

СОДЕРЖАНИЕ

Номер 4, 2014

УПРАВЛЕНИЕ В ДЕТЕРМИНИРОВАННЫХ СИСТЕМАХ

Непрерывное управление механической системой

на основе метода декомпозиции

И. М. Ананьевский, С. А. Решмин

3

ОПТИМАЛЬНОЕ УПРАВЛЕНИЕ

Уклонение в конфликтной среде от обнаружения системой

разнородных наблюдателей

А. А. Галяев, Е. П. Маслов

18

КОМПЬЮТЕРНЫЕ МЕТОДЫ

Управление ресурсоемкими вычислениями в условиях неопределенности. I. Многопараметрическая модель

Ю. Е. Малашенко, И. А. Назарова

28

Алгоритмы восстановления гиперграфов по заданному вектору степеней вершин

Д. С. Костяной, А. В. Мокряков, В. И. Цурков

43

ИСКУССТВЕННЫЙ ИНТЕЛЛЕКТ

Управление поведением как функция сознания.

I. Картина мира и целеполагание

Г. С. Осипов, А. И. Панов, Н. В. Чудова

49

Разработка контекстно-управляемых систем поддержки принятия решений на основе типовых моделей интеграции знаний

Т. В. Левашова, А. В. Смирнов

63

РАСПОЗНАВАНИЕ ОБРАЗОВ И ОБРАБОТКА ИЗОБРАЖЕНИЙ

Меры сходства и метрики сравнения форм мозаичных изображений

Ю. В. Визильтер, С. Ю. Желтов

76

СИСТЕМЫ УПРАВЛЕНИЯ ТЕХНОЛОГИЧЕСКИМИ ПРОЦЕССАМИ

Управление нестационарными многостадийными процессами в нефтехимической промышленности

И. А. Гусейнов, З. Г. Курбанов, Э. А. Меликов,

А. И. Эфендиеев, И. Р. Эфендиеев

90

НАВИГАЦИОННЫЕ СИСТЕМЫ

Управление температурными полями беспилотной инерциальной навигационной системы

на волоконно-оптических гироскопах

В. Э. Джашитов, В. М. Панкратов

100

СИСТЕМЫ УПРАВЛЕНИЯ ДВИЖУЩИМИСЯ ОБЪЕКТАМИ

Управление по выходу спектром движения космического аппарата

Н. Е. Зубов, Е. Ю. Зыбин, Е. А. Микрин, М. Ш. Мисриханов,

А. В. Пролетарский, В. Н. Рябченко

111

Синергетическое управление асинхронным тяговым
электроприводом локомотивов

Г. Е. Веселов, А. Н. Попов, И. А. Радионов

123

Формирование устойчивых к отказам блоков двигателей
маховиков спутниковых систем стабилизации и ориентации

С. Н. Фирсов

138

РОБОТОТЕХНИКА

Оптимальное управление ориентацией двух шарнирно
соединенных тел в безопорной фазе движения

Г. К. Боровин, В. В. Лапшин

148
