

Предыдущее название: Известия Российской академии наук. Техническая кибернетика (с 1992 по 1993 год)  
Известия Академии наук СССР. Техническая кибернетика (с 1963 по 1991 год)  
Известия Академии наук СССР. Отделение технических наук. Энергетика и автоматика (с 1959 по 1962 год)

Номер: 6 Год: 2017

<b>УПРАВЛЕНИЕ В СТОХАСТИЧЕСКИХ СИСТЕМАХ И В УСЛОВИЯХ НЕОПРЕДЕЛЕННОСТИ</b>	
<b>МЕТОД МАКСИМУМА СОГЛАСОВАНИЯ ДЛЯ ВОССТАНОВЛЕНИЯ ЗАВИСИМОСТЕЙ ПО ДАННЫМ С ИНТЕРВАЛЬНОЙ НЕОПРЕДЕЛЕННОСТЬЮ</b> <i>Шарый С.П.</i>	3-19
<b>ОПТИМАЛЬНОЕ УПРАВЛЕНИЕ</b>	
<b>СУБОПТИМАЛЬНОЕ УПРАВЛЕНИЕ ПУЧКАМИ ТРАЕКТОРИЙ ДЕТЕРМИНИРОВАННЫХ СТАЦИОНАРНЫХ СИСТЕМ АВТОМАТНОГО ТИПА1</b> <i>Бортаковский А.С., Немыченков Г.И.</i>	20-34
<b>ДИСКРЕТНЫЕ СИСТЕМЫ</b>	
<b>РАСПАРАЛЛЕЛИВАНИЕ НА GRID ЗАДАЧ ДИСКРЕТНОЙ ОПТИМИЗАЦИИ С МАТРИЦАМИ КВАЗИБЛОЧНОЙ СТРУКТУРЫ1</b> <i>Волошинов В.В., Лемтюжникова Д.В., Цурков В.И.</i>	35-40
<b>КОМПЬЮТЕРНЫЕ МЕТОДЫ</b>	
<b>ПРОГРАММНЫЙ КОМПЛЕКС ДЛЯ РАЗРАБОТКИ ВИРТУАЛЬНЫХ СРЕД НА ОБЛАЧНОЙ ПЛАТФОРМЕ*</b> <i>Грибова В.В., Федорищев Л.А.</i>	41-49
<b>СИСТЕМНЫЙ АНАЛИЗ И ИССЛЕДОВАНИЕ ОПЕРАЦИЙ</b>	
<b>УПРАВЛЕНИЕ ТОПЛИВНО-ЭНЕРГЕТИЧЕСКОЙ СИСТЕМОЙ ПРИ КРУПНОМАСШТАБНЫХ ПОВРЕЖДЕНИЯХ. I. СЕТЕВАЯ МОДЕЛЬ И ПРОГРАММНАЯ РЕАЛИЗАЦИЯ</b> <i>Козлов М.В., Малашенко Ю.Е., Назарова И.А., Новикова Н.М.</i>	50-73
<b>ИНТЕГРИРОВАННАЯ МОДЕЛЬ МАРШРУТИЗАЦИИ ТРАНСПОРТНЫХ СРЕДСТВ И ПОСТРОЕНИЯ ЗОН ОБСЛУЖИВАНИЯ1</b> <i>Веларде М., Литвинчев И.С., Цедильо Г.</i>	74-79
<b>ВЕКТОРНАЯ ОПТИМИЗАЦИЯ С РАВНОЗНАЧНЫМИ И ПРИОРИТЕТНЫМИ КРИТЕРИЯМИ1</b> <i>Машунин К.Ю., Машунин Ю.К.</i>	80-99
<b>РАСПОЗНАВАНИЕ ОБРАЗОВ И ОБРАБОТКА ИЗОБРАЖЕНИЙ</b>	
<b>ПОСТРОЕНИЕ ПЛОТНЫХ МОДЕЛЕЙ ПОВЕРХНОСТИ ЗЕМЛИ НА ОСНОВЕ МЕТОДА ПОЛУГЛОБАЛЬНОГО ОТОЖДЕСТВЛЕНИЯ ДЛЯ СЛУЧАЯ МНОЖЕСТВЕННОГО ПЕРЕКРЫТИЯ СНИМКОВ1</b> <i>Веркеенко М.С., Горбачев В.А.</i>	100-111
<b>ПОИСК ОПТИМАЛЬНЫХ ПАРАМЕТРОВ ВЕРОЯТНОСТНОГО АЛГОРИТМА ПОВЫШЕНИЯ ПРОСТРАНСТВЕННОГО РАЗРЕШЕНИЯ МУЛЬТИСПЕКТРАЛЬНЫХ СПУТНИКОВЫХ ИЗОБРАЖЕНИЙ1</b> <i>Гороховский К.Ю., Игнатьев В.Ю., Мурынин А.Б., Ракова К.О.</i>	112-124
<b>СИСТЕМЫ УПРАВЛЕНИЯ ДВИЖУЩИМИСЯ ОБЪЕКТАМИ</b>	
<b>МЕТОДЫ ПЛАНИРОВАНИЯ ТРАЕКТОРИИ НА ПЛОСКОСТИ С УЧЕТОМ ГЕОМЕТРИЧЕСКИХ ОГРАНИЧЕНИЙ1</b> <i>Андрейчук А.А., Яковлев К.С.</i>	125-140
<b>РОБОТОТЕХНИКА</b>	
<b>ПРЕОДОЛЕНИЕ НЕБОЛЬШОЙ ВОДНОЙ ПРЕГРАДЫ ИНСЕКТОМОРФНЫМ РОБОТОМ НА ПЛОТУ1</b> <i>Голубев Ю.Ф., Корянов В.В.</i>	141-162