

СОДЕРЖАНИЕ

МЕТОДЫ ТЕОРИИ АВТОМАТИЧЕСКОГО УПРАВЛЕНИЯ

Филимонов Н. Б. Методологический кризис "всепобеждающей математизации" современной теории управления.	291
Дубовик С. А. Использование квазипотенциалов для контроля больших отклонений управляемых процессов.	301
Гайдук А. Р., Плаксиенко Е. А. Робастность редуцированных динамических систем автоматизации	308

РОБОТОТЕХНИЧЕСКИЕ СИСТЕМЫ

Климов Д. Д., Подураев Ю. В. Синтез структуры робототехнического комплекса высокоскоростной съемки динамических объектов	316
Шоланов К. С., Абжапаров К. А. Обоснование возможности применения нового платформенного робота в качестве активной управляемой опоры	320

ЭРГАТИЧЕСКИЕ СИСТЕМЫ УПРАВЛЕНИЯ

Бегичев Ю. И., Варочко А. Г., Котицын Л. О., Михайленко О. А., Сильвестров М. М. Концепция построения эргатической воздушно-космической системы мониторинга окружающей среды, наземных и морских объектов	325
--	-----

НАВИГАЦИЯ И УПРАВЛЕНИЕ ПОДВИЖНЫМИ ОБЪЕКТАМИ

Молоденков А. В., Сапунков Я. Г., Молоденкова Т. В. Точное решение приближенного уравнения Борца и построение на его основе кватернионного алгоритма определения ориентации БИНС	335
Бусурин В. И., Коробков В. В., Йин Нинг Вин. Исследование характеристик кольцевого волнового оптоэлектронного преобразователя угловой скорости	340
Пшихопов В. Х., Медведев М. Ю. Децентрализованное управление группой однородных подвижных объектов в двумерной среде с препятствиями	346
Тарасов Н. Н., Данилова С. К., Кусков И. М. Управление подводным аппаратом при неполной информации о модели движения и внешних возмущений.	354