

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: **5** Год: **2018**

УПРАВЛЕНИЕ В ДЕТЕРМИНИРОВАННЫХ СИСТЕМАХ

**КВАЗИОПТИМАЛЬНОЕ ТОРМОЖЕНИЕ В СОПРОТИВЛЯЮЩЕЙСЯ СРЕДЕ
ВРАЩЕНИЙ ТЕЛА С ПОДВИЖНОЙ МАССОЙ, СВЯЗАННОЙ С ТЕЛОМ
ДЕМПФЕРОМ С КВАДРАТИЧНЫМ ТРЕНИЕМ** 3-8
Акуленко Л.Д., Лещенко Д.Д., Козаченко Т.А.

УПРАВЛЕНИЕ В СТОХАСТИЧЕСКИХ СИСТЕМАХ И В УСЛОВИЯХ НЕОПРЕДЕЛЕННОСТИ

**АВТОНОМНОЕ ОЦЕНИВАНИЕ ТРАЕКТОРИИ СПУСКАЕМОГО АППАРАТА
РЕКУРРЕНТНЫМИ ГАУССОВСКИМИ ФИЛЬТРАМИ** 9-29
Руденко Е.А.

ОПТИМАЛЬНОЕ УПРАВЛЕНИЕ

**Пороговая абсолютная величина релейного управления при
наискорейшем приведении спутника в желаемое угловое
положение** 30-41
Решмин С.А.

**Гарантирующее управление траекторией беспилотного
летательного аппарата при сближении с маневрирующей
воздушной целью** 42-57
Евдокименков В.Н.

УПРАВЛЕНИЕ СИСТЕМАМИ С РАСПРЕДЕЛЕННЫМИ ПАРАМЕТРАМИ

**Параметрическая оптимизация систем с распределенными
параметрами в задачах с комбинированными ограничениями
на конечные состояния объекта управления** 58-75
Рапопорт Э.Я., Плешивцева Ю.Э.

ДИСКРЕТНЫЕ СИСТЕМЫ

**Минимизация конечных автоматов путем использования
значений входных переменных для кодирования внутренних
состояний** 76-88
Соловьев В.В., Остапчук М.

СИСТЕМНЫЙ АНАЛИЗ И ИССЛЕДОВАНИЕ ОПЕРАЦИЙ

**Однокритериальная и многокритериальная оптимизация на
решетке кубов** 89-98
Хачатуров Р.В.

**Декомпозиционный метод решения трехиндексных
транспортных задач** 99-106
Тизик А.П., Ванг Л.П.

**Марковские модели систем управления запасами с
положительным временем обслуживания заявок** 107-127
Меликов А.З., Шахмалыев М.О.

ОБРАБОТКА ИЗОБРАЖЕНИЙ

**Учет особенностей управления туннельным микроскопом при
интерпретации измерений** 128-133
Карташев В.А., Карташев В.В.

СИСТЕМЫ УПРАВЛЕНИЯ ДВИЖУЩИМИСЯ ОБЪЕКТАМИ

**Индикаторная стабилизация в плоскости горизонта
двухступенной платформы одноосного колесного модуля при
его перемещениях по негоризонтальной неровной
поверхности** 134-148
Алешин Б.С., Черноморский А.И., Михеев В.В.

РОБОТОТЕХНИКА

ТРАНСПОРТИРОВКА ГРУЗА НА ПЛОТУ ИНСЕКТОМОРФНЫМ РОБОТОМ

Голубев Ю.Ф., Корянов В.В.

149-160 0

МЕТОДЫ СУПЕРВИЗОРНОГО ТЕЛЕУПРАВЛЕНИЯ КОСМИЧЕСКИМИ РОБОТАМИ

Кулаков Ф.М.

161-181