

СОДЕРЖАНИЕ

МЕТОДЫ ТЕОРИИ АВТОМАТИЧЕСКОГО УПРАВЛЕНИЯ

- Краснощеченко В. И.** Синтез робастного динамического H_∞ -регулятора низкого порядка с использованием линейных матричных неравенств и проекционных лемм 219
- Чикуров Н. Г.** Синтез микропрограммных дискретно-логических систем управления . . 232

РОБОТОТЕХНИЧЕСКИЕ СИСТЕМЫ

- Архипов М. В., Рачков М. Ю., Головин В. Ф., Кочеревская Л. Б.** Роботы для восстановительной медицины: проблемы и технические решения 243
- Адамов Б. И., Кобрин А. И.** Идентификация параметров математической модели мобильной роботизированной платформы всенаправленного движения *Kuka youBot* 251

ИСПОЛНИТЕЛЬНЫЕ ЭЛЕМЕНТЫ МЕХАТРОННЫХ СИСТЕМ

- Иванов В. М.** Бесполовая система адаптивного управления электроприводом для механизмов с переменным моментом инерции 259

УПРАВЛЕНИЕ В АВИАКОСМИЧЕСКИХ СИСТЕМАХ

- Буряк Ю. И., Скрынников А. А.** Алгоритмы расчета зоны покрытия антенны радиочастотного ридера при определении местоположения высокоскоростного объекта 266
- Zubov N. E., Ryabchenko V. N., Sorokin I. V.** Synthesis of Stabilization Laws of a Single-Air-screw Helicopter's Lateral Motion for Lack of Information about its Lateral Speed: Analytical Solution 273
- Голубкина А. В., Павлова Н. В.** Выбор направления движения ЛА для доставки грузов группе движущихся объектов. Часть 1. Выход в точку запуска БПЛА 282