

ВЕСТНИК

МОСКОВСКОГО
ГОСУДАРСТВЕННОГО
ТЕХНИЧЕСКОГО
УНИВЕРСИТЕТА
имени Н. Э. Баумана

1(25) 1997

Январь — март
Серия “Приборостроение”

Научно-теоретический
и прикладной журнал
широкого профиля

Издается с 1990 г.

Выходит один раз в три месяца

Издательство МГТУ
им. Н.Э. Баумана

СОДЕРЖАНИЕ

Теория навигации и управления движением космических объектов

- Гаушус Э. В., Зыбин Ю. Н., Михайлов М. В. Управление спуском космического аппарата в атмосфере 4
- Гаушус Э. В., Зыбин Ю. Н., Михайлов М. В., Антонов А. В. Прецизионная система навигации и управления движением искусственных спутников Земли 39
- Звягин Ф. В. Об управляемом движении космического аппарата в окрестности коллинеарных точек либрации 62

Математическое моделирование и исследование систем управления

- Корсун С. М. Экспериментальное исследование алгоритмов идентификации динамических систем 72
- Рожченко Е. Е. Влияние волнения моря на построение траектории выравнивания при посадке гидросамолета (продольное движение) 80

Информационные приборы систем управления

- Зенченко М. Г., Крикун В. М. Математическая модель стержневого вибрационного датчика угловой скорости 87
- Наджафи Ф., Воротников С. А. Метод проектирования силомоментных датчиков для робототехнических систем 96
- Матвеев В. А., Липатников В. И., Алехин А. В. Идентификация неоднородности распределения массы резонатора твердотельного волнового гироскопа 104
- Липатников В. И., Матвеев В. А. Система съема информации твердотельного волнового гироскопа 109
- Власов И. Б., Пудловский В. Б., Тарахнов С. Н. Точностные характеристики спутниковой навигационной аппаратуры с угломерным каналом 114

CONTENS

Control Systems Theory of Navigation and Motion Control of Space Vehicles

- Gaushus E. V., Zybin Yu. N., Mikhailov M. V. Control of a space vehicle descent in atmosphere 4

G a u s h u s E. V., Z y b i n Yu. M., M i k h a i l o v M. V., A n t o n o v A. V. Precise system of navigation and motion control of artificial Earth satellites	39
Z v i a g i n F. V. Space vehicle controlled motion in the vicinity of collinear libration points.....	62

Mathematical Modeling and Research of Control Systems

K o r s u n S. M. Experimental investigation of the dynamic system identification algorithms	72
R o z h c h e n k o E. E. Influence of sea heaving on forming the trajectory of level off when landing the hydroplane (longitudinal motion)	80

Information Instruments of Control Systems

Z e n c h e n k o M. G., K r i k u n V. M. Distributed mathematical model of the rod vibration sensor of angular velocity	87
N a d j a f i F., V o r o t n i k o v S. A. Design method of the force-moment sensors for robotic systems	96
M a t v e e v V. A., L i p a t n i k o v V. I., A l e k h i n A. V. Identification of inhomogeneity of the solid-state wave gyro resonator mass distribution ..	104
L i p a t n i k o v V. I., M a t v e e v V. A. The system of output of a solid- state wave gyro information	109
V l a s o v I. B., P u d l o v s k y V. V., T a r a k h n o v S. N. Accuracy characteristic of satellite navigation apparatus with goniometric channel	114
A b s t r a c t s of papers	127