

СОДЕРЖАНИЕ

Номер 4, 2008

УПРАВЛЕНИЕ В ДЕТЕРМИНИРОВАННЫХ СИСТЕМАХ

Линеаризация по полезному сигналу релейных систем управления с трехпозиционным релейным элементом и нелинейным объектом управления

А. В. Моржов, Н. В. Фалдин

5

УСТОЙЧИВОСТЬ

О редуционных условиях неустойчивости нелинейных динамических систем

В. П. Жуков

15

УПРАВЛЕНИЕ В УСЛОВИЯХ НЕОПРЕДЕЛЕННОСТИ

Компенсация гармонического возмущения в условиях запаздывания по управлению

А. А. Бобцов, А. А. Пыркин

19

Обеспечение инвариантности выхода непрерывной системы относительно экзогенных сигнальных и эндогенных параметрических возмущений: алгебраический подход

О. В. Слита, А. В. Ушаков

24

Алгоритм робастного управления нестационарным линейным объектом с компенсацией возмущения

А. М. Цыкунов

33

АДАПТИВНОЕ УПРАВЛЕНИЕ

Робастное управление линейным инерционным объектом

П. А. Бороздин, В. В. Сыроквашин, А. Л. Фокин

41

СИСТЕМНЫЙ АНАЛИЗ И ИССЛЕДОВАНИЕ ОПЕРАЦИЙ

Комбинированный параллельный алгоритм решения задачи о ранце

М. А. Посыпкин, И. Х. Сигал

50

ИСКУССТВЕННЫЙ ИНТЕЛЛЕКТ

Базовая бортовая оперативно советующая система для дуэльной ситуации дальнего воздушного боя

М. А. Демкин, Ю. Е. Тищенко, Б. Е. Федунов

59

НАВИГАЦИОННЫЕ СИСТЕМЫ

Динамический анализ и выбор параметров модели гироскопического интегратора линейных ускорений с плавающей платформой

Д. К. Андрейченко, К. П. Андрейченко

76

Алгоритм разностно-дальномерного позиционирования с оценкой скорости света

О. О. Барабанов, Л. П. Барабанова

90

СИСТЕМЫ УПРАВЛЕНИЯ ДВИЖУЩИМИСЯ ОБЪЕКТАМИ

Построение характеристических множеств для индивидуально-адаптированной поддержки летчика при выполнении типовых полетных режимов

Д. А. Базлев, В. Н. Евдокименков, М. Н. Красильщиков

97

Проблемы управления при нештатной ситуации в полете космического аппарата с двигателем малой тяги

Г. Б. Ефимов

109

Разгрузка кинетического момента избыточной системы маховиков космического аппарата

Д. В. Лебедев

118

Задача оптимального управления ориентацией орбиты космического аппарата как деформируемой фигуры

Ю. В. Афанасьева, Ю. Н. Челноков

125

РОБОТОТЕХНИКА И МЕХАТРОНИКА

Вариант навигации мобильного робота с помощью камеры

А. И. Ткаченко

139

Мехатронные технологические системы с управлением на основе сверхустойчивости

А. А. Погонин Л. А. Рыбак, А. В. Чичварин, Ю. А. Шатохин

146

Влияние колебаний основания туннельного микроскопа на отклонения от программного движения зонда

В. А. Карташев, В. В. Карташев

159

УПРАВЛЕНИЕ В СОЦИАЛЬНО-ЭКОНОМИЧЕСКИХ СИСТЕМАХ

Агентные технологии моделирования рынка

Ю. А. Ивашкин

165
