

## **РОБОТЫ, МЕХАТРОНИКА И РОБОТОТЕХНИЧЕСКИЕ СИСТЕМЫ**

**Nguyen C. X., Tran S. V., Phan H. N.** Control Law Synthesis for Flexible Joint Manipulator Based on Synergetic Control Theory .....395

**Килин А. А., Караваяев Ю. Л., Шестаков В. А.** Движение без проскальзывания и отрыва от поверхности четырехколесного высокоманевренного мобильного робота .....403

**Антипов А. С., Краснова С. А.** Методы демпфирования колебаний груза и робастного управления ходовой тележкой мостового крана с учетом динамики электропривода .....412

## **АВТОМАТИЗАЦИЯ И УПРАВЛЕНИЕ ТЕХНОЛОГИЧЕСКИМИ ПРОЦЕССАМИ**

**Рябчиков М. Ю., Рябчикова Е. С., Новак В. С.** Гибридная модель для упреждающего управления температурой металла при горячем оцинковании стальной полосы ...421

## **ДИНАМИКА, БАЛЛИСТИКА, УПРАВЛЕНИЕ ДВИЖЕНИЕМ ЛЕТАТЕЛЬНЫХ АППАРАТОВ**

**Зубов Н. Е., Рябченко В. Н.** Оптимальная стабилизация бокового движения летательного аппарата декомпозиционным методом модального синтеза .....433

**Малютин Д. М., Распопов В. Я., Иванов Ю. В.** Способ увеличения точности гироскопа со сферическим шарикоподшипниковым подвесом .....440