

# Содержание

## Расчет и конструирование машин

<i>А.М. Грибков, Д.В. Шилин.</i> Математическое моделирование манипулятора типа трипод на базе бесштоковых пневматических приводов . . . . .	3
<i>В.Н. Филимонов, А.Н. Стариков, С.А. Леонов.</i> Экспериментальное исследование механизма свободного хода с направленным включением рабочих тел . . . . .	11
<i>Л.А. Андриенко, В.А. Вязников.</i> Влияние изнашивания на динамические нагрузки в червячной передаче . . . . .	18

## Транспортное и энергетическое машиностроение

<i>Е.Е. Стрижов.</i> Особенности моделирования температурного поля составного поршня форсированного среднеоборотного дизеля . . . . .	23
---	----

## Технология и технологические машины

<i>Ю.В. Майстров.</i> Исследование операции гибки при штамповке коленчатых валов с помощью компьютерного моделирования . . . . .	37
<i>А.А. Зеленский, Ю.В. Подураев, Д.В. Бондарь.</i> Способ повышения точности интерполяции сложного контура для мехатронных модулей и промышленных роботов . . . . .	44
<i>А.К. Ковальчук.</i> Использование биологического прототипа при проектировании древовидных исполнительных механизмов двуногих шагающих роботов . . . . .	49
<i>О.В. Панченко.</i> К вопросу о методах определения диффузионного водорода . . . . .	57
<i>И.Л. Волчкевич.</i> Декомпозиция фонда времени, как основа для расчетов необходимого количества оборудования в условиях многономенклатурного производства . . . . .	62
<i>В.А. Александров, А.И. Кобрин.</i> Коллективный алгоритм выделения операционных подпространств для группы роботов при решении задачи покрытия территории . . . . .	65
<i>Д.Я. Иванов.</i> Использование принципов роевого интеллекта для управления целенаправленным поведением массово-применяемых микророботов в экстремальных условиях . . . . .	70