

Общие вопросы

С.М. Двирный, А.В. Попов, Б.А. Спасский

Ключевые факторы развития робототехники в Японии	245
--	-----

Информационное обеспечение

В.К. Абросимов, Ю.Н. Матвеева

Формирование синтетических данных для машинного обучения распознаванию подводных объектов	256
--	-----

В.В. Серебряный

Использование УЗ-датчика для обеспечения безопасности движения коллаборативного манипуляционного робота	267
--	-----

Управление

Е.С. Ткачев, Г.Б. Масальский

Обобщенный алгоритм проектирования механической части промышленного робота-манипулятора	274
--	-----

А.А. Демчева, А.М. Корсаков, И.С. Фомин, А.В. Бахшиев, Е.Ю. Смирнова

Предупреждение возникновения критических ситуаций в сложных технических системах с использованием нейроморфного подхода	281
--	-----

Е.О. Черских

Событийно-ориентированная модель управления потоками данных между встроенными устройствами наземного робототехнического средства	292
---	-----

Разработки

И.А. Козулин, А.Н. Чернявский, Н.И. Машков, А.Д. Назаров, О.В. Кравченко

Разработка прототипа базовой платформы автономного интеллектуального робототехнического комплекса (АИРТК)	303
--	-----

Б.А. Авдеев, А.В. Вынга, С.Г. Черный

Системный анализ для идентификации интергармоник тока и напряжения в интеллектуальных сетях для компонентов робототехнических структур	312
---	-----