

Выставка научной литературы по тематике Теоретическая механика (Библиотека ИПМех РАН 02 марта – 12 апреля 2020)

I. Печатные издания.....	1
II. Издания в электронном виде.....	4

I. Печатные издания

1. Поляхова Елена Николаевна. Небесная механика в трудах русских ученых: от М.В. Остроградского до А.Н. Крылова: Петербургская школа математики и механики в XIX — начале XX столетия / Поляхова Е.Н. — Изд. 2-е, испр. и доп. — М.: URSS, 2019. — 223 с.: портр. — Рез. рус., англ. Библиогр.: с. 205-219. — ISBN 978-5-9710-4995-2.
2. Бражник Г.Н. Небесная механика эфира: Философия Бытия / Бражник Г.Н. — М.: OneBook, 2018. — 127, [1] с.: ил. — ISBN 978-5-00077-799-2.
3. Кинкулькин Исаак Ефимович. Глобальные навигационные спутниковые системы: алгоритмы функционирования аппаратуры потребителя / Кинкулькин И.Е. — М.: Радиотехника, 2018. — 325 с.: ил., табл. — Библиогр.: с. 318-322.
4. Шишаков Константин Валентинович. Твердотельные волновые гироскопы: волновые процессы, управление, системная интеграция / Шишаков К.В. ; Ижев. гос. техн. ун-т им. М.Т. Калашникова. — Ижевск: Изд-во ИжГТУ им. М.Т. Калашникова, 2018. — 263 с.: ил. — Библиогр.: с. 260-263. — ISBN 978-5-7526-0808-7.
5. Российская мультikonференция по проблемам управления (11 ; 2018 ; Санкт-Петербург). 11-я Российская мультikonференция по проблемам управления (11 РКПУ — 2018), 2-4 октября 2018 г., ГНЦ РФ АО "Концерн "ЦНИИ "Электроприбор", Санкт-Петербург: материалы XXXI Конференции памяти выдающегося конструктора гироскопических приборов Н.Н. Острякова, 2018 г. — СПб., 2018. — 353 с.: ил., табл. — Рез. рус., англ. Библиогр. в конце докл. Перечень авт.: с. 352-353. — ISBN 978-5-91995-060-8.
6. Климов Дмитрий Михайлович. Кварцевый полусферический резонатор: (волновой твердотельный гироскоп) / Климов Д.М., Журавлёв В.Ф., Жбанов Ю.К. — М., 2017. — 193 с.: ил. — Рез. рус., англ. Библиогр.: с. 192-193. — ISBN 978-5-9909668-5-7.
7. Saint Petersburg international conference on integrated navigation systems (24 ; 2017). 24th Saint Petersburg international conference on integrated navigation systems, 29-31 May 2017, Saint Petersburg, Russia: proceedings / State research center of the Russ. Federation. — Saint Petersburg, 2017. — 619, [1] с.: ил.
8. Кикилич_Никита_Евгеньевич. Стабилизация параметров оптического излучения суперлюминесцентного волоконного источника для применения в волоконно-оптическом гироскопе: автореферат диссертации... кандидата технических наук: 01.04.05 / Кикилич_Н.Е. — СПб., 2018. — 20 с.: ил., табл. — Список работ Н.Е. Кикилича: с. 19-20.
9. Любивый_Андрей_Валентинович. Исследование влияния шероховатости функциональных поверхностей деталей на момент удержания гироскопических стабилизаторов в режиме арретирования: автореферат диссертации... кандидата технических наук: 05.11.14 / Любивый_А.В. — СПб., 2018. — 21 с.: ил., табл. — Список работ_А.В. Любивога: с. 20-21.

10. Саранчин_Александр_Иванович. Гироскоп от волчка до Вселенной / Саранчин_А.И. ; Мор. гос. ун-т им. Г.И. Невельского. — Владивосток, 2019. — 438, [1] с.: ил. — Библиогр.: с. 433 — [439]. — ISBN 978-5-8343-1115-7.
11. Бобылев_Дмитрий_Константинович. Механика системы материальных точек: динамика твердых тел, мгновенные силы и взаимные удары между твердыми телами / Бобылев_Д.К. — Изд. 2-е. — М.: URSS, [2016]. — IV, 156 с.: ил. — (Физико-математическое наследие: физика (механика)).
12. Геомеханические поля и процессы: экспериментально-аналитические исследования формирования и развития очаговых зон катастрофических событий в горнотехнических и природных системах.
13. Беляев_Владимир_Борисович. Динамика в общей теории относительности: вариационные методы / Беляев_В.Б. — М.: URSS, 2017. — 210, [1] с.: ил., табл. — Рез. рус., англ. Библиогр.: с. 200-205. — ISBN 978-5-9710-4377-5.
14. Ермаков_Борис_Емельянович. Вариационный метод сил в механике / Ермаков_Б.Е. — М.: URSS, [2018]. — 186 с.: ил., табл. — Библиогр.: с. 185-186. — ISBN 978-5-9710-4894-7.
15. Конырбаев_Нурбек_Беркинбайулы. Решение задачи синтеза системы управления пространственным движением летающего робота методом вариационного аналитического программирования: автореферат диссертации... кандидата технических наук: 05.07.09 / Конырбаев_Н.Б. — М., 2018. — 23 с.: ил. — Список работ Н.Б. Конырбаева: с. 21-23.
16. Агошков_Валерий_Иванович. Избранные труды. 1: Методы оптимального управления и сопряженных уравнений в задачах математической физики. — 2-е изд., испр. и доп. — 2016. — 239, [1] с.: ил. — ISBN 978-5-901854-16-7.
17. Optimal control: novel directions and applications / Tonon_Daniela, Aronna_Maria_Soledad, Kalise_Dante ed. — [Berlin]: Springer, cop. 2017. — XIV, 386 с.: ил., табл. — (Lecture notes in mathematics, ISSN 0075-8434 ; 2180). —
18. Зеликин_Михаил_Ильич. Оптимальное управление и вариационное исчисление / Зеликин_М.И. — Изд. 4-е, испр. — М.: URSS, [2017]. — 158, [1] с.: ил. — Библиогр.: с. 158 — [159]. — ISBN 978-5-9710-4154-2.
19. Математическая теория оптимального управления: материалы Международной конференции, посвященной 90-летию академика Р.В. Гамкрелидзе, Москва, 1-2 июня 2017 г. = Mathematical theory of optimal control: materials of the International conference dedicated to the 90th birthday of academician R.V. Gamkrelidze, Moscow, June 1-2, 2017 / Мат. ин-т им. В.А. Стеклова РАН ; Бесов_К.О. (отв. ред.). — М., 2017. — 159 с.,
20. Оптимальное управление и дифференциальные игры: материалы Международной конференции, посвященной 110-летию со дня рождения Льва Семеновича Понтрягина, Москва, 12-14 декабря 2018 г.
21. Гамкрелидзе_Реваз_Валерианович. Основы оптимального управления / Гамкрелидзе_Р.В. — Изд. 3-е, испр. — М.: URSS, [2019]. — 188 с. — Библиогр.: с. 186. Предм. указ.: с. 187-188. — ISBN 978-5-9710-6249-3.
22. Хорошавин_Валерий_Степанович. Особое оптимальное управление нелинейными объектами / Хорошавин_В.С., Зотов_А.В. ; Вят. гос. ун-т. — Киров, 2019. — 208 с.: ил. — Библиогр.: с. 188-198. — ISBN 978-5-98228-193-7.
23. Царькова_Евгения_Геннадьевна. Оптимальное управление и моделирование систем / Царькова_Е.Г. ; Междунар. центр науч. сотрудничества "Наука и просвещение". — Пенза: Наука и просвещение, 2019. — 124 с.: ил., табл.
24. Мехатроника, автоматика и робототехника: материалы Международной научно-практической конференции. № 2. — 2018. — 242 с.: ил., табл. — Часть текста англ.
25. Мехатроника, автоматика и робототехника: материалы Международной научно-практической конференции. № 1. — 2017. — 152 с.: ил., табл.

26. Экстремальная робототехника: труды 29-ой Международной научно-технической конференции, 7-8 июня 2018 года, Санкт-Петербург = Extreme robotics: proceedings of the 29-th International scientific and technological conference, June 7-8, 2018, Saint-Petersburg, Russia. — СПб., 2018. — 539 с.: ил., табл. — Загл. обл.: Труды Международной научно-технической конференции "Экстремальная робототехника". Часть текста англ. Рез. рус., англ.
27. Мехатроника, автоматика и робототехника: материалы Международной научно-практической конференции. № 3. — 2019. — 175 с.: ил., табл. — Рез. рус., англ.
28. Журавлева Л.В., Зобов О.В., Клынкин К.О. Применение лазерного дальномера VL53L0X для навигации и позиционирования мобильного робота // Технологии инженерных и информационных систем. 2019. № 3. С. 8-17.
29. Горр Г.В. Об одном классе решений уравнений динамики твердого тела под действием потенциальных и гироскопических сил // Прикладная математика и механика. 2018. Т. 82. № 5. С. 547-558.
30. Шамолин М.В. Семейство фазовых портретов в пространственной динамике твердого тела, взаимодействующего с сопротивляющейся средой // Сибирский журнал индустриальной математики. 2019. Т. 22. № 2 (78). С. 118-131.
31. Фимин Н.Н., Орлов Ю.Н., Чечеткин В.М. Аналитическое исследование динамики массивных частиц в метрике Крускала // Математическое моделирование. 2019. Т. 31. № 3. С. 55-68.
32. Белоножко П.П. Космическая робототехника: опыт и перспективы развития // Воздушно-космическая сфера. 2018. № 1 (94). С. 84-93.
33. Белоножко П.П. Космическая робототехника для монтажа и сервиса: потенциальные задачи, концепции перспективных систем // Воздушно-космическая сфера. 2019. № 2 (99). С. 84-97.
34. Спасский Б.А. Космическая робототехника. Ч.2 // Робототехника и техническая кибернетика. 2019. Т. 7. № 1. С. 5-13.
35. Кулаков Ф.М., Алфёров Г.В., Ефимова П.А. Дистанционное управление манипуляционными роботами // Вестник Пермского университета. Серия: Математика. Механика. Информатика. 2019. № 4 (47). С. 34-43.
36. Крахмалев О.Н. Методы объектно-ориентированного моделирования манипуляционных систем роботов // Фундаментальные и прикладные проблемы техники и технологии. 2018. № 1 (327). С. 96-105.
37. Крахмалев О.Н. Использование структурных мутаций в объектно-ориентированных математических моделях манипуляционных систем роботов // Математическое моделирование. 2019. Т. 31. № 6. С. 129-144.
38. Ростова Е.Н. Комплекс компьютерных моделей для исследования полуавтоматических систем управления манипуляционными роботами // Известия высших учебных заведений. Приборостроение. 2019. Т. 62. № 11. С. 989-996.
39. Путов В.В., Шелудько В.Н., Нгуен Д.Ф., Чу Ч.Ш. Исследование адаптивных электромеханических следящих систем управления четырехзвенным манипуляционным роботом // Электротехника. 2019. № 12. С. 19-26.
40. Сарафанов_Олег_Васильевич. Асимптотические и численные методы исследования квантовых волноводов и приложения к резонансному туннелированию: автореферат диссертации... доктора физико-математических наук: 01.01.03 / Сарафанов_О.В. — СПб., 2018. — 27 с.: ил. — Библиогр.: с. 25-27. Список работ О.В. Сарафанова: с. 24-25.
41. Лисовская_Екатерина_Юрьевна. Асимптотические методы исследования ресурсных СМО с непуассоновскими входящими потоками: автореферат диссертации... кандидата физико-математических наук: 05.13.18 / Лисовская_Е.Ю. — Томск, 2018. — 20 с.: ил., табл. — Список работ Е.Ю. Лисовской: с. 15-20.

II. Издания в электронном виде

1. Будников П.А., Алпатов В.В., Васильев А.Е. Обзор современного состояния методов высокоточной навигации по гнсс и их перспективы развития на территории РФ. // Гелиогеофизические исследования. 2019. № 23. С. 16-22.
2. Климов С.М., Сергеев А.П., Гвоздева Г.А. Методика обеспечения устойчивости функционирования аппаратуры спутниковой навигации сложных технических систем в условиях информационно-технических воздействий // Ракетно-космическая техника. 2019. Т. 1. С. 74-84.
3. Меркурьев И.В., Комерзан Е.В., Свириденко О.В., Лабахуа Л.Р. Методы повышения быстродействия и точности систем навигации и управления движением автоматических робототехнических средств // Системные технологии. 2018. № 3 (28). С. 99-104.
4. Кулагин Г.А. Обзор космической робототехники: к науке высшего уровня через освоение космоса // Modern Science. 2019. № 12-1. С. 599-602.
5. Крахмалев О.Н. Объектно-ориентированное моделирование манипуляционных систем роботов // Робототехника и техническая кибернетика. 2018. № 4 (21). С. 41-47.
6. Geometry of escape and transition dynamics in the presence of dissipative and gyroscopic forces in two degree of freedom systems | Elsevier Enhanced Reader [Electronic resource]. URL: <https://reader.elsevier.com/reader/sd/pii/S1007570419303521?token=B822EFE4731B07F10206FBDAC52F66B3A7BBC8328CBC91CF4A13AD043F2A40C3B417A44E542DE90C2AD528E2FE594168> (accessed: 13.02.2020).
7. Lopez Orti J.A., Forner Gumbau M., Barreda Rochera M. An improved algorithm of second order to construct consistent theories of equilibrium figures of rotating celestial bodies // J. Comput. Appl. Math. 2019. Vol. 354. P. 402–413.
8. Arm P. et al. SpaceBok: A Dynamic Legged Robot for Space Exploration // 2019 International Conference on Robotics and Automation (icra) / ed. Howard A. et al. 2019. P. 6288–6294.
9. Sliz-Balogh J., Barta A., Horvath G. Celestial mechanics and polarization optics of the Kordylewski dust cloud in the Earth-Moon Lagrange point L5-Part II. Imaging polarimetric observation: new evidence for the existence of Kordylewski dust cloud // Monthly Notices of the Royal Astronomical Society. 2019. Vol. 482, № 1. P. 762–770.
10. Aleksandrova A.G., Galushina T.Y., Kholshchevnikov K.V. Comparison of different methods for preventive destruction of a hazardous asteroid // VII International Conference on Current Issues of Continuum Mechanics and Celestial Mechanics / ed. Orlov M.Y. 2019. Vol. 1214. P. UNSP 012007.
11. Barrett B. et al. Multidimensional Atom Optics and Interferometry // Physical Review Letters. 2019. Vol. 122, № 4. P. 043604.
12. Yang H. et al. Research on Drilling Bit Positioning Strategy Based on SINS MWD System // Ieee Access. 2019. Vol. 7. P. 109398–109410.
13. Goufo E.F.D. Multi-Directional and Saturated Chaotic Attractors with Many Scrolls for Fractional Dynamical Systems // Discret. Contin. Dyn. Syst.-Ser. S. 2020. Vol. 13, № 3. P. 629–643.
14. Fan J. et al. On discontinuous dynamics of a 2-DOF oscillator with an one-sided rigid obstacle // Int. J. Non-Linear Mech. 2020. Vol. 118. P. 103261.
15. Boutin C. et al. Dynamics of ribbed plates with inner resonance: Analytical homogenized models and experimental validation // Eur. J. Mech. A-Solids. 2020. Vol. 79. P. 103838.
16. Chen J. et al. Code verification of soil dynamics simulations: A case study using the method of numerically manufactured solutions // Comput. Geotech. 2020. Vol. 117. P. UNSP 103258.

17. Nasreen N. et al. Dispersive solitary wave and soliton solutions of the gernalized third order nonlinear Schrodinger dynamical equation by modified analytical method // Results Phys. 2019. Vol. 15. P. 102641.
18. Petrescu F.I.T., Petrescu R.V.V. An Algorithm to Determining the Gear Efficiency to a Simple Planetary Train // IndeP. J. Manag. Prod. 2019. Vol. 10, № 5. P. 1392–1404.
19. Wilson S. et al. Formulation of a new gradient descent MARG orientation algorithm: Case study on robot teleoperation // Mech. Syst. Signal Proc. 2019. Vol. 130. P. 183–200.
20. Dragomir F. et al. Modelling and Control of Mechatronics Lines Served by Complex Autonomous Systems // Sensors. 2019. Vol. 19, № 15. P. 3266.
21. Marconi D. et al. A novel hand exoskeleton with series elastic actuation for modulated torque transfer // Mechatronics. 2019. Vol. 61. P. 69–82.
22. Brown L. et al. Elbow Detection in Pipes for Autonomous Navigation of Inspection Robots // J. Intell. Robot. Syst. 2019. Vol. 95, № 2. P. 527–541.
23. Semeniuta O., Falkman P. Event-driven industrial robot control architecture for the Adept V+ platform // PeerJ Comput. Sci. 2019. P. e207.
24. Hurski N.N. et al. Control of Mechatronic System Based on Multilink Robot-Manipulators // Sci. Tech. 2019. Vol. 18, № 4. P. 350–354.
25. Borreguero D., Velasco O., Valente J. Experimental Design of a Mobile Landing Platform to Assist Aerial Surveys in Fluvial Environments // Appl. Sci.-Basel. 2019. Vol. 9, № 1. P. 38.