

СОДЕРЖАНИЕ

МЕТОДЫ ТЕОРИИ АВТОМАТИЧЕСКОГО УПРАВЛЕНИЯ

Фуртат И. Б. Алгоритмы скользящей аппроксимации	147
---	-----

РОБОТОТЕХНИЧЕСКИЕ СИСТЕМЫ

Лохин В. М., Манько С. В., Диане С. А. К., Панин А. С., Александрова Р. И. Механизмы самообучения в мультиагентных робототехнических группировках на основе эволюционного леса деревьев классификации	159
Воробьев В. В. Алгоритмы выбора лидера и кластеризации в статическом ро-ботов	166
Лавровский Э. К., Письменная Е. В. Управление ходьбой экзоскелета с использованием информации о программных моментах	173

ДИАГНОСТИКА И АВТОМАТИЗАЦИЯ УПРАВЛЕНИЯ ТЕХНИЧЕСКИМИ ОБЪЕКТАМИ И ТЕХНОЛОГИЧЕСКИМИ ПРОЦЕССАМИ

Бошляков А. А., Ковалев В. В., Рубцов В. И. Автоматизация диагностики дефектов сканеров оптико-локационных станций. Часть 1	180
Лютюв А. Г., Ишкулова А. Р. Автоматизированная система экстремального управления процессом нанесения гальванического покрытия в ванне с многосекционными анодами	185
Бурьян Ю. А., Шалай В. В., Зубарев А. В., Поляков С. Н. Динамическая компенсация виброактивных сил в колебательной системе	192

УПРАВЛЕНИЕ В АВИАКОСМИЧЕСКИХ СИСТЕМАХ

Панкратов В. М., Барулина М. А. Сравнительный анализ различных подходов к расчету собственных частот чувствительных элементов МЭМС-гироскопов	196
Аминев Б. Д., Данилова С. К. Автоматизация управления движением морского подводного объекта по заданному маршруту на основе имитационного моделирования	202
Дорожко В. М. Энергия системы "контур морского судна — аномальная волна"	208