

СОДЕРЖАНИЕ

Общие вопросы

Л.А. Мартынова

Обеспечение безопасности функционирования больших АНПА
путем прогнозирования и контроля их энергоресурса 85

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

Методика оценки вероятности выполнения поставленной задачи
беспилотным летательным аппаратом 94

Б.А. Спасский, А.В. Попов

О возможности использования систем управления с переменными уровнями
автономности в задачах экстремальной робототехники 99

Информационное обеспечение

А.А. Смирнов, А.М. Кудрявцев

Автоматизация формирования наборов размеченных данных
в интересах машинного обучения на основе имитационного моделирования 109

В.Л. Алексеев, Д.А. Горячкин, В.И. Купренюк

Оценка дальности наблюдения для подводного стробируемого лидара 118

Управление

С.А. Солнышкин

Исследование алгоритма распределения управляющих воздействий
для управления движением гиперизбыточного подводного робота
переменной конфигурации с винто-рулевыми колонками 124

А.С. Горобцов, С.К. Карцов, Ю.А. Поляков, А.В. Дианский

Теоретическая оценка потребной мощности приводов робота-андроида
при шагании с различными скоростями 132

Разработки

А.Н. Тимофеев, А.Э. Тарасов, Ю.А. Новосёлов

Разработка шарнира манипулятора на основе оригинального
планетарно-дифференциального редуктора 139

А.А. Хачатурян, С.В. Пономарева, А.А. Жигит, Д.Н. Каменских

Проектирование и моделирование кейса беспилотного летательного аппарата,
в системе управления техническим средством 146

А.А. Левин

Программно-аппаратный комплекс роботической биопечати на пациентах 154