

## Оглавление

Предисловие . . . . .	4
Введение . . . . .	5
<b>Глава 1. Обнаружение сигналов . . . . .</b>	<b>9</b>
1.1. Случай дискретного времени . . . . .	9
1.1.1. Правило остановки . . . . .	9
1.1.2. Рекуррентные соотношения . . . . .	16
1.2. Случай непрерывного времени . . . . .	22
1.2.1. Правило остановки . . . . .	23
1.2.2. Уравнения статистик, когда продолжительность сигнала известна ( $h = \text{det}$ ) . . . . .	29
1.2.3. Уравнения статистик, когда продолжительность сигнала случайна ( $h = \text{rand}$ ) . . . . .	41
1.2.4. Уравнения статистик, когда параметры сигнала случайны ( $\lambda = \text{rand}$ ) . . . . .	48
1.3. Решение уравнений. Метод последовательных приближений . . . . .	56
<b>Глава 2. Распознавание сигналов . . . . .</b>	<b>61</b>
<b>Глава 3. Наведение <del>сигналов</del> . . . . .</b>	<b>65</b>
3.1. Наведение в варианте преследования . . . . .	65
3.2. Наведение в варианте преследования, дополненное управлением, оптимальным по быстродействию . . . . .	67
3.3. Другой вариант решения задачи преследования . . . . .	69
3.4. Наведение с использованием линии визирования . . . . .	71
<b>Глава 4. Мягкая посадка на луну . . . . .</b>	<b>72</b>
4.1. Некоторые теоремы . . . . .	73
4.2. Управление возмущающими воздействиями винеровского типа . . . . .	75
<b>Глава 5. Реализация алгоритмов . . . . .</b>	<b>81</b>
5.1. Представление наблюдаемых воздействий . . . . .	81
5.2. Метод последовательных приближений . . . . .	88
5.3. Моделирование алгоритмов . . . . .	96
<b>Приложение . . . . .</b>	<b>100</b>
Движение объектов в условиях качки корабля . . . . .	100
<b>Список литературы . . . . .</b>	<b>113</b>