

СОДЕРЖАНИЕ

Общие вопросы

А.Б. Николаев

Промышленная робототехника в России в условиях введения санкций 165

Н.И. Плюснин

Электронная нанолитография как базовая технология наноавионики 173

Информационное обеспечение

А.И. Савельев, Д.А. Аникин, В.М. Агафонов, Г.Н. Ерохин

Моделирование траекторий движения группы беспилотных летательных аппаратов на основе алгоритма ADRRT-Соппест в задаче расстановки сейсмических датчиков 184

М.С. Андрющенко, А.М. Голик, С.А. Сахнов, С.Н. Терешин

Обнаружение беспилотных летательных аппаратов с помощью тепловизионной техники 194

Управление

Ю.О. Видимина, М.Г. Фиков, В.В. Варлашин, Д.С. Попов

Способы управления двурукой антропоморфной манипуляционной системой с использованием технологий виртуальной реальности 202

Л.А. Станкевич, А. Журавская

Управление мобильными роботами с применением нейроморфных классификаторов состояний окружения 212

Разработки

Е.А. Антохин

Краткий анализ существующего научно-технического задела в области разработки экзоскелетов военного назначения 222

Ф.Р. Исмагилов, В.Е. Вавилов, М.Ю. Дернов, Р.Р. Уразбахтин, Р.Д. Галиев

Разработка и исследование автономной мобильной платформы с пониженными требованиями к вычислительным мощностям 231