

ТЕОРИЯ СИСТЕМ И ОБЩАЯ ТЕОРИЯ УПРАВЛЕНИЯ

Interval Arithmetic Techniques for the Design of Controllers
for Nonlinear Dynamical Systems with Applications in Mechatronics. 1

H. Aschemann, J. Minisini, A. Rauh

5

Model Order Reduction for Large Iti Control Systems

M. Gams, M. Ozek

17

УСТОЙЧИВОСТЬ

К теории частичной устойчивости нелинейных динамических систем

В. И. Воротищев, Ю. Г. Мартышенко

23

УПРАВЛЕНИЕ В СТОХАСТИЧЕСКИХ СИСТЕМАХ И В УСЛОВИЯХ НЕОПРЕДЕЛЕННОСТИ

Минимаксно-статистический подход к оптимизации
линейных моделей в условиях априорной неопределенности

Е. Ю. Игнащенко, А. Р. Панков, К. В. Семенхин

32

ОПТИМАЛЬНОЕ УПРАВЛЕНИЕ

Брахистохрона с трением

Ю. Ф. Голубев

41

Итеративные методы решения задач оптимального управления
логико-динамическими системами

В. А. Батурин, Е. В. Гончарова, Н. С. Малугуева

53

Об одной модельной задаче оптимизации
позиционного управления в трубке достижимости

О. В. Моржин, А. И. Тятюшкин

62

МЕТОДЫ ОПТИМИЗАЦИИ

Optimal Operational Planning of Steam Powe Systems Using an IPSOSA Algorithm

Hongchao Yin, Wenzhi Dai

72

КОМПЬЮТЕРНЫЕ МЕТОДЫ

Точные и жадные решения задачи о ранце: отношение значений
целевых функций

А. А. Корбут, И. Х. Сигал

79

An Agent-Based Approach for Dynamic Adjustment of Scheduled Jobs
in Computational Grids

T. Altameem, M. Attoon

87

ИСКУССТВЕННЫЙ ИНТЕЛЛЕКТ

Методы абдуктивного вывода в задачах планирования работы
в сложных объектах

В. Н. Вагин, К. Ю. Хотимчук

95

СЛОЖНЫЕ ТЕХНИЧЕСКИЕ СИСТЕМЫ УПРАВЛЕНИЯ И ИНФОРМАЦИОННО-УПРАВЛЯЮЩИЕ КОМПЛЕКСЫ

Управление энергосбережением на промышленных предприятиях

А. Ф. Резчиков

114

НАВИГАЦИОННЫЕ СИСТЕМЫ

Точность стереоскопической навигационной системы
в полетах над чистыми ландшафтами и урбанизированной
местностью

И. Н. Белоглазов

125

СИСТЕМЫ УПРАВЛЕНИЯ ДВИЖУЩИМИСЯ ОБЪЕКТАМИ

Инжекторный двигатель как объект управления.

I. Схема двигателя и синтез математической модели

Д. Н. Герасимов, Х. Джавахериан, Д. В. Ефимов, В. О. Никифоров

135

РОБОТОТЕХНИКА

Стабилизация поступательно-вращательного движения
одноосной колесной платформы на прямолинейной
траектории

Г. П. Сачков, С. В. Феценко, А. И. Черноморский

148

Правила для авторов

158