

# **ИЗВЕСТИЯ РОССИЙСКОЙ АКАДЕМИИ НАУК. ТЕОРИЯ И СИСТЕМЫ УПРАВЛЕНИЯ**

Федеральное государственное унитарное предприятие "Академический научно-издательский, производственно-полиграфический и книгораспространительский центр "Наука" (Москва)

Предыдущее название: Известия Российской академии наук. Техническая кибернетика (до 1993 года)

Номер: 1 Год: 2017

<b>ТЕОРИЯ СИСТЕМ И ОБЩАЯ ТЕОРИЯ УПРАВЛЕНИЯ</b>	
<b>ОБЩИЕ АНАЛИТИЧЕСКИЕ ФОРМЫ РЕШЕНИЯ УРАВНЕНИЙ СИЛЬВЕСТРА И ЛЯПУНОВА ДЛЯ НЕПРЕРЫВНЫХ И ДИСКРЕТНЫХ ДИНАМИЧЕСКИХ СИСТЕМ</b>	3-20
<i>Зубов Н.Е., Зыбин Е.Ю., Микрин Е.А., Мисриханов М.Ш., Рябченко В.Н.</i>	
<b>АНАЛИЗ УСТОЙЧИВОСТИ И СТАБИЛИЗАЦИЯ НЕЛИНЕЙНЫХ КАСКАДНЫХ СИСТЕМ С ЗАПАЗДЫВАНИЕМ В ТЕРМИНАХ ЛИНЕЙНЫХ МАТРИЧНЫХ НЕРАВЕНСТВ</b>	21-35
<i>Дружинина О.В., Седова Н.О.</i>	
<b>УПРАВЛЕНИЕ В ДЕТЕРМИНИРОВАННЫХ СИСТЕМАХ</b>	
<b>УСРЕДНЕНИЕ МНОГОКРИТЕРИАЛЬНЫХ ЗАДАЧ УПРАВЛЕНИЯ СИСТЕМАМИ НА ВРЕМЕННЫХ ШКАЛАХ</b>	36-45
<i>Кичмаренко О.Д., Огуленко А.П.</i>	
<b>ОБРАБОТКА ИНФОРМАЦИИ И ИДЕНТИФИКАЦИЯ</b>	
<b>ДИСКРЕТИЗАЦИЯ РЕАЛИЗАЦИЙ СЛУЧАЙНОГО ПОЛЯ, ОБРАЗОВАННОГО СУММОЙ МАРКОВСКИХ БИНАРНЫХ ПРОЦЕССОВ</b>	46-52
<i>Горицкий Ю.А., Казаков В.А., Родригес Д., Техеда Ф.</i>	
<b>УПРАВЛЕНИЕ В СТОХАСТИЧЕСКИХ СИСТЕМАХ И В УСЛОВИЯХ НЕОПРЕДЕЛЕННОСТИ</b>	
<b>МЕТАЭВРИСТИЧЕСКИЕ ИНТЕРВАЛЬНЫЕ МЕТОДЫ ПОИСКА ОПТИМАЛЬНОГО В СРЕДНЕМ УПРАВЛЕНИЯ НЕЛИНЕЙНЫМИ ДЕТЕРМИНИРОВАННЫМИ СИСТЕМАМИ ПРИ НЕПОЛНОЙ ИНФОРМАЦИИ О ЕЕ ПАРАМЕТРАХ</b>	53-64
<i>Пановский В.Н., Пантелеев А.В.</i>	
<b>ОПТИМИЗАЦИЯ ОБЛИКА И СТАБИЛИЗАЦИЯ УПРАВЛЯЕМЫХ КВАЗИЛИНЕЙНЫХ СТОХАСТИЧЕСКИХ СИСТЕМ, ФУНКЦИОНИРУЮЩИХ НА НЕОГРАНИЧЕННОМ ИНТЕРВАЛЕ ВРЕМЕНИ</b>	65-88
<i>Халина А.С., Хрусталева М.М.</i>	
<b>ОПТИМАЛЬНОЕ УПРАВЛЕНИЕ МАРКОВСКИМ ПРОЦЕССОМ С ДВУМЯ СОСТОЯНИЯМИ В ДИСКРЕТНОМ ВРЕМЕНИ</b>	89-97
<i>Бондаренко А.В., Миронов М.А.</i>	
<b>ДИСКРЕТНЫЕ СИСТЕМЫ</b>	
<b>МИНИМИЗАЦИЯ КОНЕЧНЫХ АВТОМАТОВ МИЛИ ПУТЕМ ИСПОЛЬЗОВАНИЯ ЗНАЧЕНИЙ ВЫХОДНЫХ ПЕРЕМЕННЫХ ДЛЯ КОДИРОВАНИЯ ВНУТРЕННИХ СОСТОЯНИЙ</b>	98-106
<i>Соловьев В.В.</i>	
<b>СИСТЕМНЫЙ АНАЛИЗ И ИССЛЕДОВАНИЕ ОПЕРАЦИЙ</b>	
<b>РЕАЛИЗАЦИЯ ВЫВОДА В ТЕМПОРАЛЬНЫХ МОДЕЛЯХ ВЕТВЯЩЕГОСЯ ВРЕМЕНИ</b>	107-127
<i>Еремеев А.П., Куриленко И.Е.</i>	
<b>НАВИГАЦИОННЫЕ СИСТЕМЫ</b>	
<b>ДИНАМИКА СПУТНИКА ПОД ДЕЙСТВИЕМ ГРАВИТАЦИОННОГО И ПОСТОЯННОГО МОМЕНТОВ</b>	128-140
<i>Герман А.Д., Гутник С.А., Сарычев В.А.</i>	
<b>СИСТЕМЫ УПРАВЛЕНИЯ ДВИЖУЩИМИСЯ ОБЪЕКТАМИ</b>	
<b>ГЕОМЕТРИЧЕСКИЙ МЕТОД ОЦЕНКИ ОКОЛОКРУГОВОЙ ОРБИТЫ ПОСЛЕ ОДНОКРАТНОЙ КОРРЕКЦИИ</b>	141-149 0
<i>Баранов А.А., Вихрачев В.О., Каратунов М.О., Разумный Ю.Н.</i>	

## РОБОТОТЕХНИКА

<b>УПРАВЛЕНИЕ УГЛОВОЙ ОРИЕНТАЦИЕЙ ПЛАТФОРМЫ ОДНООСНОГО КОЛЕСНОГО МОДУЛЯ ПРИ ЕГО ДВИЖЕНИИ ПО ПОДСТИЛАЮЩЕЙ ПОВЕРХНОСТИ БЕЗ ПРОСКАЛЬЗЫВАНИЯ</b>	150-160
<i>Алешин Б.С., Курис Э.Д., Лельков К.С., Максимов В.Н., Черноморский А.И.</i>	
<b>УПРАВЛЕНИЕ ДВИЖЕНИЕМ РОБОТА В УСЛОВИЯХ НЕВЕСОМОСТИ</b>	161-167
<i>Латишин В.В.</i>	
<b>МЕТОД ОПРЕДЕЛЕНИЯ ПАРАМЕТРОВ УПРАВЛЕНИЯ ТРАЕКТОРИЕЙ ДВИЖЕНИЯ МОБИЛЬНОГО РОБОТА</b>	168-176
<i>Давыдов О.И., Платонов А.К.</i>	