

- Агеев А.М., Бронников А.М., Буков В.Н., Гамаюнов И.Ф. Супервизорный метод управления технических систем с избыточностью № 3, 72–82.
- Акуленко Л.Д., Лещенко Д.Д., Щетинина Ю.С. Квазиоптимальное торможение вращений твердого тела с подвижной массой в среде с сопротивлением № 2, 16–21.
- Алешин Б.С., Курис Э.Д., Лельков К.С., Максимов В.Н., Черноморский А.И. Управление угловой ориентацией платформы одноосного колесного модуля при его движении по подстилающей поверхности без проскальзывания № 1, 150–160.
- Алешин Б.С., Максимов В.Н., Михеев В.В., Черноморский А.И. Стабилизация в плоскости горизонта двухстепенной платформы одноосного колесного модуля, перемещающегося по заданной траектории на подстилающей поверхности № 3, 135–147.
- Андрейченко Д.К., Андрейченко К.П., Кононов В.В. Параллельный алгоритм параметрического синтеза системы угловой стабилизации вращающегося упругого стержня под действием продольного ускорения № 2, 22–37.
- Андрейчук А.А., Яковлев К.С. Методы планирования траектории на плоскости с учетом геометрических ограничений № 6, 125–140.
- Андреевский Б.Р., Кузнецов Н.В., Леонов Г.А. Методы подавления нелинейных колебаний в астатических системах автопилотирования летательных аппаратов № 3, 118–134.
- Асексов А.З., Шамаев А.С. Алгоритм построения эффективного фронта инвестиционного портфеля № 4, 76–85.
- Афанасьев А.П., Бычков И.В., Заикин О.С., Манзюк М.О., Посыпкин М.А., Семенов А.А. Концепция многозадачной грид-системы с гибким распределением свободных вычислительных ресурсов суперкомпьютеров № 4, 133–139.
- Баладин Д.В., Бирюков Р.С., Коган М.М., Федюков А.А. Оптимальная стабилизация тела в электромагнитном подвесе без измерения его положения № 3, 12–35.
- Баранов А.А., Вихрачев В.О., Каратунов М.О., Разумный Ю.Н. Геометрический метод оценки околоорбитальной орбиты после однократной коррекции № 1, 141–149.
- Безгласный С.П. Стабилизация программных движений твердого тела с полостью, целиком заполненной вязкой жидкостью № 5, 3–11.
- Белолипецкий А.А., Козицин И.В. Динамический вариант математической модели коллективного поведения № 3, 47–58.
- Бибило П.Н. Оценка энергопотребления цифровых устройств, представленных в виде композиции управляющего и операционного автоматов № 3, 97–117.
- Бондаренко А.В., Миронов М.А. Оптимальное управление марковским процессом с двумя состояниями в дискретном времени № 1, 89–97.
- Борисенко Н.Ю., Сумароков А.В. Об ускоренном построении орбитальной ориентации грузовых и транспортных кораблей серий “СОЮЗ МС” и “ПРОГРЕСС МС” № 5, 131–142.
- Бортаковский А.С. Достаточные условия оптимальности управления переключаемыми системами № 4, 86–103.
- Бортаковский А.С., Немыченков Г.И. Субоптимальное управление пучками траекторий детерминированных стационарных систем автоматного типа № 6, 20–34.
- Брискин Е.С., Калинин Я.В., Малолетов А.В., Серов В.А., Устинов С.А. Об управлении адаптацией ортогональных шагающих движителей к опорной поверхности № 3, 184–190.

- Брискин Е.С., Калинин Я.В., Малолетов А.В., Шурыгин В.А. Об оценке эффективности шагающих роботов на основе многокритериальной оптимизации их параметров и алгоритмов движения № 168–176.
- Буков В.Н., Быков В.Н. Алгоритм с прогнозированием в задаче предотвращения выкатывания самолета за пределы взлетно-посадочной полосы № 5, 110–121.
- Булычев В.Ю., Булычев Ю.Г., Ивакина С.С. Теоретические и прикладные аспекты математического аппарата перестановочно-маскировочных преобразований № 4, 33–55.
- Буркин В.С. Синтез алгоритмов обнаружения и разрешения конфликтов-столкновений воздушных судов по информации системы автоматического зависимого наблюдения в условиях неопределенности № 3, 157–169.
- Вавилов В.Е., Герасин А.А., Исмагилов Ф.Р., Хайруллин И.Х., Фаррахов Д.Р. Гибридный метод управления напряжением магнитоэлектрического генератора № 2, 101–107.
- Васин А.А., Козырева Е.А., Тюленева А.С. Оптимизация системы контроля соблюдения техники безопасности на угледобывающем предприятии № 5, 60–66.
- Веларде М., Литвинчев И.С., Г. Цедильо Интегрированная модель маршрутизации транспортных средств и построения зон обслуживания № 6, 74–79.
- Веркеенко М.С., Горбачев В.А. Построение плотных моделей поверхности Земли на основе метода глобального отождествления для случая множественного перекрытия снимков № 6, 100–111.
- Власенко А.Ю., Гудов А.М. Использование шаблонов ошибочного поведения при отладке параллельных программ методом автоматизированного контроля корректности № 4, 140–153.
- Володина Ю.О., Голубева А.А., Куланов Н.В. Оптимизация траекторий и управления в задаче вывода воздушного судна на заданную линию пути № 5, 85–109.
- Волошинов В.В., Лемтюжникова Д.В., Цурков В.И. Распараллеливание на GRID задач дискретной оптимизации с матрицами квазиблочной структуры № 6, 35–40.
- Ворочаева Л.Ю., Яцун А.С., Яцун С.Ф. Моделирование движения пятизвенного ползающего робота с управляемым трением по поверхности с препятствиями № 3, 191–216.
- Герман А.Д., Гутник С.А., Сарычев В.А. Динамика спутника под действием гравитационного и постоянного моментов № 1, 128–140.
- Голубев Ю.Ф., Грушевский А.В., Корянов В.В., Тучин А.Г., Тучин Д.А. Формирование орбит космического аппарата с большим наклоном к эклиптике посредством многократных гравитационных маневров № 2, 108–132.
- Голубев Ю.Ф., Корянов В.В. Преодоление небольшой водной преграды инсектоморфным роботом на плоту № 6, 141–162.
- Гончаренко В.И., Горченко Л.Д. Организация маневрирования аэробаллистических летательных аппаратов в условиях противодействия № 3, 170–183.
- Горицкий Ю.А., Казаков В.А., Родригес Д., Техеда Ф. Дискретизация реализаций случайного поля, образованного суммой марковских бинарных процессов № 1, 46–52.
- Гороховский К.Ю., Игнатьев В.Ю., Мурынин А.Б., Ракова К.О. Поиск оптимальных параметров вероятностного алгоритма повышения пространственного разрешения мультиспектральных спутниковых изображений № 6, 112–124.
- Гребеншиков Б.Г., Ложников А.Б. Устойчивость и стабилизация одного класса линейных нестационарных систем с постоянным запаздыванием № 2, 3–15.
- Грибова В.В., Федорищев Л.А. Программный комплекс для разработки виртуальных сред на облачной платформе № 6, 41–49.
- Грузликов А.М., Колесов Н.В., Скородумов Ю.М., Толмачева М.В. Планирование заданий в распределенных системах реального времени № 2, 67–76.
- Давыдов О.И., Платонов А.К. Метод определения параметров управления траекторией движения мобильного робота № 1, 168–176.

- Дружинина О.В., Седова Н.О. Анализ устойчивости и стабилизация нелинейных каскадных систем с запаздыванием в терминах линейных матричных неравенств № 1, 21–35.
- Евдокимов С.Н., Климанов С.И., Корчагин А.Н., Микрин Е.А., Сихарулидзе Ю.Г., Тучин А.Г. Алгоритмы управления угловым движением спускаемого аппарата при возвращении от Луны № 3, 148–156
- Евдокимов С.Н., Климанов С.И., Корчагин А.Н., Микрин Е.А., Сихарулидзе Ю.Г., Тучин А.Г. Построение начальной области схода с орбиты для посадки в заданном месте № 2, 133–143.
- Егорова Ю.Е., Язенин А.В. К проблеме возможно-вероятностной оптимизации № 4, 104–120.
- Еремеев А.П., Куриленко И.Е. Реализация вывода в темпоральных моделях ветвящегося времени № 1, 107–127.
- Житецкий Л.С., Скурихин В.И., Соловчук К.Ю. Стабилизация многомерного нелинейного дискретного статического объекта с неопределенностью по обобщенной обратной линейной модели № 5, 12–26.
- Зайцев А.В., Кислицын Ю.Д. Гарантированная точность оценивания вектора состояния невозмущенной линейной динамической системы № 2, 38–47.
- Заренская М.И., Скворцов Б.В. Система автоматического управления нанесением покрытий на внутреннюю поверхность труб № 2, 92–100.
- Зароднюк А. В., Черкасов О. Ю. О максимизации горизонтальной дальности и брахистохроны с разгоняющей силой и вязким трением № 4, 3–10.
- Засухин С.В. Метод расчета испарения с поверхности почвы по профилям влажности № 3, 83–96
- Зотов М.Г. Алгоритм конструирования оптимальных регуляторов заданной сложности № 3, 3–11.
- Зубов Н.Е., Зыбин Е.Ю., Микрин Е.А., Мисриханов М.Ш., Рябченко В.Н. Общие аналитические формы решения уравнений Сильвестра и Ляпунова для непрерывных и дискретных динамических систем № 1, 3–20.
- Зубов Н.Е., Ли М.В., Микрин Е.А., Рябченко В.Н. Терминальное построение орбитальной ориентации космического аппарата № 4, 154–173.
- Иванов Д.С., Меус С.В., Овчинников А.В., Овчинников М.Ю., Шестаков С.А., Якимов Е.Н. Методы определения колебательных движений и идентификации параметров космических аппаратов с гибкими элементами конструкции № 2, 144–161.
- Ильясов Б.Г., Сабитов И.И. Применение логико-динамических регуляторов для управления многосвязными техническими объектами (на примере газотурбинного двигателя) № 4, 121–132.
- Карташев В.А., Сафронов В.В. Система автоматического контроля безопасности перемещений манипуляционного робота № 2, 162–167.
- Кашевник А.М., Пономарев А.В., Смирнов А.В. Полимодельный контекстно-управляемый рекомендуемый сервис в области туризма: подход и архитектура № 2, 77–91.
- Кичмаренко О.Д., Огуленко А.П. Усреднение многокритериальных задач управления системами на временных шкалах № 1, 36–45.
- Козлов М.В., Малащенко Ю.Е., Назарова И.А., Новикова Н.М. Управление топливно-энергетической системой при крупномасштабных повреждениях. 1. Сетевая модель и программная реализация № 6, 50–73.
- Костенко В.А. Алгоритмы комбинаторной оптимизации, сочетающие жадные стратегии и ограниченный перебор № 2, 48–56.
- Кузнецов А.В. Упрощенная модель боевых действий на основе клеточного автомата № 3, 59–71.
- Лапшин В.В. Управление движением робота в условиях невесомости № 1, 161–167.
- Леонов В.Ю., Тизик А.П., Торчинская Э.В., Цурков В.И. Декомпозиционный метод для класса задач транспортного типа с квадратичной целевой функцией № 5, 46–52.

- Лисицын В.М., Винецкий Ю.Р. Измерение дальности до воздушного объекта по угломерным данным в однопозиционной пассивной оптико-электронной системе воздушного базирования № 5, 67–84.
- Литвинчев И.С., Мата М., Рангель С., Сауседо Х. Улучшенные ланганжевы оценки и эвристики для обобщенной задачи о назначениях № 5, 53–59.
- Маликов А.И. Управление на конечном интервале нелинейных систем одного класса с H_∞ -критерием качества № 3, 25–46.
- Машунин К.Ю., Машунин Ю.К. Векторная оптимизация с равнозначными и приоритетными критериями № 6, 80–99.
- Мех М.А., Ходашинский И.А. Сравнительный анализ применения методов дифференциальной эволюции для оптимизации параметров нечетких классификаторов № 4, 65–75.
- Новикова Н.М., Поспелова И.И., Зенюков А.И. Метод сверток в многокритериальных задачах с неопределенностью № 5, 27–45.
- Пановский В.Н., Пантелеев А.В. Метаэвристические интервальные методы поиска оптимального в среднем управления нелинейными детерминированными системами при неполной информации о ее параметрах № 1, 53–64.
- Рапопорт Э. Я. Программная управляемость взаимосвязанных неоднородных систем с распределенными параметрами № 4, 11–24.
- Руденко Е.А. Оптимальный рекуррентный логико-динамический фильтр с конечной памятью № 4, 56–64.
- Сахаров Д.В. Многократная поимка в почти периодическом примере Понтрягина № 4, 25–32.
- Соловьев В.В. Минимизация конечных автоматов Мили путем использования значений выходных переменных для кодирования внутренних состояний № 1, 98–106.
- Улыбышев Ю.П. Адаптивное пространственное наведение летательного аппарата в неподвижную точку с заданным направлением подхода № 5, 122–130.
- Филаретов В.Ф., Юхимец Д.А. Метод формирования гладких траекторий движения мобильных роботов в неизвестном заранее окружении № 4, 174–184.
- Фуругян М.Г. Составление расписаний в многопроцессорных системах с несколькими дополнительными ресурсами № 2, 57–66.
- Халина А.С., Хрусталеv М.М. Оптимизация облика и стабилизация управляемых квазилинейных стохастических систем, функционирующих на неограниченном интервале времени № 1, 65–88.
- Шарый С.П. Метод максимума согласования для восстановления зависимостей по данным с интервальной неопределенностью № 6, 3–19.