

**УКАЗАТЕЛЬ СТАТЕЙ,
опубликованных в журнале
"Мехатроника, автоматизация,
управление" в 2018 г.**

**СИСТЕМНЫЙ АНАЛИЗ, УПРАВЛЕНИЕ
И ОБРАБОТКА ИНФОРМАЦИИ**

- Bobtsov A. A., Nikolaev N. A., Pyrkin A. A., Sli-
ta O. V., Titova Ye. S.** Rotor Position, Speed
and Flux Observers for Permanent Magnet Syn-
chronous Motors. № 2
- Filaretov V. F., Yukhimets D. A.** The New Strategy
of Designing Tracking Control Systems for Dy-
namical Objects with Variable Parameters. № 7
- Gaiduk A. R.** Nonlinear Control Systems Design by
Transformation Method. № 12
- Ryabchenko V. N., Zubov N. E., Sorokin I. V., Pro-
letarskii A. V.** Complete Pole Placement Method
for Linear MIMO Systems. № 1
- Алиев Т. А., Рзаева Н. Э.** Алгоритмы спектраль-
ного и корреляционного анализа помехи
случайных сигналов в скрытом периоде ава-
рийного состояния объектов контроля. № 3
- Анисимов Д. Н., Федорова Е. В., Грязнов С. М.**
Оценка свойств нечетких систем управления
на этапе формирования базы знаний. № 5
- Афанасьев В. Н., Преснова А. П.** Формирова-
ние алгоритмов оптимизации нестационар-
ных систем управления на основе необходи-
мых условий оптимальности. № 3
- Бусурин В. И., Кудрявцев П. С., Лю Чжэ.** Ис-
следование системы стабилизации сенсора
бесконтактного сканирующего профиломе-
тра на основе метода оптического туннели-
рования. № 2
- Воротников В. И., Мартышенко Ю. Г.** К задаче
устойчивости по вероятности "частичных"
положений равновесия нелинейных стоха-
стических систем. № 3
- Гаращенко Ф. Г., Матвиенко В. Т.** Адаптивная
аппроксимации сигналов. № 5
- Голуб А. П., Селюцкий Ю. Д.** Двухзвенный ма-
ятник в упругом подвесе. № 6
- Гулай А. В., Зайцев В. М.** Цифровой контроль
тенденций изменения сенсорных параме-
тров в интеллектуальных системах. № 7
- Девятисильный А. С., Шурыгин А. В.** Модели
бортовой реконструкции параметров мор-
ского течения как навигационного фактора
по данным ГЛОНАСС. № 9

- Дегтярев Г. Л., Файзутдинов Р. Н., Спиридо-
нов И. О.** Многокритериальный синтез ро-
бастного регулятора нелинейной механиче-
ской системы. № 11
- Жиравок А. Н., Овчинников Д. Ю., Филатов А. Л.,
Шумский А. Е., Яценко Н. А.** Диагности-
рование нелинейных динамических систем
непараметрическим методом. № 8
- Иванников А. Д.** Составление множества функ-
ций при формировании отладочных тестов
для цифровых систем управления объекта-
ми. № 12
- Кириллов А. Н., Щеголева Л. В.** Метод управ-
ления объектом, идентифицирующим па-
раметры траектории прямолинейно движу-
щейся цели. № 5
- Коваль В. А., Степанов М. Ф., Торгашова О. Ю.,
Самарский А. А.** Анализ и синтез простран-
ственно многомерных распределенных си-
стем с дескрипторной структурой матема-
тической модели. № 1
- Колосов О. С., Короленкова В. А., Пронин А. Д.,
Зуева М. В., Цапенко И. В.** Построение
амплитудно-частотных характеристик сет-
чатки глаза и формализация их параметров
для использования в системах диагности-
ки. № 7
- Краснощеченко В. И.** Синтез робастного дина-
мического H_∞ -регулятора низкого порядка
с использованием линейных матричных не-
равенств и проекционных лемм. № 4
- Макаров Н. Н., Семашкин В. Е.** Задача мини-
максной L_∞ -оптимальной во временной об-
ласти линейной фильтрации. № 8
- Матвиенко В. Т.** Оптимальное терминальное
управление линейными дискретными си-
стемами с использованием псевдообраще-
ния матриц. № 1
- Носков В. П., Киселев И. О.** Трехмерный вари-
ант метода Хафа в реконструкции внешней
среды и навигации. № 8
- Оморев Т. Т.** Симметрирование распределен-
ной электрической сети методом цифрового
регулирования. № 3
- Опейко О. Ф.** Робастный синтез дискретных
ПИД регуляторов для объектов с интер-
вальными параметрами. № 6
- Рустамов Г. А.** Анализ методов построения
предельных робастных систем управления
с большим коэффициентом усиления. № 6.
- Рустамов Г. А., Фархадов В. Г., Рустамов Р. Г.**
Исследование K_∞ -робастных систем при
ограниченном управлении. № 11

- Сухинин Б. В., Сурков В. В.** К вопросу о методах АКОР и АКАР в задачах синтеза нелинейных систем управления. № 9
- Сухинин Б. В., Сурков В. В.** К вопросу о методологическом кризисе современной теории оптимального управления. № 1
- Суворов Д. А., Жуков Р. А., Тетерюков Д. О., Зенкевич С. Л.** Аудиовизуальный детектор голосовой активности на базе глубокой сверточной сети и обобщенной взаимной корреляции. № 1
- Феофилов С. В., Козырь А. В.** Анализ периодических движений в цифровых автоколебательных системах управления. № 9
- Филимонов А. Б., Филимонов Н. Б.** Некоторые проблемные аспекты нечеткого ПИД регулирования. № 12
- Филимонов А. Б., Филимонов Н. Б.** Ситуационный подход в задачах автоматизации управления техническими объектами. № 9
- Фрейман В. И., Южаков А. А.** Диагностирование и оценка состояния элементов систем управления распределенными инфраструктурами. № 2
- Хижняков Ю. Н., Южаков А. А., Сулимова Д. А.** Модификация многорежимного управления воздушным реактивным двигателем. № 9
- Чикуров Н. Г.** Синтез микропрограммных дискретно-логических систем управления. № 4

РОБОТЫ, МЕХАТРОНИКА И РОБОТОТЕХНИЧЕСКИЕ СИСТЕМЫ

- Gradetsky V. G., Knyazkov M. M., Semenov E. A., Sukhanov A. N., Chashchukhin V. G.** Particularities of Wall Climbing Robot Motion on Underwater Environments. № 9
- Ibrahim I. N.** A Comparative Study for an Inverse Kinematics Solution of an Aerial Manipulator Based on the Differential Evolution Method and the Modified Shuffled Frog-Leaping Algorithm. № 11
- Адамов Б. И., Кобрин А. И.** Идентификация параметров математической модели мобильной роботизированной платформы все направленного движения *Kuka youBot*. № 4
- Андреев В. П., Ким В. Л., Плетнев П. Ф.** Программно-аппаратное решение оперативного реконфигурирования гетерогенных роботов. № 6
- Архипов М. В., Рачков М. Ю., Головин В. Ф., Кочеревская Л. Б.** Роботы для восстанови-

тельной медицины: проблемы и технические решения. № 4

- Бобырь М. В., Дородных А. А., Якушев А. С.** Устройство и программная модель управления пневматическим мехатронным комплексом. № 9
- Брискин Е. С., Шаронов Н. Г., Барсов В. С.** Об энергетически эффективных режимах движения роботов с поворотнo-заклинивающими движителями. № 2
- Буканова Т. С., Алиев М. Т.** Экспериментальное исследование электропривода на основе двухроторной электрической машины с дифференциальным управлением. № 9
- Васильев А. В.** Разработка компьютерной динамической модели и исследование прямолинейного движения транспортной системы малогабаритного мобильного робота. № 5
- Волосатова Т. М., Козов А. В.** Особенности методов распознавания образов в автоматической системе управления поворотом мобильного робота. № 2
- Галемов Р. Т., Масальский Г. Б.** Комбинированный поисковой метод решения обратной задачи кинематики многозвенного манипулятора. № 7
- Голицына М. В.** Оптимальный выбор ускорения маятника в задачах управления вибрационным роботом. № 1
- Градецкий В. Г., Чашухин В. Г.** Исследование динамики миниатюрных внутритрубных роботов вибрационного типа. № 6
- Грязин Д. Г.** Вопросы создания восполняемых источников энергии морских автономных подводных роботизированных комплексов. № 7
- Досаев М. З., Селюцкий Ю. Д., Е. Ч. С., Су Ф. Ч.** Моделирование тактильной обратной связи, реализуемой с помощью пьезоэлектрического привода. № 7
- Зенкевич С. Л., Хуа Чжу, Мэйсинь Чжай.** Один способ получения оценки сглаживания фазового вектора в задаче управления движением строя. № 7
- Зенкевич С. Л., Хуа Чжу, Цзяньвень Хо.** Экспериментальное исследование движения группы мобильных роботов в строю типа "конвой". № 5
- Иванов В. М.** Беспойсковая система адаптивного управления электроприводом для механизмов с переменным моментом инерции. № 4

- Ивойлов А. Ю., Жмудь В. А., Трубин В. Г.** Методика определения параметров двигателя постоянного тока. № 7
- Карташев В. А., Карташев В. В.** Формирование траектории аварийного торможения манипулятора методом последовательного отключения приводов. № 8
- 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. № 5
- Коротков А. Л., Королев Д. М., Китаев Н. А.** Комплект модулей мобильной робототехники для макетирования и отладки алгоритмов управления. № 3
- Лавровский Э. К., Письменная Е. В.** Об управлении процессом регулярной ходьбы экзоскелета нижних конечностей с помощью электроприводов. № 3
- Московский А. Д., Бургов Е. В., Овсянникова Е. Е.** Зрительный анализатор анимата как основа семантики сенсорной системы робота. № 5
- Серебрянный В. В., Бошляков А. А., Огородник А. И.** Регулирование тока и силовомоментное управление в приводах захватных устройств роботов. № 8
- Филаретов В. Ф., Коноплин А. Ю., Коноплин Н. Ю.** Метод супервизорного управления манипулятором подводного робота. № 2
- Филаретов В. Ф., Кацурин А. А.** Совместная работа двух мобильных роботов при автоматическом выполнении манипуляционных операций. № 8
- Харузин С. В., Шмаков О. А.** Визуальная оценка локомоционной эффективности реконфигурируемого мобильного робота. № 3
- Хусаинов Р. Р., Климчик А. А., Магид Е. А.** Метод управления движением двуногого шагающего робота по произвольной траектории. № 10
- Чернущь Павел П., Шароватов В. Т., Чернущь Петр П.** Силовые оболочковые элементы: историческая справка, статические математические модели, применение (обзор). № 10

АВТОМАТИЗАЦИЯ И УПРАВЛЕНИЕ ТЕХНОЛОГИЧЕСКИМИ ПРОЦЕССАМИ И ПРОИЗВОДСТВАМИ

- Гришин А. П., Гришин А. А., Гришин В. А., Годжаев З. А.** Применение аппарата нечеткой

- логики в задачах автоматизации технологических процессов сельского хозяйства. № 1
- Искендеров А. А., Аббасова Г. Ю.** Оптимальное управление забором и распределением воды на высокорасположенных территориях. № 1
- Грязнов Н. А., Харламов В. В., Никитин С. А., Карсеева А. Ю., Киреева Г. С.** Медицинский комплекс для лечения геморроя методом лазерной коагуляции под доплер-контролем. № 6
- Будко П. А., Веселовский А. П., Винограденко А. М., Косарева Л. И.** Регулирование напряжения в преобразователях высокочастотными импульсами с изменяющейся скважностью. № 8
- Волков В. Г., Демьянов Д. Н.** Синтез и нейросетевая реализация ПИ регулятора адаптивного круиз-контроля грузового автомобиля. № 11
- Ишханян М. В., Климина Л. А., Привалова О. Г.** Математическое моделирование ветротурбины, работающей на основе эффекта Магнуса. № 8
- Колесников А. А., Калий Д. С., Радионов И. А., Якименко О. И.** Синергетическая система управления гибридной силовой установкой. № 10

ДИНАМИКА, БАЛЛИСТИКА, УПРАВЛЕНИЕ ДВИЖЕНИЕМ ЛЕТАТЕЛЬНЫХ АППАРАТОВ

- Sapunkov Ya. G., Chelnokov Yu. N., Molodencov A. V.** A new method of integrating the equations of autonomous strapdown INS. № 10
- Zubov N. E., Ryabchenko V. N., Sorokin I. V.** Synthesis of Stabilization Laws of a Single-Aircrow Helicopter's Lateral Motion for Lack of Information about its Lateral Speed: Analytical Solution. № 4
- Абдулин Р. Р., Тимофеев Д. С., Кравченко А. А., Крылов Н. В., Самсонович С. Л., Рожнин Н. Б., Ларин А. П., Макарин М. А.** О кинематических и энергетических характеристиках активной безрамочной ручки управления самолетом. № 10
- Ардашов А. А., Арсеньев В. Н., Силантьев Д. С., Силантьев С. Б.** Оценивание точности определения параметров движения летательного аппарата с бесплатформенной инерциальной навигационной системой в инерциальном базисе. № 3
- Большаков А. А., Кулик А. А., Сергушов И. В., Скрипаль Е. Н.** Метод прогнозирования

авиационного происшествия летательного аппарата. № 6

Буряк Ю. И., Скрынников А. А. Алгоритмы расчета зоны покрытия антенны радиочастотного ридера при определении местоположения высокоскоростного объекта. № 4

Ван Гуоянь, Фомичев А. В. Алгоритм планирования безопасного маршрута движения марсохода с учетом рельефа местности. № 11

Голубкина А. В., Павлова Н. В. Выбор направления движения ЛА для доставки грузов группе движущихся объектов. Часть 1. Выход в точку запуска БПЛА. № 4

Заведеев А. И. Построение бортовой системы управления космическим аппаратом повышенной отказоустойчивости с применением адаптивной логики в алгоритмах диагностики и контроля. № 10

Инсаров В. В., Тихонова С. В., Дронский С. А. Концепция построения интеллектуальных систем управления автономных беспилотных летательных аппаратов с реализацией функции ситуационной осведомленности. № 2

Корсун О. Н., Стуловский А. В., Канышев А. В. Идентификация моделей гистерезиса аэродинамических коэффициентов на закритических углах атаки. № 3

Лашин В. С., Любимов В. В. Исследование устойчивости угла атаки при спуске на Марс космического аппарата с малой асимметрией. № 5

Левский М. В. Оптимизация кинетического момента для повышения маневренности космического аппарата с инерционными исполнительными органами. № 1

Левский М. В. Оптимальное управление космическим аппаратом с исключительной ролью условий трансверсальности. № 6

Мунасыпов Р. А., Муслимов Т. З. Групповое управление беспилотными летательными аппаратами на основе метода пространства относительных состояний. № 2

Неусыпин К. А., Селезнева М. С., Кай Шэнь. Исследование качественных характеристик наблюдаемости переменных состояния линейных нестационарных моделей инерциальных навигационных систем. № 5

Петрищев В. Ф. Энергосберегающий алгоритм автоматического управления принудительной посадкой пассажирского самолета. Часть I. № 11

Петрищев В. Ф. Энергосберегающий алгоритм автоматического управления принудительной посадкой пассажирского самолета. Часть II. № 12

Распопов В. Я., Ладонкин А. В., Лихошерст В. В. Конкурентоспособный волновой твердотельный гироскоп с металлическим резонатором. № 12

Сапунков Я. Г., Молоденков А. В., Молоденкова Т. В. Алгоритм оптимальной по быстродействию переориентации осесимметричного космического аппарата в классе конических движений. № 12

Сергеев С. Ф. Человеческий фактор в самолетах 6-го поколения: проблемы техносимбиоза. № 12

Слатин В. В., Демкин М. А., Голубкина А. В. Основные положения методики оценки сходимости результатов математического моделирования непрерывных процессов в устройствах авионики и натуральных экспериментов. № 10

Солдаткин В. М., Солдаткин В. В., Никитин А. В., Арискин Е. О. Система измерения воздушных параметров вертолета с неподвижным приемником потока, ионно-меточными и аэрометрическими измерительными каналами. № 11

Чекушкин В. В., Жиганов С. Н., Быков А. А., Михеев К. В. Воспроизведение траекторий движения объектов в системах контроля воздушного пространства. № 2

Шевченко А. М. Энергетический метод прогнозирования дистанции торможения воздушных судов. № 6

Шибанов Г. П. Учет ошибок первичных преобразователей при контроле параметров полета летательного аппарата и диагностике его бортового оборудования. № 2

Яскевич А. В. Уравнения динамики стыковочных механизмов. Часть 1. Алгоритмы для механических систем со структурой дерева. № 1

Яскевич А. В. Уравнения динамики стыковочных механизмов. Часть 2. Алгоритмы для кинематических контуров. № 2