

СОДЕРЖАНИЕ

СИСТЕМНЫЙ АНАЛИЗ, УПРАВЛЕНИЕ И ОБРАБОТКА ИНФОРМАЦИИ

- Тарарыкин С. В., Аббясов А. М. Методы улучшения управляемости и наблюдаемости расчетной модели объекта при синтезе робастных мехатронных систем с полиномиальными регуляторами 279

РОБОТЫ, МЕХАТРОНИКА И РОБОТОТЕХНИЧЕСКИЕ СИСТЕМЫ

- Рачков М. Ю. Управление билинейной моделью с задержкой для однозвенного манипулятора 290
- Кокоулин А. Н., Южаков А. А. Использование метода аугментации обучающей выборки для повышения точности нейросетевой обработки изображений стоматологическим роботом-тренажером 296

ДИНАМИКА, БАЛЛИСТИКА, УПРАВЛЕНИЕ ДВИЖЕНИЕМ ЛЕТАТЕЛЬНЫХ АППАРАТОВ

- Nguyen C. X., Pham P. Q. Algorithm for Finite-Time Tracking Control of Quadcopter Motion Using the Lyapunov Function Method 306
- Гейс Э. А., Козырь А. В., Морозов О. О. Поиск нестационарного объекта роевой системой мультикоптеров на основе метода квазитеплового движения 316
- Аваряскин Д. П., Моряков Н. А. Обеспечение инспекционного движения космических аппаратов в плоскости круговой орбиты с учетом второй зональной гармоники 326

Журнал входит в Перечень рецензируемых научных изданий, в которых должны быть опубликованы основные результаты диссертаций на соискание ученой степени кандидата и доктора наук; журнал включен в систему Российского индекса научного цитирования, а также в МНБД Scopus и RSCI (на платформе Web of Science).
