

СОДЕРЖАНИЕ

СИСТЕМНЫЙ АНАЛИЗ, УПРАВЛЕНИЕ И ОБРАБОТКА ИНФОРМАЦИИ

Каляев И. А., Мельник Э. В. Доверенные системы управления227

Алиев Т. А., Бабаев Т. А., Ализаде Т. А., Рзаева Н. Э., Алибейли Э. Э. Система Noise контроля технического состояния железнодорожных мостов и туннелей в сейсмоактивных регионах237

РОБОТЫ, МЕХАТРОНИКА И РОБОТОТЕХНИЧЕСКИЕ СИСТЕМЫ

Buzlov N. A. Scan Matching for Navigation of a Mobile Robot in Semi-Structured Terrain Conditions246

Голуб А. П., Зубков А. Ф., Мастерова А. А., Селюцкий Ю. Д. Динамика колесной тележки, приводимой в движение ротором Савониуса254

Филаретов В. Ф., Зуев А. В., Жирабок А. Н., Проценко А. А. Разработка системы аккомодации к дефектам в движителях подводных роботов262

ДИНАМИКА, БАЛЛИСТИКА, УПРАВЛЕНИЕ ДВИЖЕНИЕМ ЛЕТАТЕЛЬНЫХ АППАРАТОВ

Пушков С. Г., Ловицкий Л. Л., Горшкова О. Ю., Малахова И. В. Математическое моделирование аэродинамических погрешностей в технологии оценивания средств определения воздушных параметров с применением спутниковых навигационных систем при проведении летных испытаний самолета272