

СИСТЕМЫ И ТЕХНОЛОГИИ

РЕКОНФИГУРИРУЕМАЯ СИСТЕМА УПРАВЛЕНИЯ И НАВИГАЦИИ ДЛЯ МНОГОФУНКЦИОНАЛЬНЫХ ПОДВОДНЫХ РОБОТОВ 4-13

Ваулин Ю.В., Инзарцев А.В., Львов О.Ю., Матвиенко Ю.В., Павин А.М.

О НЕКОТОРЫХ ПРОБЛЕМАХ ФОРМИРОВАНИЯ И ПРИМЕНЕНИЯ ГРУППИРОВОК РАЗНОРОДНЫХ МОБИЛЬНЫХ РОБОТОТЕХНИЧЕСКИХ КОМПЛЕКСОВ И ПОДХОДАХ К ИХ РЕШЕНИЮ 14-22

Опарин А.И., Печников А.Н.

ЭЛЕМЕНТЫ ЛАЗЕРНОЙ СЕНСОРИКИ В ПОДВОДНОЙ РОБОТОТЕХНИКЕ 23-30

Букин О.А., Майор А.Ю., Прощенко Д.Ю., Букин И.О., Мун С.А., Ляхов Д.Г., Чехленок А.А., Болотов В.В., Буров Д.В.

ПРОЕКТЫ И ЭКСПЕРИМЕНТЫ

КОМБИНИРОВАННАЯ СИСТЕМА СВЯЗИ И НАВИГАЦИИ АВТОНОМНОГО ПОДВОДНОГО РОБОТА С ПОПЛАВКОВЫМ МОДУЛЕМ 31-43

Костенко В.В., Львов О.Ю.

ПОДХОД К РАЗРАБОТКЕ ИНФОРМАЦИОННО-УПРАВЛЯЮЩЕЙ СИСТЕМЫ ДЛЯ ТЕЛЕУПРАВЛЯЕМЫХ ПОДВОДНЫХ АППАРАТОВ 44-49

Филаретов В.Ф., Коноплин А.Ю., Коноплин Н.Ю.

ИНФОРМАЦИОННО-УПРАВЛЯЮЩАЯ СИСТЕМА БЕЗЭКИПАЖНОГО АВТОМАТИЗИРОВАННОГО КАТАМАРАНА 50-56

Ченский Д.А., Григорьев К.А., Ченский А.Г.

СРЕДСТВА И МЕТОДЫ ПОДВОДНЫХ ИССЛЕДОВАНИЙ

ИССЛЕДОВАНИЕ ОСОБЕННОСТЕЙ АКУСТИЧЕСКОЙ ПОДВОДНОЙ ДАЛЬНОМЕТРИИ В ЗИМНИХ ГИДРОЛОГИЧЕСКИХ УСЛОВИЯХ ЯПОНСКОГО МОРЯ 57-61

Моргунов Ю.Н.

РАЗРАБОТКА МЕТОДИКИ ТОМОГРАФИИ МОРСКОГО ДНА ДЛЯ АКВАТОРИЙ, ПОКРЫТЫХ ЛЬДОМ. ПЕРВЫЙ ЭКСПЕРИМЕНТ 62-67

Чупин В.А., Будрин С.С., Долгих Г.И., Долгих С.Г., Пивоваров А.А., Самченко А.Н., Швец В.А., Швырёв А.Н., Яковенко С.В., Ярощук И.О.

РАСПРЕДЕЛЕНИЕ МЕТАНА НА АКВАТОРИИ ЗАЛИВА ПЕТРА ВЕЛИКОГО 68-73

Окулов А.К., Обжиров А.И., Мишукова Г.И., Окулов А.К.