

СОДЕРЖАНИЕ

Методы идентификации и адаптивного управления

- Сергиенко И.В., Дейнека В.С.* Идентификация напряженно-деформированного состояния составного сферического полого тела 5
- Ясинский Е.В.* Устойчивость стохастических адаптивных динамических систем без последействия с эталонной моделью 32

Оптимальное управление и методы оптимизации

- Киселева Е.М., Кадочникова Я.Е.* Решение непрерывной однопродуктовой задачи оптимального разбиения с дополнительными ограничениями 47

Математическое моделирование и исследование сложных управляемых систем

- Богаенко В.А., Кудин В.И., Скопецкий В.В.* Анализ вычислительных схем моделирования процессов геогидродинамики 62
- Петрик М.Р., Фрессард Ж., Михалик Д.М.* Моделирование и анализ концентрационных полей нелинейной конкуритивной двухкомпонентной диффузии в среде нанопористых частиц 73
- Марценюк В.П., Андрущак И.Е.* О двухкомпарментной фармакокинетической модели с запаздыванием на основе динамики Михаэлиса–Ментена: метод декомпозиции 83

Методы обработки информации

- Атаманюк И.П.* Оптимальная полиномиальная экстраполяция реализации случайного процесса с фильтрацией погрешностей измерений 96
- Рыжиков Ю.И.* Многоканальные системы с динамическим приоритетом 106
- Файнзильберг Л.С., Глушаускене Г.А.* Узкополосный режекторный фильтр для подавления сосредоточенных гармонических помех на основе дискретного преобразования Фурье 111

Космические информационные технологии и системы

- Харитонов А.М.* Оптимизация межпланетных траекторий космических аппаратов с двухрежимными ядерными ракетными двигателями 126

Управление в биологических и природных системах

- Вагис А.А.* Перспективы обработки информации в искусственных иммунных системах 142

Роботы и системы искусственного интеллекта

- Ларин В.Б.* Стабилизация движения колесного транспортного робота без рулевого колеса 148