
СОДЕРЖАНИЕ

Линейные системы

Хартовский В.Е., Урбан О.И. Финитная стабилизация по неполным измерениям систем нейтрального типа в классе регуляторов с сосредоточенными соизмеримыми запаздываниями	3
--	---

Нелинейные системы

Юмагулов М.Г., Ибрагимова Л.С. Уравнение Лурье и эквивалентные гамильтоновы системы	27
--	----

Управление в технических системах

Верба В.С., Меркулов В.И., Харьков В.П. Подходы к оптимизации методов наведения на высокоскоростные интенсивно маневрирующие цели. Ч. 2	44
Коньков А.Е., Кружков В.И., Павлова Е.А., Коренев П.С., Чектыбаев Б.Ж., Котов С.В., Зарва Д.Б., Жаксыбаева А.А. Полунатурное моделирование цифровой системы управления вертикальным положением плазмы в токамаке КТМ	63

Интеллектуальные системы управления, анализ данных

Чистяков И.А. О гарантированной оценке отклонения от целевого множества в задаче управления при обучении с подкреплением	80
---	----

Оптимизация, системный анализ и исследование операций

Зайцева Ю.С., Фрадков А.Л. Анализ устойчивости системы «мост–пешеходы» на основе критерия Цыпкина	99
Меньших В.В., Никитенко В.А. Алгебраические методы синтеза моделей на основе графического представления автоматов	114

C O N T E N T S

Linear Systems

- Khartovskii V.E., Urban O.I.** Incomplete Measurements-Based Finite Stabilization of Neutral Systems by Controllers with Lumped Commensurate Delays.....3

Nonlinear Systems

- Yumagulov M.G., Ibragimova L.S.** Lur'e Equation and Equivalent Hamiltonian Systems 27

Control in Technical Systems

- Verba V.S., Merkulov V.I., Kharkov V.P.** Approaches to Optimization of Guidance Methods for High-Speed Intensely Maneuvering Targets. Part 2. Analysis of the Possibilities of Various Optimization Methods 44
- Konkov A.E., Kruzhkov V.I., Pavlova E.A., Korenev P.S., Chektybaev B.Zh., Kotov S.V., Zarva D.B., Zhaksybayeva A.A.** Hardware-in-the-loop simulation of control system for vertical plasma position in KTM tokamak.....63

Intellectual Control Systems, Data Analysis

- Chistiakov I.A.** On Guaranteed Estimate of Deviations from the Target Set in a Control Problem under Reinforcement Learning.....80

Optimization, System Analysis, and Operations Research

- Zaytseva Y.S., Fradkov A.L.** Analysis of the “Bridge–Pedestrians” System Stability Based on the Tsytkin Criterion.....99
- Menshikh V.V., Nikitenko V.A.** Algebraic Methods of Model Synthesis Based on the Graphical Representation of Automata 114