

ческой посадки с использованием синтезированных законов управления. Оценены точностные характеристики управления экранопланом.

СИСТЕМА ГРУППОВОГО УПРАВЛЕНИЯ РОБОТАМИ

П.Л.Новожилов, В.В.Кузьмина

Научный руководитель - доцент Г.Г.Губайдуллин

Уфимский государственный авиационный технический университет

Рассматривается задача группового управления двумя робототехническими комплексами (РТК) от одного IBM-совместимого персонального компьютера (ПК). Для решения этой задачи разработан специализированный интерфейс, соединяющий системную шину ПК с платами сопряжения собственных блоков управления (БУ) РТК с целью передачи в БУ сигналов управления двигателями отдельных сочленений манипуляторов и получения информации с датчиков обратной связи. Передача данных через интерфейс осуществляется по методу программного ввода-вывода.

В разработанном программном обеспечении реализованы различные способы группового управления механическими манипуляторами. В качестве примеров использования представленной системы группового управления рассматриваются некоторые задачи независимого и взаимосвязанного функционирования двух РТК с пересекающимися рабочими зонами.

ЗРИТЕЛЬНОЕ ВОСПРИЯТИЕ ЧЕЛОВЕКА КАК ЗВЕНА СЛЕДЯЩЕЙ СИСТЕМЫ

Д.Г.Рафиков

Научный руководитель - доцент О.В.Украинский

Санкт-Петербургский университет телекоммуникаций

Предложен алгоритм, позволяющий моделировать формализованный процесс зрительного восприятия движущихся объектов. Алгоритм включает в себя блок моделирования основных видов глазодеятельных реакций - скачков, фиксации и преследующих движений глаз,