

СОДЕРЖАНИЕ

Номер 3, 2015

УПРАВЛЕНИЕ В ДЕТЕРМИНИРОВАННЫХ СИСТЕМАХ

Квазиоптимальное управление поворотом твердого тела
вокруг неподвижной оси с учетом трения

*Л. Д. Акуленко, Н. Н. Болотник, А. Е. Борисов,
А. А. Гавриков, Г. А. Емельянов*

3

УПРАВЛЕНИЕ В СТОХАСТИЧЕСКИХ СИСТЕМАХ С РАСПРЕДЕЛЕННЫМИ ПАРАМЕТРАМИ

Метод присоединенных частичных фильтров
в нелинейных задачах байесовского оценивания
с параметром, имеющим высокую априорную
неопределенность

Д. Г. Арсеньев, Н. А. Берковский

21

ДИСКРЕТНЫЕ СИСТЕМЫ

Минимизация потребляемой мощности конечных
автоматов путем расщепления внутренних состояний

Т. Н. Гресь, В. В. Соловьев

40

КОМПЬЮТЕРНЫЕ МЕТОДЫ

Методы вывода для систем со многими нечеткими входами

Д. А. Куценко, В. Г. Синюк

48

ИСКУССТВЕННЫЙ ИНТЕЛЛЕКТ

Оперативное целеполагание в антропоцентрических
объектах с позиции концептуальной модели “Этап”.

I. Структуры алгоритмов поддержки процесса
решения задачи экипажем

С. Ю. Желтов, Б. Е. Федун

57

РАСПОЗНАВАНИЕ ОБРАЗОВ И ОБРАБОТКА ИЗОБРАЖЕНИЙ

Оптимизация выбора биометрического эталона
из последовательности

А. Н. Гнеушев, Д. В. Ковков, И. А. Матвеев, В. П. Новик

72

Метод и алгоритмы прогнозирования сезонных характеристик
областей антропогенного воздействия
с использованием многолетних космических данных

В. Ю. Игнатьев, А. Б. Мурынин

79

СИСТЕМЫ УПРАВЛЕНИЯ ТЕХНОЛОГИЧЕСКИМИ ПРОЦЕССАМИ

Бессенсорное управление гибридными магнитными
подшипниками

*В. Е. Вавилов, Р. А. Гайсин, А. А. Герасин,
Ф. Р. Исмагилов, И. Х. Хайруллин*

88

Структурные схемы многослойного пьезодвигателя нано-
и микроперемещений при поперечном пьезоэффекте

С. М. Афонин

97

СИСТЕМЫ УПРАВЛЕНИЯ ДВИЖУЩИМИСЯ ОБЪЕКТАМИ

Управление состоянием автомагистрали посредством выделенных полос <i>Е. Г. Дорогуш, А. А. Куржанский</i>	113
Аналитическое приближенное решение задачи оптимального разворота космического аппарата при произвольных граничных условиях <i>А. В. Молоденков, Я. Г. Сапунков</i>	131
Динамика спутника-гиростата, подверженного действию гравитационного момента; положения равновесия и их устойчивость <i>С. А. Гутник, Л. Сантуш, В. А. Сарычев, А. Силва</i>	142
Система управления неголономным одноосным колесным модулем для мониторинга геометрических параметров аэродромных покрытий <i>В. Н. Максимов, А. И. Черноморский</i>	156

РОБОТОТЕХНИКА

Энергетически оптимальное движение виброробота в среде с наследственным законом сопротивления <i>А. Г. Егоров, О. С. Захарова</i>	168
---	-----
