

СОДЕРЖАНИЕ

Номер 1, 2017

ТЕОРИЯ СИСТЕМ И ОБЩАЯ ТЕОРИЯ УПРАВЛЕНИЯ

- Общие аналитические формы решения уравнений Сильвестра и Ляпунова для непрерывных и дискретных динамических систем
Н. Е. Зубов, Е. Ю. Зыбин, Е. А. Микрин, М. Ш. Мисриханов, В. Н. Рябченко 3
- Анализ устойчивости и стабилизация нелинейных каскадных систем с запаздыванием в терминах линейных матричных неравенств
О. В. Дружшина, Н. О. Седова 21
-

УПРАВЛЕНИЕ В ДЕТЕРМИНИРОВАННЫХ СИСТЕМАХ

- Усреднение многокритериальных задач управления системами на временных шкалах
О. Д. Кичмаренко, А. П. Огуленко 36
-

ОБРАБОТКА ИНФОРМАЦИИ И ИДЕНТИФИКАЦИЯ

- Дискретизация реализаций случайного поля, образованного суммой марковских бинарных процессов
Ю. А. Горицкий, В. А. Казаков, Д. Родригес, Ф. Техеда 46
-

УПРАВЛЕНИЕ В СТОХАСТИЧЕСКИХ СИСТЕМАХ И В УСЛОВИЯХ НЕОПРЕДЕЛЕННОСТИ

- Метаэвристические интервальные методы поиска оптимального в среднем управления нелинейными детерминированными системами при неполной информации о ее параметрах
В. Н. Паповский, А. В. Паптелеев 53
- Оптимизация облика и стабилизация управляемых квазилинейных стохастических систем, функционирующих на неограниченном интервале времени
А. С. Халина, М. М. Хрусталева 65
- Оптимальное управление марковским процессом с двумя состояниями в дискретном времени
А. В. Бондаренко, М. А. Миронов 89
-

ДИСКРЕТНЫЕ СИСТЕМЫ

- Минимизация конечных автоматов Мили путем использования значений выходных переменных для кодирования внутренних состояний
В. В. Соловьев 98
-

СИСТЕМНЫЙ АНАЛИЗ И ИССЛЕДОВАНИЕ ОПЕРАЦИЙ

- Реализация вывода в темпоральных моделях ветвящегося времени
А. П. Еремеев, И. Е. Курилenco 107
-

НАВИГАЦИОННЫЕ СИСТЕМЫ

- Динамика спутника под действием гравитационного и постоянного моментов
А. Д. Герман, С. А. Гутник, В. А. Сарычев 128
-

СИСТЕМЫ УПРАВЛЕНИЯ ДВИЖУЩИМИСЯ ОБЪЕКТАМИ

Геометрический метод оценки околокруговой орбиты
после однократной коррекции

А. А. Баранов, В. О. Вихрачев, М. О. Каратунов, Ю. Н. Разумный

141

РОБОТОТЕХНИКА

Управление угловой ориентацией платформы одноосного
колесного модуля при его движении по подстилающей поверхности
без проскальзывания

*Б. С. Алешин, Э. Д. Курис, К. С. Лельков, В. Н. Максимов,
А. И. Черноморский*

150

Управление движением робота в условиях невесомости

В. В. Лапшин

161

Метод определения параметров управления траекторией движения
мобильного робота

О. И. Давыдов, А. К. Платонов

168
