



-

08.00.05 – «
()»

(, «) - ».

: , ,

, « ()»

: , , , « . . . », -


, - « « . . . »

: « , » (« « »).

«11» 2021 . 13
212.141.21 . . .
: 105005, , 2- ., .7, .511 . . .

<http://www.bmstu.ru>.

«__» _____ 20__ .

... , 212.141.21  . .

1.

-
,
-

-
-

-
,
-

-
-

-
,
-

-
,
-

-
-

-
,
-

-
-

-
,
-

-
-

-
,
-

-
-

-
-

1

,
 .
 :
 1)
 - ,
 ,
 ;
 2)
 ,
 ,
 -
 -
 -
 -
 -
 ,
 3)
 ,
 -
 -
 ,
 -
 () ,
 ,
 4)
 .
 -

, -
 -
 -
 -
 , -
 -
 .
 ,
 ,
 ,
 ,
 ,
 ,
 .
 :
 . 10 08.00.05 (10. : 10.8, 10.9
 10.28).
 -
 -
 .
 -
 .
 : V -
 « » (,
 2009 .), «
 » (, 2010 .); VI -
 «
 » (, 2010 .), VII -
 «
 » (, 2011 .), VIII -
 «
 2012» (, 2012 .),
 «
 » (2013), II -
 « , » (, 2014 .),
 « » (,
 2015 .), IX -
 «
 » (, 2017 .), IX -

«
» (, 2017 .), II
«
: » (, 2018 .), 165
() . (, 2018), XII
«
» (, 2019 .), II
«
:
» (, 2019), III International Conference MIST: Aerospace-
III 2020: Advanced Technologies in Aerospace, Mechanical and Automation En-
gineering (, 2020).

« ()- », «
-
» « »
« »
.
35
(32 -) 35,5 . . (- 35,2), 23,6 . .
(), 2 – ,
Scopus Web of Science 1,0 . . (-
0,7 . .), 10
4,3 . . (- 9)
6,6 . . (-).

• ,
, , .

2.

1)

, ,
c .
, .

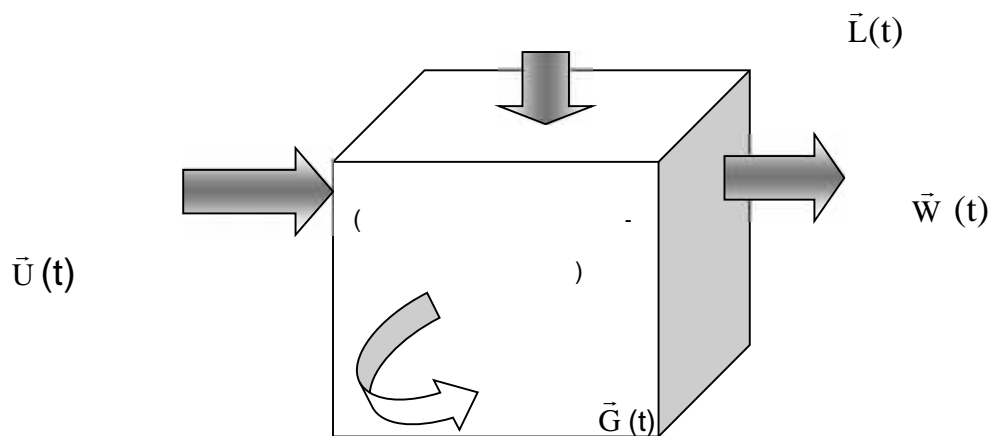
. 1

$$-\bar{U}(t) \equiv (u_1(t), \dots, u_V(t))$$

$$\vec{L}(t) \equiv [l_1(t), \dots, l_Y(t)]$$

$$\vec{G}(t) \equiv [g_1(t), \dots, g_H(t)], -$$

$$\vec{W}(t) \equiv [w_1(t), \dots, w_P(t)] -$$



. 1.

$$: \vec{W}(t) \equiv f [\vec{L}(t), \vec{G}(t), \vec{U}(t)].$$

$$t \in [1;T]$$

$$\lambda \in [1; \quad]$$

$$\begin{cases} \{t^{*1}, t^{*2}, \dots, t^{*\Psi}\}, \\ \{\}^{*1}, \}^{*2}, \dots, \}^{*(\Theta)} \end{cases}$$

$$\left\{ \begin{array}{l} |w_{\mathfrak{J}^*}(t^{*\mathfrak{E}}) - e_{\mathfrak{J}^*}(t^{*\mathfrak{E}})| > \epsilon_{\mathfrak{E}}, \\ \mathfrak{E} \in [1, \Psi], \\ \mathfrak{J} \in [1, \Theta], \end{array} \right.$$

$$e_{\beta}^* (t^{\otimes \beta}) =$$

; \angle_{E} -

$$\Theta=1, \qquad \Psi=1,$$

$$: \qquad \mathfrak{t} \in [1;\mathsf{T}]$$

$$\lambda \in [1; \quad]$$

$$\{t^*,\}^* \}, \qquad :$$

$$\left\{\begin{array}{l} \left| \, w_{\mathfrak{y}^*}(t^*)-e_{\mathfrak{y}^*} \, (t^*) \, \right| > \epsilon \, , \\ \Psi=1, \\ \Theta=1, \end{array}\right.$$

$$< \, - \qquad .$$

$$\qquad -$$

$$\qquad -$$

$$(\qquad).$$

$$\qquad - \qquad :$$

$$\qquad - \qquad ;$$

$$\qquad - \qquad ;$$

$$\qquad - \qquad -$$

$$\qquad - \qquad ;$$

$$\qquad - \qquad -$$

$$(\qquad).$$

$$\qquad - \qquad -$$

$$\qquad - \qquad :$$

$$\qquad - \qquad - \qquad ;$$

$$\qquad - \qquad ;$$

$$\qquad - \qquad .$$

$$\mathbf{2)} \qquad , \qquad -$$

$$\qquad , \qquad -$$

$$\qquad . \qquad .$$

$$\qquad . \qquad .$$

$$\qquad . \qquad .$$

$$\qquad : \qquad -$$

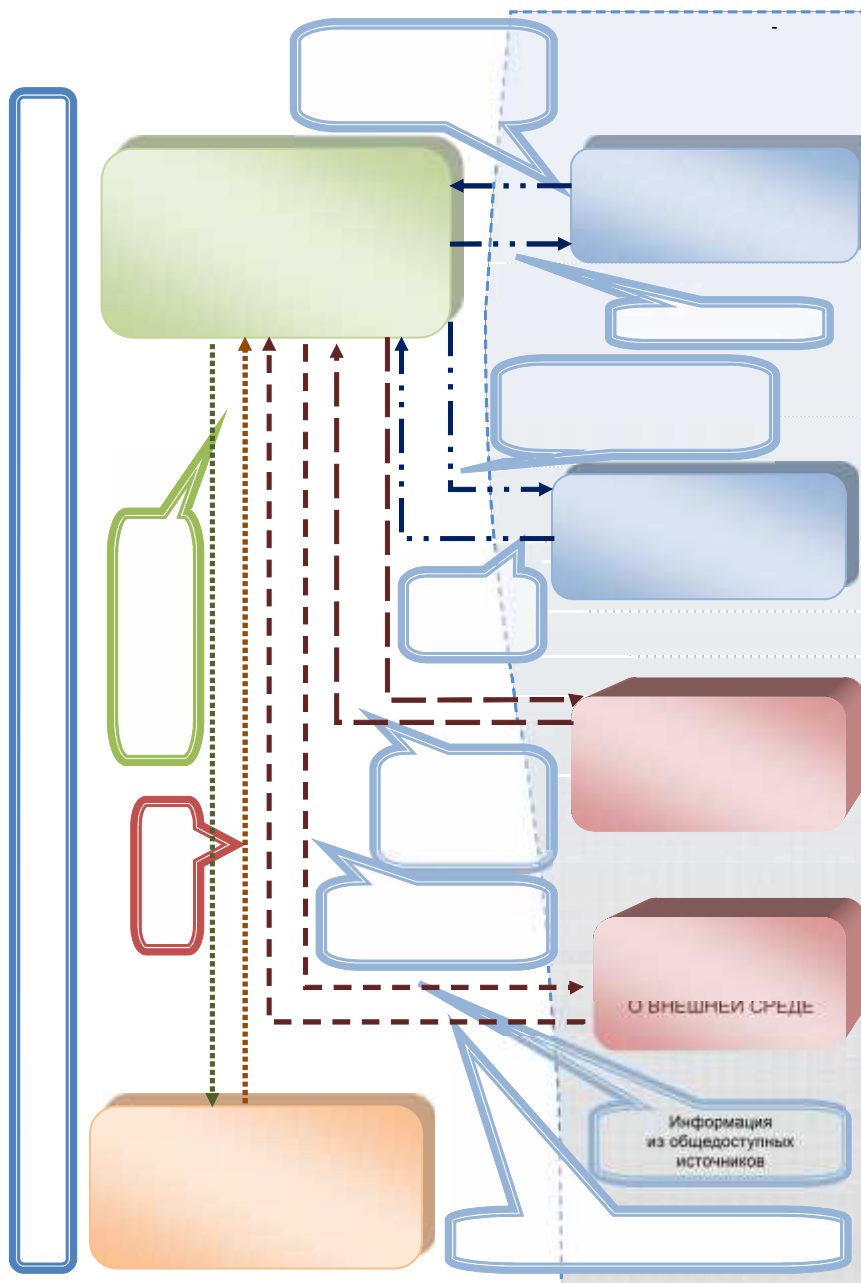
$$\qquad - \qquad , \qquad -$$

$$\qquad - \qquad ;$$

$$\qquad - \qquad .$$

$$\qquad , \qquad -$$

$$\begin{aligned}
& , \\
& . \\
& , \\
& . \\
& , \\
& , \\
& . \\
& : \\
& \left\{ \begin{array}{l} \{ t_{1,1}, t_{1,2}, \vec{M}_1, \vec{O}_1, \vec{S}_1, \vec{Z}_1 \}; \\ \{ t_{2,1}, t_{2,2}, \vec{M}_2, \vec{O}_2, \vec{S}_2, \vec{Z}_2 \}; \\ \dots \\ \{ t_{N,1}, t_{N,2}, \vec{M}_N, \vec{O}_N, \vec{S}_N, \vec{Z}_N \}, \end{array} \right. \\
& t_{1,1}, \dots, t_{N,1} - \\
& ; t_{1,2}, \dots, t_{N,2} - \\
& ; \vec{M}_1, \dots, \vec{M}_N - \\
& ; \vec{O}_1, \dots, \vec{O}_N - \\
& ; \vec{S}_1, \dots, \vec{S}_N - , \\
& ; \vec{Z}_1, \dots, \vec{Z}_N - \\
& . \\
& \mathbf{3)} , \\
& , \\
& , \\
& . \\
& (\mathbf{.2}). \\
& , \mathbf{.2} \\
& .
\end{aligned}$$



.2.

().

:

$$W_1(t_i) \xrightarrow{\bar{U}(t_i), i=[2; Q-1]} \max; i = [2; Q];$$

, :

$$\begin{cases} W_{\lambda}(t_i) \geq W_{\lambda-1}(t_i); i = [2; Q]; \lambda = [1, 4]; \\ \bar{U}(t_i) \in \bar{U}^-(t_i); i = [1; Q-1], \end{cases}$$

$$W^*(t_Q).$$

t_Q

:

$$W^*(t_Q) = \sum_{i=2}^Q W_1(t_i) * (t_i), i = [2; Q],$$

$$W_1(t_i) -$$

$i-$

,

$$i = [2; Q];$$

$$(t_i) -$$

$$W_1(t_i)$$

$$t_i, i = [2; Q],$$

,

:

$$(t_i) = \begin{cases} 1, & W_1(t_i) \geq 0, \\ , & W_1(t_i) < 0, i = [2; Q]. \end{cases}$$

(

):

-

t_i ,

$$i = [2; Q];$$

-

q

t_i ,

$$i = [2; Q];$$

,

-

$$t_i, i = [2; Q];$$

-

$$(t_1; t_Q].$$

4)

.

(

)

.

.

,

3.

1)

2)

3)

4)

5)

6)

7)

8)

9)

10)

11)

(-).

12)

13)

14)

» « « ».

4.

- , :
- 1) . . - -
 - . .: « » . 2013. 165 . (10,3 . .)
 - 2) . . - -
 - . .: « » . 2017. 212 .
 - (13,3 . .)

Scopus Springer

3) Zolotova V. A. , Dmitriev O. N. Conceptual interpretation of first and second kinds of errors at management mode selection under conditions of its possible crisis state // Russian engineering research. 2018. V. 38, I. 4 (April). . 291–294. (0,5 . . / 0,4 . .)

4) Zolotova V. A. , Dmitriev O. N. Formalized conceptual rule to interpret crisis state of organizational and economic separation for micro-level and meso-level // Amazonia investiga. 2020. V. 9, I. 25. . 327–336 (0,5 . . / 0,3 . .).

5) . . // . 2011. 4

(17) . 60-65. (0,4 . .)

6) . . //

. 2011. 2(33). . 222-231. (0,4 . .)

7) . .

// . 2012. 5.

. 14-22. (0,3 . .)

8) . . //

2012. 7. . 17-22. (0,5 . .)

9) . . //

. 2017. 2(64). . 62-70. (0,4 . .)

10) . . -

- 11) // : , , . 2017. 2 (-) .95-105. (0,5 . .)
- 12) . . // . 2017. 10. .5-8. (0,5 . . / 0,4 . .)
- 13) . 2018. 2(68). .63-67. (0,5 . .) //
- 14) . 2018. 2. .25-29. (0,5 . .) //
- 15) . – 2020. - 2(76) – .56-60 (0,3 . .).
- 16) // 2005 . . 2005. .222-229. (0,4 . .)
- 17) 20-21 // II 2006 . . 2006. .457-463. (0,3 . .)
- 18) 17-18 // III 2007 . . 2007. .158-163. (0,2 . .)
- 19) 28-30 IV 2008 . . 2008. .153-159. (0,2 . .)
- 20) // V - « » . 2009. .114-118. (0,3 . .)
- 21) : // VI - « » . 2010. .146-154. (0,3 . .)
- 22) // VII - « » . 2011. .6-14. (0,3 . .)

16