

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

Номер: 4 Год: 2017

ТЕОРИЯ СИСТЕМ И ОБЩАЯ ТЕОРИЯ УПРАВЛЕНИЯ

- О МАКСИМИЗАЦИИ ГОРИЗОНТАЛЬНОЙ ДАЛЬНОСТИ И БРАХИСТОХРОНЕ С
РАЗГОНЯЮЩЕЙ СИЛОЙ И ВЯЗКИМ ТРЕНИЕМ** 3-10
Зароднюк А.В., Черкасов О.Ю.

УПРАВЛЕНИЕ В ДЕТЕРМИНИРОВАННЫХ СИСТЕМАХ

- ПРОГРАММНАЯ УПРАВЛЯЕМОСТЬ ВЗАИМОСВЯЗАННЫХ НЕОДНОРОДНЫХ
СИСТЕМ С РАСПРЕДЕЛЕННЫМИ ПАРАМЕТРАМИ** 11-24
Рапопорт Э.Я.

- МНОГОКРАТНАЯ ПОИМКА В ПОЧТИ ПЕРИОДИЧЕСКОМ ПРИМЕРЕ
ПОНТРЯГИНА** 25-32
Сахаров Д.В.

ОБРАБОТКА ИНФОРМАЦИИ И ИДЕНТИФИКАЦИЯ

- ТЕОРЕТИЧЕСКИЕ И ПРИКЛАДНЫЕ АСПЕКТЫ МАТЕМАТИЧЕСКОГО
АППАРАТА ПЕРЕСТАНОВОЧНО-МАСКИРОВОЧНЫХ ПРЕОБРАЗОВАНИЙ** 33-55
Булычев В.Ю., Булычев Ю.Г., Ивакина С.С.

- ОПТИМАЛЬНЫЙ РЕКУРРЕНТНЫЙ ЛОГИКО-ДИНАМИЧЕСКИЙ ФИЛЬТР С
КОНЕЧНОЙ ПАМЯТЬЮ** 56-64
Руденко Е.А.

УПРАВЛЕНИЕ В СТОХАСТИЧЕСКИХ СИСТЕМАХ И В УСЛОВИЯХ НЕОПРЕДЕЛЕННОСТИ

- СРАВНИТЕЛЬНЫЙ АНАЛИЗ ПРИМЕНЕНИЯ МЕТОДОВ
ДИФФЕРЕНЦИАЛЬНОЙ ЭВОЛЮЦИИ ДЛЯ ОПТИМИЗАЦИИ ПАРАМЕТРОВ
НЕЧЕТКИХ КЛАССИФИКАТОРОВ** 65-75
Мех М.А., Ходашинский И.А.

- АЛГОРИТМ ПОСТРОЕНИЯ ЭФФЕКТИВНОГО ФРОНТА ИНВЕСТИЦИОННОГО
ПОРТФЕЛЯ** 76-85
Асеков А.З., Шамаев А.С.

ОПТИМАЛЬНОЕ УПРАВЛЕНИЕ

- ДОСТАТОЧНЫЕ УСЛОВИЯ ОПТИМАЛЬНОСТИ УПРАВЛЕНИЯ
ПЕРЕКЛЮЧАЕМЫМИ СИСТЕМАМИ** 86-103
Бортаковский А.С.

- К ПРОБЛЕМЕ ВОЗМОЖНОСТНО-ВЕРОЯТНОСТНОЙ ОПТИМИЗАЦИИ** 104-120
Егорова Ю.Е., Язенин А.В.

АДАПТИВНОЕ УПРАВЛЕНИЕ

- ПРИМЕНЕНИЕ ЛОГИКО-ДИНАМИЧЕСКИХ РЕГУЛЯТОРОВ ДЛЯ УПРАВЛЕНИЯ
МНОГОСВЯЗНЫМИ ТЕХНИЧЕСКИМИ ОБЪЕКТАМИ (НА ПРИМЕРЕ
ГАЗОТУРБИННОГО ДВИГАТЕЛЯ)** 121-132
Ильясов Б.Г., Сабитов И.И.

КОМПЬЮТЕРНЫЕ МЕТОДЫ

- КОНЦЕПЦИЯ МНОГОЗАДАЧНОЙ ГРИД-СИСТЕМЫ С ГИБКИМ
РАСПРЕДЕЛЕНИЕМ СВОБОДНЫХ ВЫЧИСЛИТЕЛЬНЫХ РЕСУРСОВ
СУПЕРКОМПЬЮТЕРОВ** 133-139
Афанасьев А.П., Бычков И.В., Заикин О.С., Манзюк М.О., Посыпкин М.А., Семенов А.А.

- ИСПОЛЬЗОВАНИЕ ШАБЛОНОВ ОШИБОЧНОГО ПОВЕДЕНИЯ ПРИ ОТЛАДКЕ
ПАРАЛЛЕЛЬНЫХ ПРОГРАММ МЕТОДОМ АВТОМАТИЗИРОВАННОГО
КОНТРОЛЯ КОРРЕКТНОСТИ** 140-153

Власенко А.Ю., Гудов А.М.

СИСТЕМЫ УПРАВЛЕНИЯ ДВИЖУЩИМИСЯ ОБЪЕКТАМИ

**ТЕРМИНАЛЬНОЕ ПОСТРОЕНИЕ ОРБИТАЛЬНОЙ ОРИЕНТАЦИИ
КОСМИЧЕСКОГО АППАРАТА**

154-173

Зубов Н.Е., Ли М.В., Микрин Е.А., Рябченко В.Н.

РОБОТОТЕХНИКА

**МЕТОД ФОРМИРОВАНИЯ ГЛАДКИХ ТРАЕКТОРИЙ ДВИЖЕНИЯ
МОБИЛЬНЫХ РОБОТОВ В НЕИЗВЕСТНОМ ЗАРАНЕЕ ОКРУЖЕНИИ**

174-184

Филаретов В.Ф., Юхимец Д.А.