

СОДЕРЖАНИЕ ВАШЕГО ПЕРИОДА К ВЕНАТИ
ОКТОБРА 2012

ВЕСТНИК

**МОСКОВСКОГО
ГОСУДАРСТВЕННОГО
ТЕХНИЧЕСКОГО
УНИВЕРСИТЕТА
имени Н. Э. Баумана**

2012

Серия "Машиностроение"
Специальный выпуск
"Специальная робототехника
и мехатроника"

Научно-теоретический
и прикладной журнал
широкого профиля

Издается с 1990 г.

Издательство МГТУ
им. Н.Э. Баумана

В соответствии с постановлением Высшей аттестационной комиссии Министерства образования и науки Российской Федерации журнал включен в Перечень периодических и научно-технических изданий, в которых рекомендуется публикация основных результатов диссертаций на соискание ученых степеней кандидата и доктора наук

СОДЕРЖАНИЕ

| | |
|---|----|
| Иваненков В. В., Кутузов А. Н., Панков В. А., Рубцов И. В. Роботизированная система охраны и обороны специальных объектов и участков границы | 5 |
| Баранов М. В., Корчагин О. А. Высокомоментный мехатронный модуль привода телескопа | 14 |
| Вельтищев В. В. Организация технических средств подготовки операторов подводных аппаратов | 24 |
| Вельтищев В. В. Упрощенное представление гибкого кабеля переменной длины для моделирования динамики телеуправляемого подводного комплекса | 32 |
| Куценко А. С., Егоров С. А. Особенности сетевого взаимодействия в компьютерном тренажере для подготовки операторов телеуправляемых подводных аппаратов | 40 |
| Сахарова Е. И., Макашов А. А., Кропотов А. Н. Использование вейвлетов Хаара для обработки и склейки изображений | 44 |
| Куценко А. С., Егоров С. А. Организация движения телеуправляемого подводного аппарата по заданной траектории | 51 |
| Наумов В. Н., Машков К. Ю., Котиев Г. О., Чижов Д. А., Горелов В. А. Метод математического моделирования прямолинейного движения роботизированных транспортных средств по деформируемому грунту | 57 |
| Черненко К. В., Молчанов А. В., Егоров С. А., Куценко А. С. Особенности построения информационно-управляющей системы телеуправляемого подводного аппарата ... | 65 |

| | |
|---|-----|
| Р а с с а д к и н Ю. И., С и н и ц ы н А. В. Системы идентификации..... | 75 |
| Б о ш л ь к о в А. А., Д о м р а ч е в В. М., И п п о л и т о в а Е. В. Обобщенная математическая модель амплитудных цифровых преобразователей следящего типа | 87 |
| М а ш к о в К. Ю., Р у б ц о в В. И., Ш т и ф а н о в Н. В. Автоматическая система обеспечения опорной проходимости мобильного робота..... | 95 |
| Г у р д ж и А. И., М а ш к о в К. Ю., Л а п ш о в В. С. Мобильные роботы с гибридной трансмиссией | 107 |
| К а з ь м и н В. Н., Н о с к о в В. П. Объемное зрение в системе навигационного обеспечения беспилотного летательного аппарата | 113 |
| Р о м а н о в а И. К. Современные методы редукции нелинейных систем и их применение для формирования моделей движущихся объектов | 122 |
| К а л и н и н А. В., Н о с к о в В. П., Р у б ц о в И. В. Система автовождения танка Т-72Б | 134 |
| Н о с к о в В. П., Х а н и н А. А. Комплексирование светолокационных и телевизионных данных в задачах выделения дороги | 149 |
| А в т о р ы статей | 159 |
| Р е ф е р а т ы статей | 167 |