



## 28.15.19 Нелинейные детерминированные системы

### Цель направления:

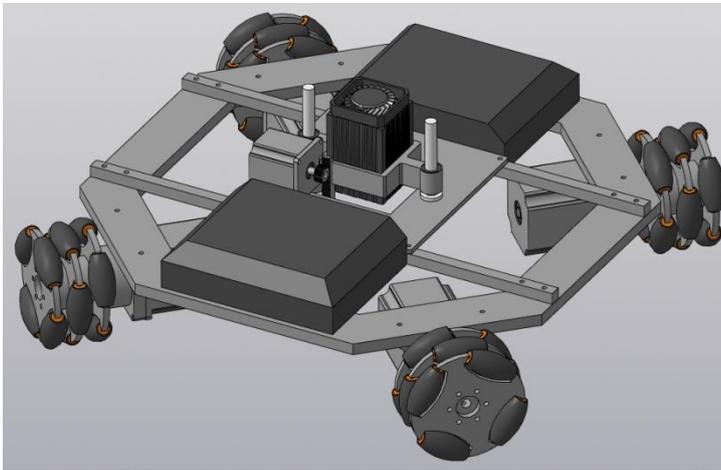
- разработка систем управления мехатронными комплексами.

### Задачи исследований:

- моделирование динамики мехатронных систем;
- разработка алгоритмического обеспечения систем управления стационарными и мобильными мехатронными системами;
- управление в условиях неопределенности;
- техническое зрение.

### РЕАЛИЗОВАННЫЕ ПРОЕКТЫ:

- Мехатронная платформа для резки и разметки широкоформатной поверхности
- Беспилотный подводный робот



### РУКОВОДИТЕЛИ НАПРАВЛЕНИЯ:

Выборнов Николай Анатольевич, кандидат физико-математических наук, доцент

Тел. (8512) 24-64-20, EMAIL: [fff@asu.edu.ru](mailto:fff@asu.edu.ru)

Рыбаков Алексей Владимирович, кандидат физико-математических наук

Тел. (8512) 24-66-41, EMAIL: [fmi@asu.edu.ru](mailto:fmi@asu.edu.ru)

Ключарев Антон Юрьевич, кандидат технических наук, доцент

Тел. (8512) 24-68-00, EMAIL: [key\\_a@mail.ru](mailto:key_a@mail.ru)

### НАУЧНОЕ НАПРАВЛЕНИЕ:

28.15 Теория систем  
автоматического управления

### НАУЧНЫЙ ПОТЕНЦИАЛ:

- Квалификация сотрудников (3 кандидата наук)
- ЦКП «Перспективные технологии в электронике и робототехнике»
- Лаборатория сборки и испытаний полномасштабных прототипов