

СОДЕРЖАНИЕ

Общие вопросы

О.А. Граничина, С.Ф. Сергеев, К.С. Амелин, А.Н. Граничина
Робототехника в развитии общих творческих способностей младших школьников 5

А.А. Воробьев, В.В. Сергеев, А.К. Смаилов
Применение группы наземных робототехнических средств
в качестве модульного средства эвакуации техники 14

Информационное обеспечение

В.П. Андреев
Наземная экстремальная робототехника для безопасной работы тележурналистов
в зоне боевых действий 22

П.К. Шубин, М.В. Кулешова
Оптимизация группового управления роботами в Арктических условиях 31

Управление

Авс Ахмад, А.С. Ющенко, В.И. Соловьев
Управление положением подводного робота с волнообразным движителем
с использованием сквозного глубокого обучения с подкреплением 36

Разработки

И.А. Козулин, А.Н. Чернявский, А.Д. Назаров
Разработка алгоритма управления базовой платформой
автономного интеллектуального робототехнического комплекса (АИРТК) 46

А.А. Хачатурян, С.В. Пономарева, Д.Н. Каменских
Проектирование и конструирование армейского беспилотного летательного аппарата
с пусковой системой нового поколения «РПСКД-2» 55

В.А. Волков
Адаптивная подвеска внутритрубного диагностического робота 63

И.В. Митин, С.А. Лобов, Н.А. Щур, А.В. Попов, В.Б. Казанцев
Особенности конструкции и управления подводного биоморфного
робота тунниформного типа 71

CONTENTS

General Issues

<i>Olga A. Granichina, Sergey F. Sergeev, Konstantin S. Amelin, Angelina N. Granichina</i> Robotics in the development of general creative abilities of younger schoolchildren	5
---	---

<i>Albert A. Vorobyov, Vladislav V. Sergeyev, Askar K. Smailov</i> Appllcation of a group of ground-based robotic means as a modular means of evacuation of equipment	14
---	----

Information Support

<i>Victor P. Andreev</i> Ground-based response robotics for the safe operation of TV journalists in a war zone	22
---	----

<i>Peter K. Shubin, Marina V. Kuleshova</i> Optimization of group control of robots in Arctic conditions	31
---	----

Control

<i>Aws Ahmad, Arkadij S. Yuschenko, Vladimir I. Soloviev</i> End-to-end deep reinforcement learning for control of an autonomous underwater robot with an undulating propulsor	36
--	----

Developments

<i>Igor A. Kozulin, Andrey N. Chernyavskiy, Alexander D. Nazarov</i> Development of control algorithm for autonomous intelligent robotic complex (AIRC)	46
--	----

<i>Arutyun A. Khachaturyan, Svetlana V. Ponomareva, Dmitrii N. Kamenskich</i> Design and construction of the army unmanned aerial vehicle with a new generation launch system «RPSKD-2»	55
---	----

<i>Vladislav A. Volkov</i> Adaptive suspension of the in-line diagnostic robot	63
---	----

<i>Iliya V. Mitin, Sergey A. Lobov, Nikolay A. Tschur, Alexander V. Popov, Victor B. Kazantsev</i> Features of the design and control of an underwater biomorphic robot of the tunniform type	71
---	----