

СТЕНДОВЫЕ ДОКЛАДЫ

ПОДСЕКЦИЯ I - 2.

«УПРАВЛЕНИЕ И ОПТИМИЗАЦИЯ В МЕХАНИЧЕСКИХ СИСТЕМАХ»

22 АВГУСТА, С 14:00

80297. Д.М. МУХАММАДИЕВ
МАТЕМАТИЧЕСКИЕ МОДЕЛИ УПРАВЛЕНИЯ ПРОЦЕССА СУШКИ ХЛОПКА-СЫРЦА

80918. Н.Б. ВАВИЛОВА, И.А. ВАСИНЁВА
КАЛИБРОВКА БЕСКАРДАННЫХ ИНЕРЦИАЛЬНЫХ НАВИГАЦИОННЫХ СИСТЕМ В
СБОРЕ НА ТОЧНЫХ СТЕНДАХ

82327. Г.А. СУБХАНКУЛОВА, Н.А. ПАРУСНИКОВ, Ф.С. ДУБРОВИН
НАВИГАЦИЯ АВТОНОМНОГО НЕОБИТАЕМОГО ПОДВОДНОГО АППАРАТА С
ИСПОЛЬЗОВАНИЕМ БЕСКАРДАННОЙ ИНЕРЦИАЛЬНОЙ НАВИГАЦИОННОЙ
СИСТЕМЫ

83133. А.А. ФЕДЮКОВ
СИНТЕЗ РОБАСТНОГО УПРАВЛЕНИЯ ДЛЯ ДВУХМАССОВОЙ СИСТЕМЫ С УЧЕТОМ
ОГРАНИЧЕНИЙ НА ФАЗОВУЮ ПЕРЕМЕННУЮ И УПРАВЛЕНИЕ

83154. Ю.В. МАРКИН, В.М. САНДАЛОВ, Н.В. КОКШАРОВА, М.А. МАСЛОВ
ВОПРОСЫ УДЕРЖАНИЯ ФЕРРОМАГНИТНОГО ТЕЛА ПРИ ЛЕВИТАЦИИ В
ЭЛЕКТРОМАГНИТНОМ ПОДВЕСЕ

83205. С.Х. АЛЬ БАРРИ, В.М. БОРОДИН, В.И. ГАРКУШЕНКО
СИНТЕЗ УПРАВЛЕНИЯ ОПТИЧЕСКИМ ПРИБОРОМ, УСТАНОВЛЕННЫМ НА
ТРАНСПОРТНОМ СРЕДСТВЕ

84577. А.В. ПОЛУШКИН, Р.В. ЕРМАКОВ, Н.А. КАЛДЫМОВ, С.Ф. НАХОВ, П.К.
ПЛОТНИКОВ, Ю.А. ЗАХАРОВ
ЭФФЕКТЫ ПРЕДВАРИТЕЛЬНОГО СМЕЩЕНИЯ В ТРЕНИИ СКОЛЬЖЕНИЯ
ПОВОРОТНОГО СТОЛА И ИХ ИСПОЛЬЗОВАНИЕ ДЛЯ ПОВЫШЕНИЯ ТОЧНОСТИ
ПОЗИЦИОНИРОВАНИЯ ПЛАТФОРМЫ С ИНЕРЦИАЛЬНЫМ ПРИБОРОМ

85280. М.Ю. СКУЧИЛИН, Д.В. БАЛАНДИН
УПРАВЛЕНИЕ ДВИЖЕНИЕМ СФЕРИЧЕСКОГО РОБОТА ПО НЕРОВНОЙ
ПОВЕРХНОСТИ

85287. Н.Н. СУББОТИНА, Е.А. КРУПЕННИКОВ, Т.Б. ТОКМАНЦЕВ
ИССЛЕДОВАНИЕ ЗАДАЧ РЕКОНСТРУКЦИИ ДИНАМИКИ И ОПТИМИЗАЦИИ
ПАРАМЕТРОВ УПРАВЛЯЕМЫХ СИСТЕМ МЕТОДАМИ ВАРИАЦИОННОГО АНАЛИЗА

85634. В.М. ДЕВАЕВ
МИНИМАКСНЫЙ МЕТОД ОЦЕНКИ ПАРАМЕТРОВ ДВИЖЕНИЯ
РОБОТИЗИРОВАННЫХ СИСТЕМ ПО МНОГОКРАТНЫМ ИЗМЕРЕНИЯМ МАЛОЙ
ТОЧНОСТИ

85750. В.Ф. ИВАНОВА

ПОЗИЦИОННЫЙ АЛГОРИТМ ОГРАНИЧЕННОГО УПРАВЛЕНИЯ И НЕОПРЕДЕЛЕННАЯ ПОМЕХА В МЕХАНИЧЕСКОЙ СИСТЕМЕ С ВЯЗКИМ ТРЕНИЕМ

80391. В.С. МЕТРИКИН , М.А. ПЕЙСЕЛЬ

ОБ УСТОЙЧИВОСТИ И УПРАВЛЯЕМОСТИ СИСТЕМЫ МАССА - ПРИВОД

82498. В.П. ПОНОМАРЕНКО

НЕСИНХРОННЫЕ РЕЖИМЫ СЛОЖНОЙ АВТОГЕНЕРАТОРНОЙ СИСТЕМЫ С ФАЗОВЫМ УПРАВЛЕНИЕМ

82813. Г.К. АННАКУЛОВА, К.А. ИГАМБЕРДИЕВ, Б.Б. САТТАРОВ, М. АБДУЛЛАЕВА

ИССЛЕДОВАНИЕ ФУНКЦИЙ ЛЯПУНОВА СИЛЬНО НЕЛИНЕЙНОЙ ДИНАМИЧЕСКОЙ СИСТЕМЫ