

# СОДЕРЖАНИЕ

## СИСТЕМНЫЙ АНАЛИЗ, УПРАВЛЕНИЕ И ОБРАБОТКА ИНФОРМАЦИИ

**Ибрагимов Д. Н.** О методе построения множеств 0-управляемости для линейных систем с дискретным временем и суммарными ограничениями на управление . . . . . 503

**Жиравок А. Н., Зуев А. В., Бобко Е. Ю., Тимошенко А. А.** Построение интервальных наблюдателей для нестационарных систем . . . . . 513

## РОБОТЫ, МЕХАТРОНИКА И РОБОТОТЕХНИЧЕСКИЕ СИСТЕМЫ

**Станкевич Л. А., Ларионов А. А.** Планирование движения роботов в социальной среде через обучение с подкреплением . . . . . 520

**Ниженец Т. В., Лютов А. Г., Чернышев Н. Н.** Комплексный алгоритм оценки местоположения мобильного объекта в гетерогенной среде . . . . . 530

**Балакина Е. В., Сергиенко И. В.** Особенности численного моделирования движения колесного транспортного средства с автоматизированной системой управления торможением . . . . . 537

## ДИНАМИКА, БАЛЛИСТИКА, УПРАВЛЕНИЕ ДВИЖЕНИЕМ ЛЕТАТЕЛЬНЫХ АППАРАТОВ

**Веиси С., Любимов В. В.** Проблема пространственного монотонного сближения двух спутников на орбите Марса . . . . . 546