

СОДЕРЖАНИЕ

ЭЛЕМЕНТЫ МЕХАТРОННЫХ СИСТЕМ И ТЕХНОЛОГИЙ

- Bobtsov A. A., Nikolaev N. A., Pyrkin A. A., Slita O. V., Titova Ye. S.** Rotor Position, Speed and Flux Observers for Permanent Magnet Synchronous Motors 75
- Бусурин В. И., Кудрявцев П. С., Лю Чжэ.** Исследование системы стабилизации сенсора бесконтактного сканирующего профилометра на основе метода оптического туннелирования 80
- Фрейман В. И., Южаков А. А.** Диагностирование и оценка состояния элементов систем управления распределенными инфраструктурами 86

РОБОТОТЕХНИЧЕСКИЕ СИСТЕМЫ

- Филаретов В. Ф., Коноплин А. Ю., Коноплин Н. Ю.** Метод супервизорного управления манипулятором подводного робота 95
- Брискин Е. С., Шаронов Н. Г., Барсов В. С.** Об энергетически эффективных режимах движения роботов с поворотнo-заклинивающими движителями 100
- Волосатова Т. М., Козов А. В.** Особенности методов распознавания образов в автоматической системе управления поворотом мобильного робота 104

УПРАВЛЕНИЕ В АВИАКОСМИЧЕСКИХ СИСТЕМАХ

- Инсаров В. В., Тихонова С. В., Дронский С. А.** Концепция построения интеллектуальных систем управления автономных беспилотных летательных аппаратов с реализацией функции ситуационной осведомленности 111
- Мунасыпов Р. А., Муслимов Т. З.** Групповое управление беспилотными летательными аппаратами на основе метода пространства относительных состояний 120
- Чекушкин В. В., Жиганов С. Н., Быков А. А., Михеев К. В.** Воспроизведение траекторий движения объектов в системах контроля воздушного пространства 126
- Шибанов Г. П.** Учет ошибок первичных преобразователей при контроле параметров полета летательного аппарата и диагностике его бортового оборудования 134
- Яскевич А. В.** Уравнения динамики стыковочных механизмов. Часть 2. Алгоритмы для кинематических контуров 139