

СОДЕРЖАНИЕ

МЕТОДЫ ТЕОРИИ АВТОМАТИЧЕСКОГО УПРАВЛЕНИЯ

- Шэнь Кай, Неусыпин К. А.** Исследование критериев степеней наблюдаемости, управляемости и идентифицируемости линейных динамических систем 723
- Васильев Е. М., Одношвикин А. С.** Гомеостатическое управление динамическими системами на основе нечетких регуляторов 732

РОБОТОТЕХНИЧЕСКИЕ СИСТЕМЫ

- Каляев И. А., Каляев А. И., Коровин Я. С.** Принципы организации и функционирования безлюдного роботизированного производства с децентрализованным диспетчером. 741
- Филимонов А. Б., Филимонов Н. Б., Тихонов В. Ю.** Задача прохождения лабиринта интеллектуальными агентами 750
- Страшнов Е. В., Торгашев М. А.** Моделирование динамики электроприводов виртуальных роботов в имитационно-тренажерных комплексах 762
- Горитов А. Н.** Алгоритм синтеза промышленных роботов на основе заданного набора модулей 769

УПРАВЛЕНИЕ В АВИАКОСМИЧЕСКИХ СИСТЕМАХ

- Зенкевич С. Л., Галустян Н. К.** Децентрализованное управление группой квадрокоптеров 774
- Лебедев Г. Н., Гончаренко В. И., Румакина А. В.** Модификация метода ветвей и границ для двумерной маршрутизации координированного полета группы летательных аппаратов 783