

СОДЕРЖАНИЕ

Номер 2, 2017

УСТОЙЧИВОСТЬ

Устойчивость и стабилизация одного класса линейных нестационарных систем с постоянным запаздыванием

Б. Г. Гребенщиков, А. Б. Ложников

3

УПРАВЛЕНИЕ В ДЕТЕРМИНИРОВАННЫХ СИСТЕМАХ

Квазиоптимальное торможение вращений твердого тела с подвижной массой в среде с сопротивлением

Л. Д. Акуленко, Д. Д. Лещенко, Ю. С. Щетинина

16

Параллельный алгоритм параметрического синтеза системы угловой стабилизации вращающегося упругого стержня под действием продольного ускорения

Д. К. Андрейченко, К. П. Андрейченко, В. В. Кононов

22

УПРАВЛЕНИЕ В СТОХАСТИЧЕСКИХ СИСТЕМАХ И В УСЛОВИЯХ НЕОПРЕДЕЛЕННОСТИ

Гарантированная точность оценивания вектора состояния невозмущенной линейной динамической системы

А. В. Зайцев, Ю. Д. Кислицын

38

ДИСКРЕТНЫЕ СИСТЕМЫ

Алгоритмы комбинаторной оптимизации, сочетающие жадные стратегии и ограниченный перебор

В. А. Костенко

48

СИСТЕМНЫЙ АНАЛИЗ И ИССЛЕДОВАНИЕ ОПЕРАЦИЙ

Составление расписаний в многопроцессорных системах с несколькими дополнительными ресурсами

М. Г. Фуругян

57

Планирование заданий в распределенных системах реального времени

А. М. Грузиков, Н. В. Колесов, Ю. М. Скородумов, М. В. Толмачева

67

ИСКУССТВЕННЫЙ ИНТЕЛЛЕКТ

Полимодельный контекстно-управляемый рекомендующий сервис в области туризма: подход и архитектура

А. М. Кашевник, А. В. Пономарев, А. В. Смирнов

77

СИСТЕМЫ УПРАВЛЕНИЯ ТЕХНОЛОГИЧЕСКИМИ ПРОЦЕССАМИ

Система автоматического управления нанесением покрытий на внутреннюю поверхность труб

М. И. Зарецкая, Б. В. Скворцов

92

Гибридный метод управления напряжением магнитоэлектрического генератора

В. Е. Вавилов, А. А. Герасин, Ф. Р. Исмаилов, И. Х. Хайруллин, Д. Р. Фаррахов

101

СИСТЕМЫ УПРАВЛЕНИЯ ДВИЖУЩИМИСЯ ОБЪЕКТАМИ

Формирование орбит космического аппарата с большим наклонением к эклиптике посредством многократных гравитационных маневров

*Ю. Ф. Голубев, А. В. Грушевский, В. В. Корянов,
А. Г. Тучин, Д. А. Тучин*

108

Построение начальной области схода с орбиты для посадки в заданном месте

*С. Н. Евдокимов, С. И. Климанов, А. Н. Корчагин,
Е. А. Микрин, Ю. Г. Сихарулидзе, А. Г. Тучин*

133

Методы определения колебательных движений и идентификации параметров космических аппаратов с гибкими элементами конструкции

*Д. С. Иванов, С. В. Меус, А. В. Овчинников, М. Ю. Овчинников,
С. А. Шестаков, Е. Н. Якимов*

144

РОБОТОТЕХНИКА

Система автоматического контроля безопасности перемещений манипуляционного робота

В. А. Карташев, В. В. Сафронов

162

Об оценке эффективности шагающих роботов на основе многокритериальной оптимизации их параметров и алгоритмов движения

Е. С. Брискин, Я. В. Калинин, А. В. Малолетов, В. А. Шурыгин

168

Сдано в набор 05.12.2016 г.	Подписано к печати 03.02.2017 г.	Дата выхода в свет 23.04.2017 г.	Формат 60 × 88 ¹ / ₈
Цифровая печать	Усл. печ. л. 22.0	Усл. кр.-отт. 3.8 тыс.	Уч.-изд. л. 22.0
	Тираж 169 экз.	Зак. 177	Бум. л. 11.0
		Цена свободная	

Учредители: Российская академия наук,
Государственный научно-исследовательский институт авиационных систем

Издатель: Российская академия наук. Издательство “Наука”, 117997 Москва, Профсоюзная ул., 90
Оригинал-макет подготовлен МАИК “Наука/Интерпериодика”
Отпечатано в типографии “Наука”, 121099 Москва, Шубинский пер., 6