П.

74