



КОРЗИНА

Всего в корзине: **0** публ.
на сумму: **0** руб.

[Содержание корзины](#)

ПОИСК

Найти

[Расширенный поиск](#)

НАВИГАТОР

- [ЖУРНАЛЫ](#)
- [КНИГИ](#)
- [ПАТЕНТЫ](#)
- [ПОИСК](#)
- [АВТОРЫ](#)
- [ОРГАНИЗАЦИИ](#)
- [КЛЮЧЕВЫЕ СЛОВА](#)
- [РУБРИКАТОР](#)
- [ССЫЛКИ](#)
- [ПОДБОРКИ](#)

[Начальная страница](#)

СЕССИЯ

Имя пользователя:
[pogodin74](#)
SPIN-код автора:
[9270-1615](#)
IP-адрес компьютера:
212.5.81.211
Название организации:
не определена

eLIBRARY
ID: [47285516](#)

ИССЛЕДОВАНИЕ ПОЛЬЗОВАТЕЛЬСКОГО ИНТЕРФЕЙСА МОБИЛЬНЫХ РОБОТОТЕХНИЧЕСКИХ СИСТЕМ НА ПРИМЕРЕ РОБОТА ДВИЖЕНИЯ

ИСАЕВА ГАЛИНА НИКОЛАЕВНА¹,
ПОГОДИН АЛЕКСАНДР ВИКТОРОВИЧ^{1,2},
ДАВЫДОВ АЛЕКСЕЙ КОНСТАНТИНОВИЧ³

¹ МГОТУ «Технологический университет», г. Королёв

² МГОТУ «Технологический университет»

³ ЦДО «Детский технопарк «Кванториум» на базе МГОТУ «Технологический университет», г. Королёв

Тип: статья в журнале - научная статья Язык: русский

Номер: [4 \(97\)](#) Год: 2021 Страницы: 80-83

Поступила в редакцию: 10.07.2021

УДК: 004.415.25 (51)

ЖУРНАЛ:

[ДВОЙНЫЕ ТЕХНОЛОГИИ](#)

Учредители: Закрытое акционерное общество "Передовые специальные технологии и материалы"
ISSN: 1680-2780

КЛЮЧЕВЫЕ СЛОВА:

[МОБИЛЬНАЯ РОБОТОТЕХНИЧЕСКАЯ СИСТЕМА, ЧЕЛОВЕКО-МАШИННЫЙ ИНТЕРФЕЙС, СИСТЕМА КОМАНД, ПРОГРАММНОЕ УПРАВЛЕНИЕ, ПРОГРАММНОЕ ОБЕСПЕЧЕНИЕ](#)

АННОТАЦИЯ:

Рассмотрены интерфейсы мобильных робототехнических систем (МРС), ко торые используются в различных областях как экономической, так и военной деятельно сти человечества. В качестве базового, для исследования был выбран движущийся робот, подобные функциональные возможности которого могут повторяться в сложных робо то технических системах. Человеко-машинный(пользовательский) интерфейс является опре деляющим в управлении роботом. Приведены результаты исследования по начальному фор мированию и оптимизации пользовательского интерфейса и даны подходы к количествен ным и качественным оценкам параметров, влияющих на формирование управляющего ин терфейса мобильной робототехнической системы.

БИБЛИОМЕТРИЧЕСКИЕ ПОКАЗАТЕЛИ:

	Входит в РИНЦ®: да		Цитирований в РИНЦ®: 0
	Входит в ядро РИНЦ®: нет		Цитирований из ядра РИНЦ®: 0
	Входит в Scopus®:		Цитирований в Scopus®:
	Входит в Web of Science®:		Цитирований в Web of Science®:
	Норм. цитируемость по журналу:		Импакт-фактор журнала в РИНЦ®: 0,199
	Норм. цитируемость по направлению:		Дециль в рейтинге по направлению:

[Содержание выпуска](#)

[Приобрести эту публикацию за 200 руб.](#)



[Список статей в Google Академия, цитирующих данную](#)

[Ссылка для цитирования](#)

[Добавить публикацию в подборку](#)

Новая подборка

* Данная публикация [входит в список моих работ](#)

[Редактировать Вашу заметку к публикации](#)

[Обсудить эту публикацию с другими читателями](#)

[Показать все публикации этих авторов](#)

[Найти близкие по тематике публикации](#)

Начало работы:
14.01.2022 11:20

Время работы:
00:10

[Личный](#)

■ [кабинет](#)

■ [Закреть сессию](#)

КОНТАКТЫ

Служба
поддержки:
+7 (495) 544-2494
доб. 1
support@elibrary.ru

Издателям
журналов:
+7 (495) 544-2494
доб. 2
publish@elibrary.ru

Издателям книг:
+7 (495) 544-2494
доб. 3
book@elibrary.ru

DOI для
издательств:
+7 (495) 544-2494
доб. 7
doi@elibrary.ru

Организациям
(Science Index):
+7 (495) 544-2494
доб. 4
org@scienceindex.ru

Доступ к API:
+7 (495) 544-2494
доб. 7
api@elibrary.ru

Подписчикам:
+7 (495) 544-2494
доб. 8
sales.team@elibrary.ru

Конференции,
семинары:
+7 (495) 544-2494
доб. 5
conf@elibrary.ru

Почтовый адрес:
[117246, г. Москва,
Научный проезд, д.
14А, стр. 3, таунхаус
1](#)

Веб-сайт:
<https://elibrary.ru>

Размещение
рекламы:
reklama@elibrary.ru

■ [Схема проезда](#)
■ [Задать вопрос](#)

i По всем
вопросам,
связанным с
работой в
системе Science
Index,
обращайтесь,
пожалуйста, в
службу
поддержки:



Тематическое направление: [Electrical engineering, electronic engineering](#)



Автоматика. Вычислительная техника ([изменить](#))

Рубрика ГРНТИ:

АЛЬТМЕТРИКИ:



Просмотров: 2 (1)



Загрузок: 1 (0)



Включено в
подборки: 0



Всего
оценок: 0



Средняя
оценка:



Всего
отзывов: 0

ОПИСАНИЕ НА АНГЛИЙСКОМ ЯЗЫКЕ:

RESEARCH OF THE USER INTERFACE OF MOBILE ROBOTIC SYSTEMS ON THE EXAMPLE OF A MOTION ROBOT

ISAYEVA GALINA ¹, POGODIN ALEXANDER ^{1,2},
DAVYDOV ALEXEY ³

¹ MGOTU «Technological University», Korolev

² MGOTU «Technological University», Korolev

³ Center For Additional Education «Children's Technopark «Quantorium» on the
basis of MGOTU «Technological University», Korolev

The interfaces of mobile robotic systems (MRS), which are used in various fields of both economic and military activities of mankind, are considered. As a base, a moving robot was chosen for the study, such functionality of which can be repeated in complex robotic systems. The human-machine (user) interface is crucial in controlling the robot. The results of a study on the initial formation and optimization of the user interface are presented, and approaches to quantitative and qualitative estimates of parameters that affect the formation of the control interface of a mobile robotic system are given.

Keywords: [MOBILE ROBOTIC SYSTEM](#), [HUMAN-MACHINE INTERFACE](#), [COMMAND SYSTEM](#), [SOFTWARE MANAGEMENT](#), [SOFTWARE](#)

ВАША ЗАМЕТКА:

СПИСОК ЦИТИРУЕМОЙ ЛИТЕРАТУРЫ:

1. [Григорьев В.К.](#), [Илющечкин А.С.](#), [Овчинников М.А.](#) Оценка качества пользовательского интерфейса на основе ментального времени выполнения пользовательских задач предметной области / Российский технологический журнал // издательство: МИРЭА -Российский технологический университет (Москва). - 2019. - № 1(27). - С. 38-47

Контекст: ...компонент системы: поддержка аппаратных средств, управление приводами, наблюдение за состоянием системы, расчет траектории МРС в целом и её частей, выполнение системных и пользовательских программ и др. [1,3]...

...Учитывая, что все оценки нормированы, то есть находятся в интервале [0; 1], наилучшим значением можно считать идеальное значение, равное 1...

2. [Нагапетян В.Э.](#), [Хачумов В.М.](#) Комбинированная система бесконтактного управления роботизированными системами на основе речевых и жестовых команд // [Искусственный интеллект и принятие решений](#). - 2015. - №1С. 57-64. ▶

Контекст: ...частью (за возможным исключением некоторых элементов управления) осуществлять самостоятельное передвижение в пространстве и обеспечивающая комплексную автоматизацию выполнения группы поставленных задач. [2,4,6,8]...

3. [Назаренко Н.А.](#), [Никулин М.Н.](#) Оценка пользовательского интерфейса проектируемых специализированных систем / XII Всероссийское

совещание по проблемам управления ВСПУ-2014 (Москва, 16-19 июня 2014 г). М., 2014 ▶▶

Контекст: *...компонент системы: поддержка аппаратных средств, управление приводами, наблюдение за состоянием системы, расчет траектории МРС в целом и её частей, выполнение системных и пользовательских программ и др. [1,3]...*

4. [Нагрияшвили Т.М.](#), [Маргвелашвили В.О.](#), [Парцхаладзе Р.И.](#) Разработка мобильных дистанционно управляемых робототехнических систем // Актуальные вопросы машиноведения (Минск). - 2016. - С. 21-24

Контекст: *...частью (за возможным исключением некоторых элементов управления) осуществлять самостоятельное передвижение в пространстве и обеспечивающая комплексную автоматизацию выполнения группы поставленных задач. [2,4,6,8]...*

5. [Прищепа М.В.](#) Разработка профиля пользователя с учетом психологических аспектов взаимодействия человека с информационным мобильным роботом // [Труды СПИИРАН](#). - 2012. - Вып. 21. - С. 56-70 ▶▶

Контекст: *...данного элемента интерфейса на остальные элементы системы управления; оценке избыточности нагрузки на систему от внедрения элемента интерфейса; оценке эффективности работы системы при выбранном элементе [5,7]...*

6. [Романов П.С.](#), [Романова И.П.](#) Подходы к созданию интеллектуальной системы управления мобильным роботом // [Инженерный вестник Дона](#), 2018, № 1 URL: ivdon.ru/magazine/archive/n1y2018/4692/ дата обращения 2.07.2021 ▶▶

Контекст: *...частью (за возможным исключением некоторых элементов управления) осуществлять самостоятельное передвижение в пространстве и обеспечивающая комплексную автоматизацию выполнения группы поставленных задач. [2,4,6,8]...*

7. [Ронжин А.Л.](#), [Юсупов Р.М.](#) Многомодальные интерфейсы автономных мобильных робототехнических комплексов // Известия ЮФУ. Технические науки. - 2015. - № 1(162). - С. 195-206

Контекст: *...данного элемента интерфейса на остальные элементы системы управления; оценке избыточности нагрузки на систему от внедрения элемента интерфейса; оценке эффективности работы системы при выбранном элементе [5,7]...*

8. [Строганова С.М.](#), [Ефимов А.С.](#) Перспективы развития робототехники в России // Эволюционные процессы информационных технологий / под научн. ред. док. техн. наук, проф. В.М. Артюшенко. - М.: Издательство "Научный консультант", 2017. - С.93-100 ▶▶

Контекст: *...частью (за возможным исключением некоторых элементов управления) осуществлять самостоятельное передвижение в пространстве и обеспечивающая комплексную автоматизацию выполнения группы поставленных задач. [2,4,6,8]...*

ОБСУЖДЕНИЕ:

▶ [Добавить новый комментарий к этой публикации](#)