

СОДЕРЖАНИЕ

Номер 4, 2017

ТЕОРИЯ СИСТЕМ И ОБЩАЯ ТЕОРИЯ УПРАВЛЕНИЯ

- О максимизации горизонтальной дальности и брахистохроны с разгоняющей силой
и вязким трением
Зароднюк А. В., Черкасов О. Ю. 3

УПРАВЛЕНИЕ В ДЕТЕРМИНИРОВАННЫХ СИСТЕМАХ

- Программная управляемость взаимосвязанных неоднородных систем с распределенными
параметрами
Рапопорт Э. Я. 11
- Многократная поимка в почти периодическом примере Понтрягина
Сахаров Д. В. 25

ОБРАБОТКА ИНФОРМАЦИИ И ИДЕНТИФИКАЦИЯ

- Теоретические и прикладные аспекты математического аппарата перестановочно-
маскировочных преобразований
Булычев В. Ю., Булычев Ю. Г., Ивакина С. С. 33
- Оптимальный рекуррентный логико-динамический фильтр с конечной памятью
Руденко Е. А. 56

УПРАВЛЕНИЕ В СТОХАСТИЧЕСКИХ СИСТЕМАХ И В УСЛОВИЯХ НЕОПРЕДЕЛЕННОСТИ

- Сравнительный анализ применения методов дифференциальной эволюции для
оптимизации параметров нечетких классификаторов
Мех М. А., Ходашинский И. А. 65
- Алгоритм построения эффективного фронта инвестиционного портфеля
Асеков А. З., Шамаев А. С. 76

ОПТИМАЛЬНОЕ УПРАВЛЕНИЕ

- Достаточные условия оптимальности управления переключаемыми системами
Бортаковский А. С. 86
- К проблеме возможно-вероятностной оптимизации
Егорова Ю. Е., Язенин А. В. 104

АДАПТИВНОЕ УПРАВЛЕНИЕ

- Применение логико-динамических регуляторов для управления многосвязными
техническими объектами (на примере газотурбинного двигателя)
Ильясов Б. Г., Сабитов И. И. 121

КОМПЬЮТЕРНЫЕ МЕТОДЫ

Концепция многозадачной грид-системы с гибким распределением свободных вычислительных ресурсов суперкомпьютеров <i>Афанасьев А. П., Бычков И. В., Заикин О. С., Манзюк М. О., Посыпкин М. А., Семенов А. А.</i>	133
Использование шаблонов ошибочного поведения при отладке параллельных программ методом автоматизированного контроля корректности <i>Власенко А. Ю., Гудов А. М.</i>	140

СИСТЕМЫ УПРАВЛЕНИЯ ДВИЖУЩИМИСЯ ОБЪЕКТАМИ

Терминальное построение орбитальной ориентации космического аппарата <i>Зубов Н. Е., Ли М. В., Микрин Е. А., Рябченко В. Н.</i>	154
--	-----

РОБОТОТЕХНИКА

Метод формирования гладких траекторий движения мобильных роботов в неизвестном заранее окружении <i>Филаретов В. Ф., Юхимец Д. А.</i>	174
---	-----

Сдано в набор 31.03.2017 г.	Подписано к печати 05.06.2017 г.	Дата выхода в свет 23.08.2017 г.	Формат 60 × 88 ¹ / ₈
Цифровая печать	Усл.печ.л. 23.0	Усл.кр.-отт. 4.1 тыс.	Уч.-изд.л. 23.0
	Тираж 173 экз.	Зак. 1323	Бум.л. 11.5
		Цена свободная	

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

Издатель: ФГУП «Издательство «Наука», 117997 Москва, Профсоюзная ул., 90
Отпечатано в ФГУП «Издательство «Наука» (Типография «Наука»), 121099 Москва, Шубинский пер., 6