

СИСТЕМНЫЙ АНАЛИЗ, УПРАВЛЕНИЕ И ОБРАБОТКА ИНФОРМАЦИИ

<i>Норсеев С.А., Буров Д.А., Тютюгин Д.Ю.</i> К вопросу о комплексировании навигационной информации в двухканальной гибридной навигационной системе	3
<i>Платунова А.В.</i> Применение метода минимакс в задаче минимизации навигационных ошибок БИНС	11
<i>Ашмарин В.В., Миронов П.Н.</i> Перспективы развития микрогабаритных датчиков и вычислительных компонентов ИСУ БЛА	18
<i>Бабиченко А.В., Шевадронов А.С., Воробьев А.А., Елесин И.А., Тектов М.В., Кожин В.Р.</i> Прототипирование бортовой экспертной системы	39
<i>Синельников А.О., Катков А.А., Запотьелько Н.Р., Савельев И.И.</i> Влияние свойств конструкционных материалов на выходные характеристики зеемановских датчиков угловых скоростей	45
<i>Норсеев С.А., Буров Д.А., Тютюгин Д.Ю.</i> Методы гирокомпасирования для выносного высокоточного гирокомпаса	51
<i>Крылов А.А.</i> Исследование неустойчивости дрейфа нуля МЭМС-гироскопов и способов её учёта при калибровке	64
<i>Бабиченко А.В., Сухомлинов А.Б., Шевадронов А.С., Бабиченко А.А., Воробьев А.А., Елесин И.А., Кожин В.Р., Тектов М.В.</i> Моделирование системы интеллектуальной поддержки экипажа с использованием стенда полунатурного моделирования	70
<i>Голубев В.Д., Мерзликина Н.Е., Синельников А.О., Грушин М.Е., Сухов Е.В.</i> Ресурсные испытания зеемановских лазерных датчиков угловых скоростей	78
<i>Герус М.И.</i> Адаптация робастной стабилизации ла как нестационарного линейного объекта управления	84