

СОДЕРЖАНИЕ

МЕТОДЫ ТЕОРИИ АВТОМАТИЧЕСКОГО УПРАВЛЕНИЯ

Анисимов Д. Н., Фёдорова Е. В., Грязнов С. М. Оценка свойств нечетких систем управления на этапе формирования базы знаний	291
Кириллов А. Н., Щеголева Л. В. Метод управления объектом, идентифицирующим параметры траектории прямолинейно движущейся цели	298
Гаращенко Ф. Г., Матвиенко В. Т. Адаптивная аппроксимация сигналов	306

РОБОТОТЕХНИЧЕСКИЕ СИСТЕМЫ

Васильев А. В. Разработка компьютерной динамической модели и исследование прямолинейного движения транспортной системы малогабаритного мобильного робота	312
Колесниченко Е. Ю., Павловский В. Е., Орлов И. А., Алисейчик А. П., Грибков Д. А., Подопросветов А. В. Математическая модель робота на омни-колесах, расположенных в вершинах прямоугольного треугольника	327
Зенкевич С. Л., Хуа Чжу, Цзяньвень Хо. Экспериментальное исследование движения группы мобильных роботов в строю типа "конвой"	331
Московский А. Д., Бургов Е. В., Овсянникова Е. Е. Зрительный анализатор анимата как основа семантики сенсорной системы робота	336

УПРАВЛЕНИЕ В АВИАКОСМИЧЕСКИХ СИСТЕМАХ

Неусыпин К. А., Селезнева М. С., Кай Шэнь. Исследование качественных характеристик наблюдаемости переменных состояния линейных нестационарных моделей инерциальных навигационных систем	346
Лашин В. С., Любимов В. В. Исследование устойчивости угла атаки при спуске на Марс космического аппарата с малой асимметрией	355