

СОДЕРЖАНИЕ

МЕТОДЫ ИНТЕЛЛЕКТУАЛЬНЫХ ТЕХНОЛОГИЙ В СИСТЕМАХ АВТОМАТИЧЕСКОГО УПРАВЛЕНИЯ

- Анисимов Д. Н., Дроздова Е. Д., Новиков В. Н.** Исследование влияния степеней значимости подусловий на динамические характеристики нечеткого логического регулятора 363

РОБОТОТЕХНИЧЕСКИЕ СИСТЕМЫ

- Брискин Е. С., Серов В. А., Фоменко С. С., Шаронов Н. Г., Шурыгин В. А.** Об определении допустимых параметров движителей шагающих роботов 369
- Нелаева Е. И., Челноков Ю. Н.** Решение прямых и обратных задач кинематики роботов-манипуляторов с использованием дуальных матриц и бикватернионов на примере стэнфордского манипулятора. Часть 1 373
- Даринцев О. В., Алексеев А. Ю., Юдинцев Б. С.** Технологии расширенной и виртуальной реальности как средства компенсации информационной недостаточности микророботов. 380

УПРАВЛЕНИЕ И ОБРАБОТКА ИНФОРМАЦИИ В БОЛЬШИХ СИСТЕМАХ

- Данилов А. Н., Столбов В. Ю.** Об одном алгоритме управления синергетической открытостью организационно-технических систем 387
- Полищук Ю. В.** Мониторинг информационной энтропии в задачах описания больших технических систем 396

АВТОМАТИЗАЦИЯ УПРАВЛЕНИЯ ТЕХНИЧЕСКИМИ ОБЪЕКТАМИ И ТЕХНОЛОГИЧЕСКИМИ ПРОЦЕССАМИ

- Чичерова Е. В.** Способы повышения качества управления частотой вращения силовой турбины газотурбинного двигателя 402
- Лебедев В. А., Ярос Ю. А.** Сравнительный анализ автоматических систем управления при автоматической сварке под флюсом. 409

МЕТОДЫ И ТЕХНОЛОГИИ ОБРАБОТКИ ИЗОБРАЖЕНИЙ

- Инсаров В. В., Тихонова С. В., Ранкова А. В., Фортинский Д. А.** Использование градиентного подхода в задаче выделения контуров крупных техногенных объектов на изображениях многообъектных наземных сцен 415

СИСТЕМЫ НАВИГАЦИИ И УПРАВЛЕНИЕ ДВИЖЕНИЕМ

- Тимошенков С. П., Калугин В. В., Парфёнов Н. М., Анчутин С. А., Кочурина Е. С., Мукимов Д. Ж., Чжо Мьё Аунг.** Исследование и разработка методов оценки основных параметров микромеханических преобразователей линейного ускорения . . . 422
- Девятисильный А. С., Стоценко А. К.** Модели управления относительным движением двух сухопутных транспортных единиц в задаче следования за лидером. 426