

СОДЕРЖАНИЕ

Номер 5, 2008

УПРАВЛЕНИЕ В ДЕТЕРМИНИРОВАННЫХ СИСТЕМАХ

Критерии управляемости и достижимости линейных алгебро-дифференциальных систем

С. А. Минюк, О. А. Панасик

5

Управляемость механических систем при учете фазовых ограничений

В. И. Матюхин

19

УПРАВЛЕНИЕ В СТОХАСТИЧЕСКИХ СИСТЕМАХ И В УСЛОВИЯХ НЕОПРЕДЕЛЕННОСТИ

Решение задачи нелинейной параметрической идентификации
на основе обобщенных вероятностных критериев

П. А. Кучеренко, С. В. Соколов

35

ОПТИМАЛЬНОЕ УПРАВЛЕНИЕ

Оптимальное по быстродействию управление перемещением неустойчивого стержня

Ю. Ф. Голубев

42

Терминальное управление пространственным движением летательных аппаратов

А. Н. Канатников, А. П. Крищенко

51

СИСТЕМНЫЙ АНАЛИЗ И ИССЛЕДОВАНИЕ ОПЕРАЦИЙ

Алгоритмы решения минимаксной задачи составления расписания

Д. В. Красовский, М. Г. Фуругян

65

ИСКУССТВЕННЫЙ ИНТЕЛЛЕКТ

Расслоенные категории для описания динамических производственных систем

А. В. Жожикашвили, В. Л. Стефанюк

71

К общей теории нечетких систем: нечеткая линейность и нечеткие динамические системы

В. А. Кожухарь, С. Г. Пушков

77

Задачи возможностной оптимизации с Т-связанными параметрами: сравнительное изучение

И. С. Солдатенко, А. В. Язенин

87

РАСПОЗНАВАНИЕ ОБРАЗЦОВ И ОБРАБОТКА ИЗОБРАЖЕНИЙ

Робастная схема оценки параметров модели на основе метода роя частиц
в задаче стереотождествления

А. С. Чернявский

99

СИСТЕМЫ УПРАВЛЕНИЯ ТЕХНОЛОГИЧЕСКИМИ ПРОЦЕССАМИ

Исследование статических и динамических характеристик пьезодвигателя
нано- и микроперемещений

С. М. Афонин

114

СИСТЕМЫ УПРАВЛЕНИЯ ДВИЖУЩИМИСЯ ОБЪЕКТАМИ

Автономное продольное движение парашюта: математическое моделирование,
синтез управления

П. В. Зайцев, А. М. Формальский

122

Об одной адаптивной системе управления угловым движением спутника связи

А. В. Сумароков, С. Н. Тимаков

131

РОБОТОТЕХНИКА

Моделирование динамики и определение управляющих параметров
внутритрубного миниробота

В. Г. Чащухин

142

Сглаживание кривизны траекторий, построенных по зашумленным измерениям,
в задачах планирования пути для колесных роботов

Р. Ф. Гилимьянов, А. В. Пестерев, Л. Б. Рапопорт

148

УПРАВЛЕНИЕ В ОРГАНИЗАЦИОННЫХ И СОЦИАЛЬНЫХ ЭКОНОМИЧЕСКИХ СИСТЕМАХ

Оптимальное управление поведением фирмы на примере рынка сотовой связи

А. И. Коблов, В. И. Ширяев

157

Активные и пассивные состояния в экологических моделях
(стабилизация, адаптация, живучесть)

В. Г. Ильичев

166
