

СОДЕРЖАНИЕ

СЕКЦИЯ 5. КЛАССИЧЕСКИЕ И СОВРЕМЕННЫЕ МЕТОДЫ ТЕОРИИ АВТОМАТИЧЕСКОГО УПРАВЛЕНИЯ; АВТОМАТИЗАЦИЯ И УПРАВЛЕНИЕ ТЕХНОЛОГИЧЕСКИМИ ПРОЦЕССАМИ И ПРОИЗВОДСТВОМ	3
<i>Чжо Ту Аунг, Мельников Д. В.</i> Алгоритм исследования нелинейных систем автоматического управления в стохастических режимах	4
<i>Мин Чжо Ту, Мельников Д. В.</i> Алгоритм расчета контура регулирования частоты вращения ротора паровой турбины К-800-130/3000	16
<i>Окар Мин, Мельников Д. В.</i> Алгоритм расчета нелинейных систем управления проекционно-матричным методом	29
<i>Широкова З. Г., Аунг Чжо Со, Макаренков А. М.</i> Анализ и идентификация одного класса систем с распределенными случайными параметрами	37
<i>Нэй Тве, Найнг Аунг Со, Петровичев М. А., Козинец А. А.</i> Аналитический метод синтеза регуляторов в классе линейных стационарных систем: математическая база — непрерывное равенство Парсеваля (начало). IV	47
<i>Козинец А. А., Нэй Тве, Найнг Аунг Со, Петровичев М. А.</i> Аналитический метод синтеза регуляторов в классе линейных стационарных систем: математическая база — дискретное равенство Парсеваля (продолжение). V	56
<i>Козинец А. А., Нэй Тве, Найнг Аунг Со, Петровичев М. А.</i> Аналитический синтез регуляторов в классе линейных нестационарных систем: математическая база — дискретное равенство Парсеваля. VI	73
<i>Нэй Тве, Найнг Аунг Со, Петровичев М. А., Козинец А. А.</i> Аналитическое и экспериментальное исследование и синтез систем автоматического управления летательными аппаратами. VII	82
<i>Адкин М. Ю.</i> Аппроксимационный метод идентификации нестационарных объектов управления	93
<i>Корнюшин Ю. П., Егунов Н. Д., Корнюшин П. Ю.</i> Идентификация нелинейных объектов и систем управления с использованием аппарата матричных операторов	104

<i>Пащенко В. Н., Кошечкин А. А.</i> Исследование кинематики движения ноги шагающего робота	116
<i>Масюк В. М., Быков А. И.</i> Исследование методов автоматизации промышленного робототехнического оборудования	131
<i>Лапиков А. Л., Пащенко В. Н.</i> Математическая модель платформенного манипулятора Гью–Стюарта	144
<i>Корлякова М. О., Новиков П. К., Прокопов Е. Ю.</i> Нейросетевой поиск особых точек для системы технического зрения при определении перемещения мобильной платформы	156
<i>Еременко В. Т., Пеньков Н. Г., Иванова С. Н., Полякова А. Г.</i> Основные проблемы построения интегральной АСУ промышленных предприятий на базе открытых стандартов	168
<i>Коновалов И. В., Коновалов В. Н.</i> Подход к логическому синтезу процессора-ускорителя для автоматической трассировки соединений между элементами на плоскости	176
<i>Коновалов В. Н., Корлякова М. О.</i> Подход к разработке систем управления малыми космическими аппаратами в нейросетевом базисе	189
<i>Краснощеченко В. И.</i> Простой алгоритм терминального управления пневмоприводом при наличии фазового ограничения и ограничения на управление с использованием плоскостей переключения	204
<i>Масюк В. М., Похвалитова А. А., Васин П. А.</i> Разработка аппаратной части комплекса по измерению влажности живой древесины	218
<i>Краснощеченко В. И.</i> Симплекс-метод решения задачи быстрогодействия при наличии ограничения на скалярное управление и фазовых ограничений	226
<i>Тун Тун Чжо, Тин Эй Чжо, Макаренков А. М.</i> Автоматизация построения проекционной модели электрогидравлического следящего привода в классе стохастических систем	239
<i>Николаенко С. И., Николаенко Н. А.</i> Алгоритм оценивания статистических параметров широкого класса распределений	242
<i>Еременко В. Т., Борисов О. М., Фомин Н. И.</i> Алгоритмы обеспечения живучести компонентов автоматизированной системы управления промышленного предприятия (АСУ ПП) на основе стратегий защиты звена и защиты пути	245

<i>Аунг Чжо Со, Мьо Паинг Сат, Макаренков А. М.</i> Идентификация случайных параметров электрогидравлического привода	252
<i>Аксенов А. В., Козинец А. А., Федотов М. В.</i> Исследование и синтез нестационарных систем автоматического управления: параметрическая передаточная функция и применение метода последовательных приближений. I	256
<i>Найнг Аунг Со, Нэй Тве, Петровичев М. А.</i> Исследование и синтез нестационарных систем автоматического управления: интегральные уравнения Вольтерра, определяющие параметрическую передаточную функцию. II	259
<i>Нэй Тве, Найнг Аунг Со, Петровичев М. А.</i> Исследование и синтез нестационарных систем автоматического управления: алгоритм решения интегрального уравнения Фредгольма. III	263
<i>Масюк В. М., Кудряшов Е. А., Родионов В. С.</i> Исследование мощных силовых блоков управления двигателями в робототехнических установках	268
<i>Тин Эй Чжо, Тун Тун Чжо, Макаренков А. М.</i> Оптимизация параметров регуляторов систем автоматического управления с учетом случайности параметров объекта	274
<i>Тин Зар Аунг, Со Нэй Лин Аунг, Акименко Д. А.</i> Проекционный метод параметрической идентификации объектов с запаздыванием	277
<i>Со Нэй Лин Аунг, Тин Зар Аунг, Акименко Д. А.</i> Проекционный метод параметрической идентификации одного класса нелинейных объектов	281
<i>Белова В. А., Иванова П. М., Харченкова Е. А.</i> Разработка макета робототехнической тележки с возможностью распознавания цвета поверхности	285
<i>Тамонов Д. В., Масюк В. М., Калинин А. А.</i> Рассмотрение применения многопозиционных радиолокационных систем (МРЛ) для исследования пространственно распределенных объектов	291
<i>Кузнецов Д. В., Пчелкин О. П.</i> Синтез микропроцессорной системы управления вынужденными колебаниями мотор-маятника	294
<i>Кузнецов Д. В., Пчелкин О. П.</i> Синтез оптимальной по быстрдействию системы управления вынужденными колебаниями мотор-маятника	299
<i>Тамонов Д. В., Масюк В. М.</i> Система биопозиционирования	304

<i>Аксёнов А. В., Козинец А. А.</i> Сканер для исследования магнитного поля	309
<i>Мьо Паинг Сат, Аунг Чжо Со, Макаренков А. М.</i> Эффективный вычислительный алгоритм моделирования электрогидравлического привода в классе стохастических систем	313