

РОССИЙСКАЯ АКАДЕМИЯ НАУК
СИБИРСКОЕ ОТДЕЛЕНИЕ
НАУЧНЫЙ ЖУРНАЛ

А В Т О М Е Т Р И Я

ОСНОВАН В ЯНВАРЕ 1965 ГОДА

ВЫХОДИТ 6 РАЗ В ГОД

Том 51

2015

№ 5

СЕНТЯБРЬ — ОКТЯБРЬ

СОДЕРЖАНИЕ

СИСТЕМЫ АВТОМАТИЗАЦИИ В НАУЧНЫХ ИССЛЕДОВАНИЯХ И ПРОМЫШЛЕННОСТИ

Рапопорт Э. Я., Левин И. С. Структурно-параметрический синтез оптимальных по быстродействию систем управления с распределёнными параметрами в условиях интервальной неопределённости характеристик объекта	3
Плещивцева Ю. Э., Афиногентов А. А. Альтернанский метод структурно-параметрического синтеза каскадных систем автоматического управления.....	17
Асанов А. З., Демьянов Д. Н. Оценивание непосредственно неизмеряемых внешних возмущений с использованием функциональных наблюдателей	27
Золотухин Ю. Н., Нестеров А. А. Управление угловым положением летательного аппарата.	35
Лебедев А. В., Филаретов В. Ф. Самонастраивающаяся система с эталонной моделью для управления движением подводного аппарата	42
Востриков А. С., Французова Г. А. Синтез ПИД-регуляторов для нелинейных нестационарных объектов.....	53
Филимонов А. Б., Филимонов Н. Б. Робастная коррекция динамических объектов в системах автоматического управления	61
Чехонадских А. В. Корневые координаты в синтезе одноканальных систем автоматического управления пониженного порядка	69
Золотухин Ю. Н., Котов К. Ю., Мальцев А. С., Нестеров А. А., Соболев М. А., Филиппов М. Н., Ян А. П. Робастное управление подвижными объектами в группе лидер—ведомые с использованием метода структурного синтеза	82
Филаретов В. Ф., Юхимец Д. А., Мурсалимов Э. Ш. Информационно-управляющая система для мобильных роботов	92
Боровик С. Ю., Кутейникова М. М., Подлипнов П. Е., Секисов Ю. Н., Скobelев О. П. Моделирование процесса измерения радиальных и осевых смещений торцов рабочих лопаток сложной формы	101
Еремин Е. Л., Шеленок Е. А. Адаптивно-периодическая следящая система для нелинейного объекта, аффинного по управлению	113
Вьюхин В. Н. Анализ погрешности измерения ёмкости полупроводниковых структур на высокой частоте	120