

СОДЕРЖАНИЕ

РОБОТОТЕХНИЧЕСКИЕ СИСТЕМЫ

Краснощеченко В. И. Синтез простого робастного регулятора для финитного управления гибким однозвездным манипулятором	651
Лютов А. Г., Рябов Ю. В. Синтез технологического процесса для роботизированного комплекса на основе знаний	660
Крахмалев О. Н., Петрешин Д. И., Крахмалев Г. Н. Математические модели систем управления для калибровки ориентации инструмента промышленных роботов	664

КОНТРОЛЬ И АВТОМАТИЗАЦИЯ В МЕХАТРОННЫХ СИСТЕМАХ

Гулай А. В., Зайцев В. М. Интеллектные технологии оперативного функционального контроля многопараметрических систем	670
Климина Л. А., Шалимова Е. С. Двухпропеллерная ветроэнергетическая установка с дифференциальной планетарной передачей	679
Еременко Ю. И., Глущенко А. И., Петров В. А. Об использовании нейросетевого настройщика для адаптации П регулятора скорости электропривода прокатной клети	685

СИСТЕМЫ ТЕХНИЧЕСКОГО ЗРЕНИЯ

Инсаров В. В., Сафонов В. А., Тихонова С. В. Использование безэталонных метрик для оценки качества текущих изображений многообъектных стационарных наземных сцен. Часть 2	693
---	-----

УПРАВЛЕНИЕ В АВИАКОСМИЧЕСКИХ СИСТЕМАХ

Распопов В. Я., Шведов А. П. Резервная бесплатформенная система ориентации на отечественных микромеханических инерциальных датчиках	699
Корсун О. Н., Стуловский А. В., Канышев А. В. Анализ движения самолетов на за-критических углах атаки: коррекция погрешностей бортовых измерений и модели-рование отклоняемого вектора тяги	705

СЕТЕВЫЕ ТЕХНОЛОГИИ В УЧЕБНОМ ПРОЦЕССЕ В ОБЛАСТИ МЕХАТРОНИКИ И РОБОТОТЕХНИКИ

Бобряков А. В., Зуев А. В., Кабанов А. А., Каталинич Б., Пряничников В. Е., Стажков С. М., Филаретов В. Ф., Хомченко В. Г. Особенности и возможности использования сетевых технологий в учебном процессе и в научных исследованиях при подготовке инженерных кадров различного уровня	712
---	-----