

СОДЕРЖАНИЕ

ПЛЕНАРНОЕ ЗАСЕДАНИЕ

О. А. Дунаев. Беспилотные летательные аппараты. Возможности применения на флоте	5
П. А. Никитин. Перспективы внедрения аддитивных технологий в производство морского подводного оружия	11
И. В. Николаев, А. А. Томов. Современные технологии проектирования электроприводов для подводных аппаратов.....	16

СЕКЦИЯ № 1. КОНСТРУКТОРСКО-ТЕХНОЛОГИЧЕСКИЕ ВОПРОСЫ СОЗДАНИЯ ПОДВОДНОЙ ТЕХНИКИ. ЦИФРОВОЕ ПРОЕКТИРОВАНИЕ И МОДЕЛИРОВАНИЕ

И. Д. Афанасьев. Расчет и оптимизация водометного движителя торпедного оружия	23
А. Н. Внуков, П. Д. Горохова. История и перспективы применения водометных движителей в подводной технике	29
Г. В. Глазков, С. А. Захаров. Результаты разработки общей компоновки универсальной мобильной гидродинамической лаборатории	41
А. Д. Головкин, А. А. Воропаева, В. Ю. Уваева, С. С. Харлампиев. Необитаемые подводные аппараты для осмотра трубопроводов	56
П. Д. Горохова, А. Н. Внуков. Анализ мирового развития подводных изделий, реализующих стайный интеллект	62
А. В. Гусева, В. И. Гусев, Т. В. Осипова. Обоснование выбора компоновки и материала корпуса АНПА тяжелого класса.....	70
П. Ю. Ермишин. Постановка задачи по разработке методического аппарата расчета эффективности боевых частей изделий 30	78
А. С. Жихорев, М. Д. Жихорева. Разработка разведывательно-ударного ПА с беспроводным способом подзаряда, применяемого в составе группы	81
И. Б. Калинин, М. Н. Плавинский. Перспективный движительный комплекс для телеуправляемых необитаемых подводных аппаратов	88
Д. Е. Лобов. Безэкипажный катер со спускоподъемным устройством для ТНПА для решения задач ПМО	95
А. В. Павлова, О. И. Ефимов. Применение и тактико-технические характеристики группы патрульно-ударных аппаратов.....	100
Т. А. Писарев, А. А. Жиленков, П. А. Дараган. Исследование возможностей механических захватных устройств	105
Д. В. Смыков, Е. В. Добровольский, Е. К. Виноградова, Е. А. Кочкарева, А. С. Савкина. Технический облик медицинского робота с адаптивным управлением	109
Е. А. Ульянов, И. Р. Копцев, А. В. Краснов. Опыт использования полиуретановых эластомеров для герметизации обтекателей изделий МПО	114
Д. А. Шилин. Способ применения подводных глайдеров на противолодочном рубеже	120
Е. С. Яшкина. Реализация геометрической задачи поиска как основополагающей при разработке системы поддержки принятия решений оператора морских робототехнических комплексов.....	128

СЕКЦИЯ № 2. ИНФОРМАЦИОННЫЕ СИСТЕМЫ ПОДВОДНОЙ ТЕХНИКИ

Г. М. Антропов, П. А. Евдокимов. Анализ методов передачи электроэнергии на подводные объекты.....	134
Т. К. Богданов, А. В. Иванова. Способы увеличения эффективности работы широкополосных гидроакустических пьезопреобразователей в режимах излучения и приема	140
С. А. Герасимов. Использование Robot Operation System для управления подводно-надводными роботами	148
В. Д. Докторова, А. И. Ермаков, М. В. Панченко. Оптимизация телевизионных систем технического зрения подводных аппаратов.....	151
В. Е. Колесникова, И. Н. Байбородина. Использование радиотехнических конструкторов при создании алгоритмов движения подводной робототехники	159
И. Р. Копцев, Т. К. Богданов. Рассмотрение возможности использования параметрического режима работы современных гидроакустических антенн с использованием стержневых широкополосных преобразователей.....	163
М. Ю. Костин. Способ аппаратной реализации адаптивного сверточного кодера	171
В. А. Кучеренко, А. С. Соболев, В. С. Соболев, С. Г. Черный. Использование ПИД-регулятора для восстановления изоляции обмоток электродвигателей систем электроснабжения корабля.....	178
Е. В. Лямцева, Е. В. Щукина. Коррозионная активность углепластиков в контакте с основными конструкционными металлическими материалами	185
А. О. Мадатян, А. С. Сергеев. Система дистанционного контроля параметров особо важных узлов и агрегатов подводных роботов	192
И. В. Панарина, Н. В. Мирошникова. Работа на экспериментальном стенде и подготовка тестового материала для проверки абберационных характеристик фотосистемы	202
Ю. С. Паршин, Д. Н. Комаров, М. В. Дмитриев. Аппаратно-программная реализация оконечного устройства мультимплексного канала информационного обмена с использованием приемопередатчика 5559ИН67Т и микроконтроллера Миландр К1986ВЕ1Q1.....	208
Д. К. Серов. Исследование адаптивных алгоритмов управления необитаемым подводным аппаратом	219
Д. В. Смыков, Е. В. Добровольский, Е. К. Виноградова, Е. А. Кочкарева, А. С. Савкина. Технический облик медицинского робота с адаптивным управлением	227
А. Д. Солопенко. К задаче выбора метода неконтактного ввода информации	232
А. О. Тоницой, А. А. Гридневский. Применение нейронной сети в робототехнических комплексах в системе поисково-спасательного обеспечения флота	239
Н. В. Тумасова, Е. С. Шилина. Оценка флуктуаций пеленга при классификации в режиме накопления	243
И. Н. Тюмянцева, С. В. Соколов. Использование нейронных сетей в системах обнаружения морских объектов	251
М. М. Ячменьков, Е. В. Митрофанов, Д. С. Мельницкий. Проектирование и анализ антенной системы для задач профилирования и съемки морского дна	261
СВЕДЕНИЯ ОБ АВТОРАХ	271