

СОДЕРЖАНИЕ

Номер 5, 2018

УПРАВЛЕНИЕ В ДЕТЕРМИНИРОВАННЫХ СИСТЕМАХ

- Квазиоптимальное торможение в сопротивляющейся среде вращений тела
с подвижной массой, связанной с телом демпфером с квадратичным трением
Л. Д. Акуленко, Т. А. Козаченко, Д. Д. Лещенко 3

УПРАВЛЕНИЕ В СТОХАСТИЧЕСКИХ СИСТЕМАХ И В УСЛОВИЯХ НЕОПРЕДЕЛЕННОСТИ

- Автономное оценивание траектории спускаемого аппарата
рекуррентными гауссовскими фильтрами
Е.А. Руденко 9

ОПТИМАЛЬНОЕ УПРАВЛЕНИЕ

- Пороговая абсолютная величина релейного управления при наискорейшем
приведении спутника в желаемое угловое положение
С. А. Решигин 29
- Гарантирующее управление траекторией беспилотного летательного аппарата
при сближении с маневрирующей воздушной целью
В.Н. Евдокименков, М.Н. Красильщиков, Н.А. Ляпин 40

УПРАВЛЕНИЕ СИСТЕМАМИ С РАСПРЕДЕЛЕННЫМИ ПАРАМЕТРАМИ

- Параметрическая оптимизация систем с распределенными параметрами в задачах
с комбинированными ограничениями на конечные состояния объекта управления
Ю.Э. Плешивцева, Э.Я. Рапопорт 54

ДИСКРЕТНЫЕ СИСТЕМЫ

- Минимизация конечных автоматов путем использования значений входных
переменных для кодирования внутренних состояний
М. Остапчук, В. В. Соловьев 70

СИСТЕМНЫЙ АНАЛИЗ И ИССЛЕДОВАНИЕ ОПЕРАЦИЙ

- Однокритериальная и многокритериальная оптимизация на решетке кубов
Р. В. Хачатуров 82
- Декомпозиционный метод решения трехиндексных транспортных задач
Л.П. Ванг, А.С. Есенков, А.П. Тизик, Э.В. Торчинская 91
- Марковские модели систем управления запасами с положительным временем
обслуживания заявок
А.З. Меликов, М.О. Шахмалыев 98

ОБРАБОТКА ИЗОБРАЖЕНИЙ

Учет особенностей управления туннельным микроскопом
при интерпретации измерений
В.А. Карташев, В.В. Карташев

117

СИСТЕМЫ УПРАВЛЕНИЯ ДВИЖУЩИМИСЯ ОБЪЕКТАМИ

Индикаторная стабилизация в плоскости горизонта двухступенчатой
платформы одноосного колесного модуля при его перемещениях
по негоризонтальной неровной поверхности
Б.С. Алешин, В.В. Михеев, А.И. Черноморский

122

РОБОТОТЕХНИКА

Транспортировка груза на плоту инсектоморфным роботом
Ю.Ф. Голубев, В.В. Корянов

136

Методы супервизорного телеуправления космическими роботами
Ф. М. Кулаков

147
