

СОДЕРЖАНИЕ

Номер 1, 2023

УПРАВЛЕНИЕ В ДЕТЕРМИНИРОВАННЫХ СИСТЕМАХ

Импульсная переходная матрица нестационарной системы
дифференциально-алгебраических уравнений

А. А. Щеглова

3

Синтез параметров пропорционально-интегрирующих
и пропорционально-интегрально-дифференцирующих регуляторов
для стационарных линейных объектов с ненулевыми начальными условиями

Д. В. Шатов

18

УПРАВЛЕНИЕ В СТОХАСТИЧЕСКИХ СИСТЕМАХ И В УСЛОВИЯХ НЕОПРЕДЕЛЕННОСТИ

Оптимальное комплексирование измерителей при сопровождении маневрирующего объекта
в статистически неопределенных ситуациях

А. Н. Детков

28

ОПТИМАЛЬНОЕ УПРАВЛЕНИЕ

Восстановление параметров движения летательного аппарата с использованием алгоритмов
оптимального управления

О. Н. Корсун, А. В. Стуловский

44

УПРАВЛЕНИЕ СИСТЕМАМИ С РАСПРЕДЕЛЕННЫМИ ПАРАМЕТРАМИ

Оптимальное управление системами с распределенными параметрами
в условиях интервальной неопределенности характеристик объекта

Ю. Э. Плешивцева, Э. Я. Рапопорт

56

СИСТЕМНЫЙ АНАЛИЗ И ИССЛЕДОВАНИЕ ОПЕРАЦИЙ

Организация подсистемы контроля в вычислительных системах реального времени

М. Г. Фуругян

72

сравнение методов организации и эффективности управления
в динамических моделях олигополии Курно

А. В. Королёв, М. А. Котова, Г. А. Угольницкий

82

Декомпозиция задачи принятия решений на уровни предпочтения
мажоритарного графа

С. О. Смерчинская, Н. П. Яшина

106

Многоагентная динамическая модель многокритериального информационного
взаимодействия структурных элементов самоорганизующейся сети передачи
данных наземно-воздушной системы мониторинга

В. В. Бородин, Д. А. Клецков, А. В. Тимошенко, В. А. Шевцов

123

ИСКУССТВЕННЫЙ ИНТЕЛЛЕКТ

Решение задач по прецеденту в базах знаний бортовых интеллектуальных систем
тактического уровня на этапах выполнения миссии подвижным объектом

Б. Е. Федун

137

СИСТЕМЫ УПРАВЛЕНИЯ ДВИЖУЩИМИСЯ ОБЪЕКТАМИ

Метод согласования приборных и связанной систем координат на летательном аппарате

В. М. Лисицын, К. В. Обросов, Г. Г. Себряков

148

РОБОТОТЕХНИКА

Организация поворота корпуса вибрационного робота вокруг вертикали

М. А. Гарбуз, М. З. Досаев, В. А. Самсонов

164
