

СОДЕРЖАНИЕ

Номер 6, 2017

УПРАВЛЕНИЕ В СТОХАСТИЧЕСКИХ СИСТЕМАХ И В УСЛОВИЯХ НЕОПРЕДЕЛЕННОСТИ

Метод максимума согласования для восстановления зависимостей по данным
с интервальной неопределенностью

С. П. Шарый

3

ОПТИМАЛЬНОЕ УПРАВЛЕНИЕ

Субоптимальное управление пучками траекторий детерминированных
стационарных систем автоматного типа

А. С. Бортаковский, Г. И. Немыченков

20

ДИСКРЕТНЫЕ СИСТЕМЫ

Распараллеливание на GRID задач дискретной оптимизации
с матрицами квазиблочной структуры

В. В. Волошинов, Д. В. Лемтюжникова, В. И. Цурков

35

КОМПЬЮТЕРНЫЕ МЕТОДЫ

Программный комплекс для разработки виртуальных сред на облачной платформе

В. В. Грибова, Л. А. Федорищев

41

СИСТЕМНЫЙ АНАЛИЗ И ИССЛЕДОВАНИЕ ОПЕРАЦИЙ

Управление топливно-энергетической системой при крупномасштабных повреждениях.

I. Сетевая модель и программная реализация

М. В. Козлов, Ю. Е. Малашенко, И. А. Назарова, Н. М. Новикова

50

Интегрированная модель маршрутизации транспортных средств и построения
зон обслуживания

М. Веларде, И. С. Литвинчев, Г. Цедильо

74

Векторная оптимизация с равнозначными и приоритетными критериями

К. Ю. Машунин, Ю. К. Машунин

80

РАСПОЗНАВАНИЕ ОБРАЗОВ И ОБРАБОТКА ИЗОБРАЖЕНИЙ

Построение плотных моделей поверхности Земли на основе метода
полуглобального отождествления для случая множественного перекрытия снимков

М. С. Веркеенко, В. А. Горбачев

100

Поиск оптимальных параметров вероятностного алгоритма повышения
пространственного разрешения мультиспектральных спутниковых изображений

К. Ю. Гороховский, В. Ю. Игнатьев, А. Б. Мурынин, К. О. Ракова

112

СИСТЕМЫ УПРАВЛЕНИЯ ДВИЖУЩИМИСЯ ОБЪЕКТАМИ

Методы планирования траектории на плоскости с учетом геометрических ограничений

А. А. Андрейчук, К. С. Яковлев

125

РОБОТОТЕХНИКА

Преодоление небольшой водной преграды инсектоморфным роботом на плоту

Ю. Ф. Голубев, В. В. Корянов

141
