

УПРАВЛЕНИЕ В ДЕТЕРМИНИРОВАННЫХ СИСТЕМАХ

О точности функционирования линейных стационарных
регулируемых систем с запаздыванием

Л. С. Гноенский, Е. А. Шишкин

3

ОПТИМАЛЬНОЕ УПРАВЛЕНИЕ

Брахистохрона с сухим и произвольным вязким трением

Ю. Ф. Голубев

24

Оптимальное торможение вращений несимметричного тела
с полостью, заполненной вязкой жидкостью,
в сопротивляющейся среде

Л. Д. Акуленко, Д. Д. Леценко, А. Л. Рачинская

40

КОМПЬЮТЕРНЫЕ МЕТОДЫ

Анализ управления специальными вычислительными заданиями
в условиях неопределенности

П. Е. Голосов, М. В. Козлов, Ю. Е. Малашенко, И. А. Назарова, А. Ф. Ронжин

50

Граф-схемное потоковое параллельное программирование: язык,
процессная модель, реализация на компьютерных системах

В. П. Кутепов, В. Н. Маланин, Н. А. Панков

67

СИСТЕМЫ УПРАВЛЕНИЯ ТЕХНОЛОГИЧЕСКИМИ ПРОЦЕССАМИ

Модели и алгоритмы многоуровневой системы управления
установками первичной переработки нефти

И. А. Гусейнов, Э. А. Меликов, Н. А. Ханбутаева, И. Р. Эфендиев

83

СИСТЕМЫ УПРАВЛЕНИЯ ДВИЖУЩИМИСЯ ОБЪЕКТАМИ

Синтез развязывающих законов стабилизации орбитальной ориентации
космического аппарата

Н. Е. Зубов, Е. А. Микрин, М. Ш. Мисриханов, В. Н. Рябченко

92

Управление коррекцией относительного положения космических
аппаратов в кинематически правильных орбитальных группировках

В. В. Дарных, К. А. Занин, В. В. Мальшев

109

Испытания алгоритмов управления ориентацией микроспутника
“чибис-м” на лабораторном стенде

Д. С. Иванов, С. О. Карпенко, М. Ю. Овчинников, Д. С. Ролдугин, С. С. Ткачев

118

Робастный синтез кинематической модели движения летательного аппарата

А. О. Бурмистров, М. А. Жмакин, А. Р. Панков, К. В. Семенухин

138

РОБОТОТЕХНИКА

Активное силовомоментное управление роботами без использования
запястных силовомоментных сенсоров

Ф. М. Кулаков

149

Авторский указатель за 2011 год

171
