
СОДЕРЖАНИЕ

Номер 6, 2008

УПРАВЛЕНИЕ В ДЕТЕРМИНИРОВАННЫХ СИСТЕМАХ

Синтез вход/выходных матриц многосвязной динамической системы
по заданным передаточным нулям

А. З. Асанов, Д. Н. Демьянов

5

УПРАВЛЕНИЕ В СТОХАСТИЧЕСКИХ СИСТЕМАХ И УСЛОВИЯХ НЕПРЕОДОЛИМОСТИ

Приближенная методика вычисления среднего времени до первого пересечения
гауссовским случайным процессом заданного высокого уровня

А. В. Бобылев, В. А. Ярошевский

15

Идентификация параметров линейных интервальных управляемых систем
с интервальным наблюдением

Д. В. Давыдов

25

ОПТИМАЛЬНОЕ УПРАВЛЕНИЕ

Алгоритмы построения стабилизирующего решения алгебраического уравнения риккати
на основе его линейной редукции в задачах аналитического конструирования регуляторов

А. Т. Барабанов

30

ДИСКРЕТНЫЕ СИСТЕМЫ

Координация параллельных частично упорядоченных процессов

И. А. Головинский

46

СИСТЕМНЫЙ АНАЛИЗ И ИССЛЕДОВАНИЕ ОПЕРАЦИЙ

Моделирование процесса параллельной парковки автомобиля

А. А. Жданов, Д. М. Климов, В. В. Королев, А. Е. Утемов

74

Управление односекторной экономикой на конечном интервале времени
с учетом налоговых отчислений

Н. С. Демин, Е. В. Кулешова

87

ИСКУССТВЕННЫЙ ИНТЕЛЛЕКТ

Оценка значимости признаков для тестов в интеллектуальных системах

С. И. Колесникова, А. Е. Янковская

99

РАСПОЗНАВАНИЕ ОБРАЗОВ И ОБРАБОТКА ИЗОБРАЖЕНИЙ

Проективные морфологии и их применение в структурном анализе цифровых изображений

Ю. В. Визильтер, С. Ю. Желтов

113

Задача привязки изображений для некоторых случаев ракурсной фотосъемки

Ю. Б. Блохинов, Д. А. Грибов, А. С. Чернявский

129

СИСТЕМЫ УПРАВЛЕНИЯ ДВИЖУЩИМИСЯ ОБЪЕКТАМИ

Применение принципа максимума Л.С. Понтрягина к задачам оптимального управления ориентацией космического аппарата

М. В. Левский

144

РОБОТОТЕХНИКА

Управление движением колесного робота в задаче следования вдоль криволинейного пути

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

158

УПРАВЛЕНИЕ В ОРГАНИЗАЦИОННЫХ И СОЦИАЛЬНО-ЭКОНОМИЧЕСКИХ СИСТЕМАХ

Колебательная модель системоквантов поведения

Ю. Е. Вагин, К. В. Судаков

166
