

Нелинейные системы

Гайдук А.Р. Синтез нелинейных селективно инвариантных систем на основе управляемой формы Жордана	3
Саматов Б.Т. Задача преследования – убегания при интегрально-геометрических ограничениях на управления преследователя	17
Теймуров Р.А. Об одной задаче оптимального управления подвижными источниками	29
Кочетков С.А., Уткин В.А. Инвариантность в системах с несогласованными возмущениями	46

Стохастические системы, системы массового обслуживания

Мелентьев О.Г., Клейко Д.В. Расчет параметров результирующего дискретного канала, образованного хоппингом, для общего случая	84
Назаров А.А., Любина Т.В. Немарковская динамическая RQ-система с входящим MMP-потокком заявок	89

Робастные и адаптивные системы

Гасников И.В., Токарев В.В. Оптимизация точности априорного прогнозирования возмущений в задачах гарантирующего управления	102
---	-----

Безопасность, живучесть, надежность, техническая диагностика

Матросова А.Ю., Останин С.А., Сингх В. Обнаружение несущественных путей логических схем на основе совместного анализа и-или деревьев и SSBDD-графов	126
--	-----

Навигация и управление движущимися системами

Галаев А.А., Маслов Е.П. Уклонение в пространстве от вращающейся зоны обнаружения. I	143
---	-----