

СОДЕРЖАНИЕ

Номер 1, 2015

УСТОЙЧИВОСТЬ

Интервальная устойчивость линейных импульсных систем

В. С. Денисенко, В. И. Слынько

3

УПРАВЛЕНИЕ В ДЕТЕРМИНИРОВАННЫХ СИСТЕМАХ

Моделирование процессов управления, устойчивость
и стабилизация систем с программными связями

Р. Г. Мухарлямов

15

УПРАВЛЕНИЕ В СТОХАСТИЧЕСКИХ СИСТЕМАХ И В УСЛОВИЯХ НЕОПРЕДЕЛЕННОСТИ

Условия ограниченности анизотропийной нормы
дескрипторной системы

О. Г. Андрианова, А. А. Белов, А. П. Курдюков

29

ОПТИМАЛЬНОЕ УПРАВЛЕНИЕ

Качественный анализ оптимальных траекторий движения
материальной точки в сопротивляющейся среде
и задача о брахистохроне

А. В. Зароднюк, О. Ю. Черкасов

41

КОМПЬЮТЕРНЫЕ МЕТОДЫ

Управление ресурсоемкими вычислениями
в условиях неопределенности.

III. Динамическое конкурентное распределение ресурсов

Ю. Е. Малашенко, И. А. Назарова

50

Алгоритм распределения ресурсов в центрах обработки данных
с единым планировщиком для различных типов ресурсов

И. А. Зотов, В. А. Костенко

61

Гипотеза о “большой долине” для потоковой задачи Штейнера

В. Д. Кукин

72

Исследование полигармонического метода расчета

частотных характеристик нелинейных динамических объектов

О. Б. Белоногов

79

СИСТЕМНЫЙ АНАЛИЗ И ИССЛЕДОВАНИЕ ОПЕРАЦИЙ

Нелинейная целочисленная транспортная задача
с дополнительными пунктами производства
и потребления

А. С. Есенков, В. Ю. Леонов, А. П. Тизик, В. И. Цурков

88

СИСТЕМЫ УПРАВЛЕНИЯ ДВИЖУЩИМИСЯ ОБЪЕКТАМИ

Стабилизация взаимосвязанных движений летательного
аппарата в каналах тангаж–рысканье
при отсутствии информации об угле скольжения.

Аналитический синтез

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

В. Н. Рябченко

95

Решение навигационной задачи при автономном выведении полезной нагрузки на геостационарную орбиту с помощью двигателя малой тяги <i>Д. А. Козорез, М. Н. Красильщиков, Д. М. Кружков, К. И. Сыпало</i>	106
Кинематически оптимальное управление переориентацией космического аппарата <i>М. В. Левский</i>	119
Новый атмосферный GNSS-метод улучшения точности абсолютного позиционирования <i>Л. П. Барабанова</i>	137

РОБОТОТЕХНИКА

Физические характеристики чувствительных элементов датчиков обратной связи, совмещенных с термомеханическими актюаторами, для систем управления микроперемещением объектов <i>Н. Н. Болотник, В. Г. Градецкий, Д. В. Козлов, И. П. Смирнов, В. Г. Чашухин</i>	144
Моделирование движения трехзвенного робота с управляемыми силами трения по горизонтальной шероховатой поверхности <i>Л. Ю. Ворочаева, Г. С. Наумов, С. Ф. Яцун</i>	156
Авторский указатель за 2014 год	171

Сдано в набор 03.10.2014 г.	Подписано к печати 04.12.2014 г.	Дата выхода в свет 23.02.2015 г.	Формат 60 × 88 ¹ / ₈
Цифровая печать	Усл. печ. л. 22.0	Усл. кр.-отт. 3.4 тыс.	Уч.-изд. л. 22.0
	Тираж 151 экз.	Зак. 980	Бум. л. 11.0
		Цена свободная	

Учредители: Российская академия наук,
Государственный научно-исследовательский институт авиационных систем

Издатель: Российская академия наук. Издательство "Наука", 117997 Москва, Профсоюзная ул., 90

Оригинал-макет подготовлен МАИК "Наука/Интерпериодика"

Отпечатано в ППП «Типография "Наука"», 121099 Москва, Шубинский пер., 6