

**М
А
У****ТЕОРЕТИЧЕСКИЙ И ПРИКЛАДНОЙ НАУЧНО-ТЕХНИЧЕСКИЙ ЖУРНАЛ
МЕХАТРОНИКА,
АВТОМАТИЗАЦИЯ,
УПРАВЛЕНИЕ**

Издается с 2000 года

ISSN 1684-6427 (Print)

ISSN 2619-1253 (Online)

DOI 10.17587/issn.1684-6427

**Том 24
2023
№ 2****СОДЕРЖАНИЕ****Главный редактор:**
ФИЛИМОНОВ Н. Б., д.т.н.**Заместители главного редактора:**
БОЛЬШАКОВ А. А., д.т.н.
ПОДУРАЕВ Ю. В., д.т.н.
ЮЩЕНКО А. С., д.т.н.**Ответственный секретарь:**
БЕЗМЕНОВА М. Ю.**Редакционный совет:**
АНШАКОВ Г. П., чл.-корр. РАН
БОЛОТНИК Н. Н., чл.-корр. РАН
ВАСИЛЬЕВ С. Н., акад. РАН
ЖЕЛТОВ С. Ю., акад. РАН
КАЛЯЕВ И. А., акад. РАН
КУЗНЕЦОВ Н. А., акад. РАН
КУРЖАНСКИЙ А. Б., акад. РАН
ПЕШЕХОНОВ В. Г., акад. РАН
РЕЗЧИКОВ А. Ф., чл.-корр. РАН
СЕБЯРКОВ Г. Г., чл.-корр. РАН
СИГОВ А. С., акад. РАН
СОЙФЕР В. А., акад. РАН
СОЛОМЕНЦЕВ Ю. М., чл.-корр. РАН
ФЕДОРОВ И. Б., акад. РАН
ЧЕНЦОВ А. Г., чл.-корр. РАН
ЧЕРНОУСЬКО Ф. Л., акад. РАН
ЩЕРБАТИЮК А. Ф., чл.-корр. РАН
ЮСУПОВ Р. М., чл.-корр. РАН**Редколлегия:**
DORANTES D. J., PhD, Турция
GROUMPOS P. R., PhD, Греция
ISIDORI A., PhD, Италия
KATALINIC B., PhD, Австрия
LIN CH.-Y., PhD, Тайвань
MASON O. J., PhD, Ирландия
ORTEGA R. S., PhD, Франция
SKIBNIEWSKI M. J., PhD, США
STRZELECKI R. M., PhD, Польша
SUBUDHI B. D., PhD, Индия
АЛИЕВ Т. А., д.т.н., Азербайджан
ГАРАЩЕНКО Ф. Г., д.т.н., Украина
БОБЦОВ А. А., д.т.н.
БУКОВ В. Н., д.т.н.
ЕРМОЛОВ И. Л., д.т.н.
ЖУКОВ И. А., д.т.н.
ИЛЬЯСОВ Б. Г., д.т.н.
КОРОСТЕЛЕВ В. Ф., д.т.н.
ЛЕБЕДЕВ Г. Н., д.т.н.
ЛОХИН В. М., д.т.н.
МАГОМЕДОВ М. Х., д.ф.-м.н.
ПУТОВ В. В., д.т.н.
ПШИХОПОВ В. Х., д.т.н.
РАПОПОРТ Э. Я., д.т.н.
СЕРГЕЕВ С. Ф., д.пс.н.
ФИЛАРЕТОВ В. Ф., д.т.н.
ФРАДКОВ А. Л., д.т.н.
ФУРСОВ В. А., д.т.н.**Редакция:**
БЕЗМЕНОВА М. Ю.**Директор издательства:**
АНТОНОВ Б. И.**СИСТЕМНЫЙ АНАЛИЗ, УПРАВЛЕНИЕ И ОБРАБОТКА ИНФОРМАЦИИ****Шагниев О. Б., Фрадков А. Л.** Оценка влияния дискретизации на работу алгоритма скоростного градиента при управлении синхронизацией 59**Тырва В. О., Саушев А. В.** Целеуказание совместного управления в системе "человек—машина": моделирование и структуризация 67**РОБОТЫ, МЕХАТРОНИКА И РОБОТОТЕХНИЧЕСКИЕ СИСТЕМЫ****Мелехин В. Б., Хачумов М. В.** Принцип организации мотивационного поведения и автоматического целеполагания автономных интеллектуальных мобильных систем 75**Гайдук А. Р., Лукин Д. С.** Синтез нелинейных систем управления автобороботами 85**Кабанов С. А., Кабанов Д. С., Митин Ф. В.** Оптимизация курсового движения беспилотного автомобиля при наличии препятствий и возмущений 93**Брискин Е. С., Смирная Л. Д., Артемьев К. С.** Об управлении тяговыми характеристиками и сопротивлением движению мобильных роботов с шагающими двигателями 101**ДИНАМИКА, БАЛЛИСТИКА,
УПРАВЛЕНИЕ ДВИЖЕНИЕМ ЛЕТАТЕЛЬНЫХ АППАРАТОВ****Neusyarin K. A., Proletarsky A. V., Selezneva M. S.** Algorithms for Complexing an Inertial Navigation System with Angular Acceleration Sensors 107

Журнал входит в Перечень рецензируемых научных изданий, в которых должны быть опубликованы основные результаты диссертаций на соискание ученой степени кандидата и доктора наук; журнал включен в систему Российского индекса научного цитирования, а также в МНБД Scopus и RSCI (на платформе Web of Science).

Информация о журнале доступна по сети Internet по адресу:
<http://mech.novtex.ru>, e-mail: mech@novtex.ru

MECHATRONICS, AUTOMATION, CONTROL

МЕХАТРОНИКА, АВТОМАТИЗАЦИЯ, УПРАВЛЕНИЕ

Published since 2000

ISSN 1684-6427 (Print) ISSN 2619-1253 (Online)

DOI 10.17587/issn.1684-6427

Vol. 24
2023
No. 2

Editor-in-Chief
FILIMONOV N. B.

Deputy Editors-in-Chief:
BOLSHAKOV A. A.
PODURAEV Yu. V.
YUSCHENKO A. S.

Responsible Secretary:
BEZMENOVA M. Yu.

Editorial Board:
ANSHAKOV G. P.
BOLOTNIK N. N.
CHENTSOV A. G.
CHERNOUSKO F. L.
FEDOROV I. B.
KALYAEV I. A.
KURZHANSKI A. B.
KUZNETSOV N. A.
PESHEKHONOV V. G.
REZCHIKOV A. F.
SCHERBATYUK A. F.
SEBRYAKOV G. G.
SIGOV A. S.
SOJFER V. A.
SOLOMENTSEV Yu. M.
VASSILYEV S. N.
YUSUPOV R. M.
ZHELTOV S. Yu.

Editorial Council:
ALIEV T. A., Azerbaijan
DORANTES D. J., PhD, Turkey
GARASCHENKO F. G., Ukraine
GROUMPOS P. P., PhD, Greece
ISIDORI A., PhD, Italy
KATALINIC B., PhD, Austria
LIN CH.-Y., PhD, Taiwan
MASON O. J., PhD, Ireland
ORTEGA R. S., PhD, France
SKIBNIEWSKI M. J., PhD, USA
STRZELECKI R. M., PhD, Poland
SUBUDHI B. D., PhD, India
BOBTSOV A. A.
BUKOV V. N.
ERMOLOV I. L.
FILARETOV V. F.
FRADKOV V. L.
FURSOV V. A.
ILYASOV B. G.
KOROSTELEV V. F.
LEBEDEV G. N.
LOKHIN V.M.
MAGOMEDOV M. Kh.
PUTOV V. V.
PSHIKHOPOV V. Kh.
RAPOPORT E. Ya.
SERGEEV S. F.
ZHUKOV I. A.

Editorial Staff:
BEZMENOVA M. Yu.

Director of the Publishing House:
ANTONOV B. I.

The mission of the Journal is to cover the current state, trends and prospects development of *mechatronics*, that is the priority field in the technosphere as it combines mechanics, electronics, automatics and informatics in order to improve manufacturing processes and to develop new generations of equipment. Covers topical issues of development, creation, implementation and operation of mechatronic systems and technologies in the production sector, power economy and in transport.

CONTENTS

SYSTEM ANALYSIS, CONTROL AND INFORMATION PROCESSING

- Shagniev O. B., Fradkov A. L. Control of Regenerative Self-Excited Vibrations in the Milling Process 59
- Tyrvä V. O., Saushev A. V. Targeting of Joint Control in the "Man-Machine" System: Modeling and Structuring 67

ROBOT, MECHATRONICS AND ROBOTIC SYSTEMS

- Melekhin V. B., Khachumov M. V. The Principle of Organization of Motivational Behavior and Automatic Goal Setting of Autonomous Intelligent Mobile Systems 75
- Gaiduk A. R., Lukin D. S. Design of Nonlinear Control Systems for Autorobots 85
- Kabanov S. A., Kabanov D. S., Mitin F. V. Optimization of the Course Movement of an Unmanned Vehicle in the Presence of Obstacles and Disturbances 93
- Briskin E. S., Smirnaya L. D., Artemyev K. S. On the Control of Traction Characteristics and Resistance to Movement of Mobile Robots with Walking Propulsion Devices 101

DYNAMICS, BALLISTICS AND CONTROL OF AIRCRAFT

- Neusypin K. A., Proletarsky A. V., Selezneva M. S. Algorithms for Complexing an Inertial Navigation System with Angular Acceleration Sensors 107

Information about the journal is available online at:
<http://mech.novtex.ru>, e-mail: mech@novtex.ru