

# СОДЕРЖАНИЕ

Номер 4, 2015

## ТЕОРИЯ СИСТЕМ И ОБЩАЯ ТЕОРИЯ УПРАВЛЕНИЯ

Аналитический синтез функциональных наблюдателей  
пониженного порядка

*А. З. Асанов, Д. Н. Демьяннов*

3

## ОПТИМАЛЬНОЕ УПРАВЛЕНИЕ

Оптимальные траектории в задаче о брахистохроне  
с разгоняющей силой

*А. С. Вондрухов, Ю. Ф. Голубев*

13

## КОМПЬЮТЕРНЫЕ МЕТОДЫ

Генетический алгоритм с самообучением

*В. А. Костенко, А. В. Фролов*

24

Об оценивании частоты выполнения фрагментов кода  
последовательной программы

*В. Ю. Королев, Р. Л. Смелянский, Т. Р. Смелянский,  
А. В. Шалимов*

39

## МОДЕЛИРОВАНИЕ

Динамическая задача выбора состава оборудования  
при управлении энергосистемой в условиях  
конкурентного рынка электроэнергии

*А. В. Селезнев*

45

Математическое моделирование управляемого движения  
колесного пятизвенного прыгающего робота

*Л. Ю. Ворочаева, С. Ф. Яцун*

68

## СИСТЕМЫ УПРАВЛЕНИЯ ДВИЖУЩИМИСЯ ОБЪЕКТАМИ

Обоснование методов оптимального оценивания  
параметров движения цели в триангуляционной  
измерительной системе

*В. Ю. Булычев, Ю. Г. Булычев, С. С. Ивакина,  
И. Г. Насенков, П. И. Николос, Е. Н. Чепель*

94

Использование нейросетевой модели управляющих действий  
летчика в интересах его индивидуально-адаптированной  
поддержки

*В. Н. Ефодикименков, Р. В. Ким, М. Н. Красильщиков,  
Г. Г. Себряков*

111

Стабилизация орбитальной ориентации космического  
аппарата с одновременной разгрузкой кинетического момента  
инерционных исполнительных органов

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

124

Интегрированная система аэропортового транспортного  
средства с использованием технического зрения

*Д. А. Антонов, К. К. Веремеенко, М. В. Жарков, Р. Ю. Зимин,  
И. М. Кузнецов, А. Н. Пронькин*

132

Баллистические аспекты облета крупногабаритного  
космического мусора на низких околокруговых орбитах

*А. А. Баранов, Д. А. Гришико*

143

Задача определения ориентации спутника при помощи  
разнесенных спутниковых антенн и датчиков  
угловой скорости

*A. Джепе, A. В. Козлов, A. А. Никулин*

155

---

## РОБОТОТЕХНИКА

Каноническое представление нестационарной задачи  
путевой стабилизации

*A. В. Пестерев, Л. Б. Рапопорт, С. Б. Ткачев*

160