

СОДЕРЖАНИЕ

Номер 4, 2017

ТЕОРИЯ СИСТЕМ И ОБЩАЯ ТЕОРИЯ УПРАВЛЕНИЯ

- О максимизации горизонтальной дальности и брахистохроме с разгоняющей силой и вязким трением
Зароднюк А. В., Черкасов О. Ю. 3
-

УПРАВЛЕНИЕ В ДЕТЕРМИНИРОВАННЫХ СИСТЕМАХ

- Программная управляемость взаимосвязанных неоднородных систем с распределенными параметрами
Рапопорт Э. Я. 11
- Многokратная поимка в почти периодическом примере Понтрягина
Сахаров Д. В. 25
-

ОБРАБОТКА ИНФОРМАЦИИ И ИДЕНТИФИКАЦИЯ

- Теоретические и прикладные аспекты математического аппарата перестановочно-маскировочных преобразований
Бульчев В. Ю., Бульчев Ю. Г., Ивакина С. С. 33
- Оптимальный рекуррентный логико-динамический фильтр с конечной памятью
Руденко Е. А. 56
-

УПРАВЛЕНИЕ В СТОХАСТИЧЕСКИХ СИСТЕМАХ И В УСЛОВИЯХ НЕОПРЕДЕЛЕННОСТИ

- Сравнительный анализ применения методов дифференциальной эволюции для оптимизации параметров нечетких классификаторов
Мех М. А., Ходашинский И. А. 65
- Алгоритм построения эффективного фронта инвестиционного портфеля
Асеков А. З., Шамаев А. С. 76
-

ОПТИМАЛЬНОЕ УПРАВЛЕНИЕ

- Достаточные условия оптимальности управления переключаемыми системами
Бортаковский А. С. 86
- К проблеме возможно-вероятностной оптимизации
Егорова Ю. Е., Язенин А. В. 104
-

АДАПТИВНОЕ УПРАВЛЕНИЕ

- Применение логико-динамических регуляторов для управления многосвязными техническими объектами (на примере газотурбинного двигателя)
Ильясов Б. Г., Сабитов И. И. 121

КОМПЬЮТЕРНЫЕ МЕТОДЫ

- Концепция многозадачной грид-системы с гибким распределением свободных вычислительных ресурсов суперкомпьютеров
Афанасьев А. П., Бычков И. В., Заикин О. С., Манзюк М. О., Посыпкин М. А., Семенов А. А. 133
- Использование шаблонов ошибочного поведения при отладке параллельных программ методом автоматизированного контроля корректности
Власенко А. Ю., Гудов А. М. 140
-

СИСТЕМЫ УПРАВЛЕНИЯ ДВИЖУЩИМИСЯ ОБЪЕКТАМИ

- Терминальное построение орбитальной ориентации космического аппарата
Зубов Н. Е., Ли М. В., Микрин Е. А., Рябченко В. Н. 154
-

РОБОТОТЕХНИКА

- Метод формирования гладких траекторий движения мобильных роботов в неизвестном заранее окружении
Филаретов В. Ф., Юхимец Д. А. 174

Сдано в набор 31.03.2017 г.	Подписано к печати 05.06.2017 г.	Дата выхода в свет 23.08.2017 г.	Формат 60 × 88 ¹ / ₈
Цифровая печать	Усл.печ.л. 23.0	Усл.кр.-отг. 4.1 тыс.	Уч.-изд.л. 23.0
	Тираж 173 экз.	Зак. 1323	Цена свободная

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

Издатель: ФГУП «Издательство «Наука», 117997 Москва, Профсоюзная ул., 90
Отпечатано в ФГУП «Издательство «Наука» (Типография «Наука»), 121099 Москва, Шубинский пер., 6