

**УКАЗАТЕЛЬ статей,
опубликованных в журнале
"Мехатроника, автоматизация,
управление" в 2022 г.**

**СИСТЕМНЫЙ АНАЛИЗ, УПРАВЛЕНИЕ
И ОБРАБОТКА ИНФОРМАЦИИ**

- Agliukov I. N., Sviatov K. V., Sukhov S. V.** A Method for Catastrophic Forgetting Prevention during Multitasking Reinforcement Learning. № 8
- Gordin M. V., Ivanova G. S., Proletarsky A. V., Fetisov M. V.** Adaptive Modelling System as a Unified Platform for Industry-Specific CAD Systems. № 11
- Hoang Duc Long, Dudarenko N. A.** Analysis of a Cart-Inverted Pendulum System with Harmonic Disturbances Based on its Criterion Matrix. № 3
- Petrenko V. I., Tebueva F. B., Gurchinsky M. M., Pavlov A. S.** Method of Multi-Agent Reinforcement Learning in Systems with a Variable Number of Agents. № 10
- Sergeev S. F.** Methodology of Evaluation of Evolving Sociotechnical Systems with Artificial Intelligence. № 4
- Алиев Т. А., Мусаева Н. Ф., Гулуев Г. А., Рзаева Н. Э.** Технологии анализа и вычисления взаимосвязи между полезной составляющей и помехой зашумленного сигнала в системах мониторинга. № 12
- Бабочкин М. А., Баларев Д. А., Колосов О. С.** Структура и анализ свойств базовых гребенчатых фильтров для автоматических систем. № 11
- Бобцов А. А., Николаев Н. А., Ортега Р., Слита О. В., Козачёк О. А.** Адаптивный наблюдатель переменных состояния линейной нестационарной системы с частично неизвестными параметрами матрицы состояния и вектора входа. № 6
- Быковцев Ю. А.** Синтез нечеткого регулятора на основе оценки степени устойчивости системы управления. № 6
- Вражевский С. А., Чугина Ю. В., Фуртат И. Б., Коновалов Д. Е.** Развитие метода инвариантных эллипсоидов для проектирования разреженных регуляторов. № 1
- Дубовик С. А., Кабанов А. А.** Асимптотический метод прогнозирования рисков в задачах стохастического контроля и управления. № 8
- Елисеев А. В., Хоменко А. П.** Проблема гашения колебаний в механических системах: системный анализ, моделирование, управление. № 5
- Жиравок А. Н., Ким Чхун Ир, Бобко Е. Ю.** Сравнительный анализ канонических форм в задачах диагностирования и оценивания. № 6
- Имангазиева А. В.** Управление сетью цепочной структуры с запаздыванием методом вспомогательного контура. № 11
- Карабутов Н. Н.** Идентифицируемость и обнаруживаемость показателей Ляпунова линейных динамических систем. № 7

- Ковалёв С. П.** Проектирование гетерогенных киберфизических систем с применением теории категорий. № 2
- Краснощеченко В. И.** Линеаризация нелинейных аффинных систем управления с неинволютивными распределениями введением линеаризующих управлений. № 12
- Круглов С. П., Ковыршин С. В., Аксаментов Д. Н.** Адаптивное управление двухмаятниковым подвесом мостового крана. № 9
- Левоневский Д. К., Яковлев Р. Н., Савельев А. И.** Модель децентрализованной киберфизической системы, устойчиво функционирующей в изменяющемся окружении. № 4
- Ловчаков В. И.** Аналитический синтез квазиоптимальных по быстродействию регуляторов для линейных объектов на основе условно адекватных моделей низкого порядка. Часть 1. № 2
- Ловчаков В. И.** Аналитический синтез квазиоптимальных по быстродействию регуляторов для линейных объектов на основе условно адекватных моделей низкого порядка. Часть 2. № 3
- Нгуен Ба Хю, Фуртат И. Б.** Управление объектами с секторной нелинейностью с гарантией нахождения регулируемой переменной в заданном множестве. № 7
- Нгуен Хак Тунг, Власов С. М., Пыркин А. А.** Алгоритм идентификации параметров синусоидального сигнала с экспоненциально затухающей амплитудой. № 3
- Рустамов Г. А., Рустамов Р. Г.** Проблемы настройки робастных систем управления. № 8
- Суятинев С. И., Булдакова Т. И., Вишневская Ю. А.** Синергетическая модель ситуационной осведомленности человека-оператора в эргатических системах управления подвижными объектами. № 6
- Филимонов А. Б., Филимонов Н. Б.** Структурно параметрическая идентификация линейных динамических объектов. № 5

**АВТОМАТИЗАЦИЯ И УПРАВЛЕНИЕ
ТЕХНОЛОГИЧЕСКИМИ ПРОЦЕССАМИ**

- Алиев Т. А., Гулуев Г. А., Рзаев Ас. Г., Пашаев Ф. Г., Рзаева Н. Э.** Технология Noise-контроля нефтяных скважин по ваттметрограмме электродвигателя глубинно-насосной установки. № 3
- Шпрехер Д. М., Бабокин Г. И., Зеленков А. В.** Нейросетевой алгоритм настройки ПИ регулятора в системе управления очистного комбайна. № 1
- Баранов И. Е., Николаев И. И., Соловьев М. А., Григорьев С. А.** Автоматизация и управление процессом формирования электрокаталитических слоев с использованием двумерного координатного распылителя. № 5
- Бобырь М. В., Милостная Н. А., Ноливос К. А.** Комбинация нечетко-цифрового фильтра и ПИД регулятора в задаче управления термoeлементом. № 9

- Пчелинцева И. Ю., Литовка Ю. В.** Система автоматизированного управления процессом нанесения гальванического покрытия в ванне с токонепроводящим экраном. № 4
- Соловьев Д. С., Соловьева И. А.** Разработка и исследование системы оптимального управления гальваническими процессами в ваннах со многими анодами. № 9
- Сочнев А. Н.** Оптимизационно-имитационный подход к оперативному управлению дискретным производством. № 6

РОБОТЫ, МЕХАТРОНИКА И РОБОТОТЕХНИЧЕСКИЕ СИСТЕМЫ

- Alhelou M., Wassouf Y., Serebrenny V. V., Gavrilov A. I., Lobusov E. S.** Managing the Handling-Comfort Trade-Off of a Quarter Car Suspension System using Active Disturbance Rejection Control and Vyshnegradsky Equation. № 7
- Fominykh D. S., Rezchikov A. F., Kushnikov V. A., Ivaschenko V. A.** The Models and Algorithms for Product Quality Control in Welding by Robotic Technological Complexes. № 12
- Hoang Duc Long, Dudarenko N. A.** Analysis of a Cart-Inverted Pendulum System with Harmonic Disturbances Based on its Criterion Matrix. № 3
- Абишев К. К., Касенов А. Ж., Балтабекова А. Н.** Измерительные устройства неинвазивной формы для исследования психофизиологического состояния водителя автотранспортных средств. № 3
- Ахмад А., Вассуф Я., Коновалов К. В., Ющенко А. С.** Исследование подводного робота с волнообразным движителем. № 11
- Бусурип В. И., Чжэ Лю, Кудрявцев П. С.** Управление бесконтактным профилометром при сканировании поверхностей сложного профиля. № 10
- Варлашин В. В., Лопота А. В.** Оптимизация параметров проецирования системы кругового обзора с использованием реперных меток. № 2
- Васильев С. Н., Галяев А. А., Залетин В. В., Кулаков К. С., Сильников М. В., Якушенко Е. И.** Совместное использование мехатронных систем для организации эффективного противодействия скоординированному действию торпед противника. № 4
- Голубев Ю. Ф., Корянов В. В., Мелкумова Е. В.** Спасение шагающего робота из аварийного положения на спине при наличии неровностей опоры
- Горячева И. Г., Досаев М. З., Селюцкий Ю. Д., Яковенко А. А., Ju M.-S., Chang H.-R.** Управление внедрением иглы в ткань фантома головного мозга с помощью пьезоэлектрического привода. № 2
- Зеленский А. А., Гапон Н. В., Жданова М. В., Воронин В. В., Илюхин Ю. В.** Метод восстановления карты глубины в задачах управления роботами и мехатронными системами. № 2

- Карцева А. А., Левин А. А., Воротников А. А., Подураев Ю. В., Илюхин Ю. В.** Планирование траектории движения коллаборативного робота для выполнения биопечати. № 12
- Костюков В. А., Медведев М. Ю., Пшихопов В. Х.** Алгоритмы планирования сглаженных индивидуальных траекторий движения наземных роботов. № 11
- Кручинин П. А., Кручинина А. П., Кудряшов И. А., Любкевич А. А., Миняйло Я. Ю., Подоприхин М. А., Поликанова И. С., Чертополохов В. А.** Количественная оценка изменения функционального состояния человека за время полета летательного аппарата. № 12
- Малышенко А. М.** Вход-выходные силомоментные отображения у шасси робокаров с тремя колесами Илона. № 9
- Манько С. В., Лохин В. М., Крайнов Н. В., Малько А. Н.** Алгоритмы интеллектуального управления реконфигурируемыми роботами в компоновке колеса и многоагентными системами на их основе. № 8
- Марчук Е. А., Калинин Я. В., Малолетов А. В.** Компенсация отклонений мобильной платформы параллельного тросового робота по силам натяжения тросов. № 10
- Машошин А. И.** Технологии искусственного интеллекта в задачах управления автономным необитаемым подводным аппаратом. № 11
- Мелехин В. Б., Хачумов М. В.** Процедуры самообучения автономных интеллектуальных мобильных систем в нестабильных априори неописанных проблемных средах. № 7
- Попов И. П.** Стабилизированный ротатор для мехатронных автоматических систем. № 10
- Рыжова Т. П.** Метод классификации рабочей зоны мобильного робота на основе анализа трехмерного облака точек. № 1
- У Цюе, Рачков М. Ю.** Расчет и оптимизация работы механизма реконфигурации колесно-гусеничного мобильного робота. № 4
- Филаретов В. Ф., Губанков А. С., Горностаев И. В.** Разработка метода формирования программных сигналов для исполнительных электроприводов манипуляторов с избыточными степенями подвижности. Часть I. № 1
- Филаретов В. Ф., Губанков А. С., Горностаев И. В.** Разработка метода формирования программных сигналов для исполнительных электроприводов манипуляторов с избыточными степенями подвижности. Часть II. № 2

ДИНАМИКА, БАЛЛИСТИКА И УПРАВЛЕНИЕ ДВИЖЕНИЕМ ЛЕТАТЕЛЬНЫХ АППАРАТОВ

- Buryak Yu. I., Skrynnikov A. A., Khrulin S. V., Shagipova E. S.** Planning of a Group of Dynamic Systems Operation Program Based on the Failure Time Prediction. № 9

Karsaev O. V. A Conceptual Model of Remote Sensing Data Routing in the Grouping of Communication Satellites of a Multi-Satellite Space System. № 1

Pankratov I. A. Genetic Algorithm of Energy Consumption Optimization for the Reorientation of the Spacecraft Orbital Plane. № 5

Агеев А. М. Принципы хранения и мониторинга информации о конфигурациях в задаче управления избыточностью комплекса бортового оборудования. № 1

Агеев А. М., Буков В. Н., Шурман В. А. Алгоритмы управления избыточностью комплексов бортового оборудования подвижных объектов. Часть 1. Парный арбитраж конфигураций. № 5

Агеев А. М., Буков В. Н., Шурман В. А. Алгоритмы управления избыточностью комплексов бортового оборудования подвижных объектов. Часть 2. Парный арбитраж вычислителей. № 6

Атыгаев Т. Б., Ивель В. П., Герасимова Ю. В. Адаптивное управление планированием реактивного снаряда на пассивном участке полета по программно-заданной траектории. № 10

Вейси С., Любимов В. В. Задача сближения двух спутников на орбите методом численного моделирования. № 10

Воротников В. И. О построении управляющих моментов в задаче одноосной переориентации твердого тела при неконтролируемых помехах. № 12

Гончаренко В. И., Лебедев Г. Н., Михайлин Д. А., Малыгин В. Б., Румакина А. В. Планирование числа летательных аппаратов в групповом полете с учетом их живучести и требуемой длительности наблюдения наземных объектов. № 8

Деятисильный А. С., Шурыгин А. В. Математические модели и алгоритмы бортовой мультиагентной интегрированной системы определения движения. № 6

Ду Ч., Старинова О. Л. Оптимальное управление при перелетах с малой тягой на вертикальные орбиты с орбит Ляпунова. № 3

Зубов Н. Е., Рябченко В. Н., Пролетарский А. В. Об одном подходе к синтезу робастной системы стабилизации продольного движения гипотетического самолета. № 4

Корсун О. Н., Данеко А. И., Мотлич П. А., Ом М. Х. Оценка углов атаки и скольжения беспилотного летательного аппарата при отсутствии датчиков аэродинамических углов. № 5

Лемак С. С., Белоусова М. Д., Альчиков В. В. Задача динамической имитации полета летательного аппарата на робототехническом стенде. № 10

Распопов В. Я., Лихошерст В. В., Егоров С. В. Исследование функционирования блока электроники и резонатора волнового твердотельного гироскопа в режиме датчика угловой скорости. № 8

Солдаткин В. М., Мифтахов Б. И., Солдаткин В. В., Ефремова Е. С., Никитин А. В. Теоретические основы построения электронной системы пространственного измерения воздушных сигналов летательного аппарата с одним неподвижным приемником набегающего воздушного потока. № 7

Шашихин В. Н., Мерзляков К. Д. Синтез стабилизирующего управления квадрокоптером на основе линейных матричных неравенств. № 7