

СОДЕРЖАНИЕ

Номер 5, 2019

УПРАВЛЕНИЕ В ДЕТЕРМИНИРОВАННЫХ СИСТЕМАХ

Квазиоптимальное по быстродействию торможение вращений гиростата с подвижной массой в сопротивляющейся среде

Л. Д. Акуленко, Т. А. Козаченко, Д. Д. Лещенко

3

ОБРАБОТКА ИНФОРМАЦИИ И ИДЕНТИФИКАЦИЯ

Анализ надежности линейных несмещенных оценок при наличии помех с неизвестным унимодальным распределением

А. С. Архипов, К. В. Семенихин

10

УПРАВЛЕНИЕ В СТОХАСТИЧЕСКИХ СИСТЕМАХ И В УСЛОВИЯХ НЕОПРЕДЕЛЕННОСТИ

Метод моментных характеристик в теории оптимального управления стохастическими системами диффузионного типа

М. М. Хрусталева, К. А. Царьков

20

ОПТИМАЛЬНОЕ УПРАВЛЕНИЕ

Асимптотика решения задачи минимизации интегрального квадратичного функционала на траекториях квазилинейной системы

А. И. Калинин, Л. И. Лавринович

32

Управление источником ресурса, минимизирующее его потребную емкость

В. А. Можжечков

44

СИСТЕМНЫЙ АНАЛИЗ И ИССЛЕДОВАНИЕ ОПЕРАЦИЙ

Анализ и оптимизация систем с гетерогенными серверами и скачкообразными приоритетами

А. З. Меликов, Э. В. Мехбальева

56

Анализ взаимных воздействий инновационных проектов внутри портфеля

В. В. Топка

75

ИСКУССТВЕННЫЙ ИНТЕЛЛЕКТ

Модель представления и получения новых знаний автономным интеллектуальным роботом на основе логики условно-зависимых предикатов

В. Б. Мелехин

87

НАВИГАЦИОННЫЕ СИСТЕМЫ

Современные задачи совершенствования координатно-временного обеспечения ГЛОНАСС и перспективные методы их решения.
II. Совмещение систем координат, используемых различными информационными технологиями в интересах уточнения всемирного времени

М. Н. Красильщиков, Д. М. Кружков, В. В. Пасынков

108

СИСТЕМЫ УПРАВЛЕНИЯ ДВИЖУЩИМИСЯ ОБЪЕКТАМИ

Пассивная система демпфирования углового движения наноспутника SAMSAT-QB50

И. В. Белоконов, Д. С. Иванов, М. Ю. Овчинников, В. И. Пеньков

117

Применение метода оптимизированных дельта-преобразований в задаче управления посадкой беспилотного летательного аппарата <i>П. П. Кравченко, Л. И. Куликов, В. В. Щербинин</i>	130
Алгоритм управления двигательной установкой космического аппарата с парированием накопления кинетического момента <i>С. Ю. Улыбышев</i>	145

РОБОТОТЕХНИКА

Формирование траектории торможения манипулятора при неисправности привода <i>В. А. Карташев, В. В. Карташев</i>	155
Роботы вертикального перемещения с контактными устройствами на основе постоянных магнитов: конструкции и принципы управления контактными устройствами <i>Н. В. Сырых, В. Г. Чашухин</i>	163
Правила для авторов	174
