

СОДЕРЖАНИЕ

МЕТОДЫ ТЕОРИИ АВТОМАТИЧЕСКОГО УПРАВЛЕНИЯ

- Филимонов А. Б., Филимонов Н. Б.** О проблеме согласно-параллельной коррекции систем регулирования 507
- Кабанов А. А.** Приближенная линеаризация обратной связью на основе сингулярно возмущенного подхода 515

УПРАВЛЕНИЕ ПОДВИЖНЫМИ ОБЪЕКТАМИ

- Пшихопов В. Х., Медведев М. Ю.** Адаптивное позиционное управление подвижными объектами, не линеаризуемыми обратной связью 523
- Зенкевич С. Л., Галустян Н. К.** Синтез и апробация алгоритма управления движением квадрокоптера по траектории 530
- Сапунков Я. Г., Молоденков А. В.** Алгоритм оптимального по энергии разворота космического аппарата при произвольных граничных условиях 536

ИНТЕЛЛЕКТУАЛЬНЫЕ ТЕХНОЛОГИИ В РОБОТОТЕХНИЧЕСКИХ СИСТЕМАХ

- Лохин В. М., Манько С. В., Александрова Р. И., Диане С. А. К., Панин А. С.** Механизмы интеллектуальных обратных связей, обработки знаний и самообучения в системах управления автономными роботами и мультиагентными робототехническими группировками 545

МОДЕЛИРОВАНИЕ И АВТОМАТИЗАЦИЯ ПРОЕКТИРОВАНИЯ

- Загашвили Ю. В., Савченко Г. Б., Филимонов Ю. Н.** Идентификация статических характеристик газогенератора синтез-газа 556
- Шукалов А. В., Жаринов И. О., Жаринов О. О., Костишин М. О., Нечаев В. А.** Алгоритм решения проектной задачи выбора оптических параметров бортового средства индикации на основе жидкокристаллической панели 563
- Щёкин А. В., Сульдин С. П.** Ассоциативность траекторий в САМ-приложении "Модуль ЧПУ. Токарная обработка" 570