

ЗМІСТ

Вишневецький О. Л. Збіжність випадкових блукань на двічі транзитивній групі, породжених її підстановлювальним характером.	4
Несмєлова О. В. Слабконелінійні крайові задачі для неvierоджених диференціально-алгебраїчних систем.	10
Макаров О. А., Ніколенко І. Г. Часткова параболічність крайової задачі для псевдодиференціальних рівнянь у шарі.	21
Філіпковська М. С. Блокова форма сингулярного жмутка операторів і метод її отримання.	33
Лук'янов П. В. Чисельне моделювання BVI-шуму дволопатевого ротора гелікоптера сінусоїдальної форми.	59
Ігнатович С.Ю., Сухініна Ю.В. Задача швидкодії з двома кінцевими точками для кінематичної моделі БПЛА.	76
Коробов В.І., Дерев'янок А.І. Керованість лінійними динамічними системами перемикування спеціального типу.	93

CONTENTS

A. L. Vyshnevetskiy. Convergence of random walks on double transitive group generated by its permutational character.	4
O. V. Nesmelova. Seminonlinear boundary value problems for nondegenerate differential-algebraic system.	10
A. A. Makarov, I. G. Nikolenko. Partial parabolicity of the boundary-value problem for pseudodifferential equations in a layer.	21
M. S. Filipkovska. A block form of a singular pencil of operators and a method of obtaining it.	33
P. V. Lukianov. BVI-noise simulation of two-blade helicopter's rotor sin-shape.	59
S. Yu. Ignatovich, Yu. V. Sukhinina. Time-optimal control problem with two final points for a kinematic model of an UAV.	76
V. I. Korobov, A. I. Derevianko. Controllability of the linear switched dynamical systems of the special type.	93

СОДЕРЖАНИЕ

Вишневецький А. Л. Сходимость случайных блужданий на дважды транзитивной группе, порожденных ее подстановочным характером.	4
Несмелова О. В. Слабонелинейные краевые задачи для невырожденных дифференциально-алгебраических систем.	10
Макаров А. А., Николенко И. Г. Частичная параболитичность краевой задачи для псевдодифференциальных уравнений в слое.	21
Филипковская М. С. Блочная форма сингулярного пучка операторов и метод ее получения.	33
Лукьянов П. В. Численное моделирование BVI-шума двухлопастного ротора вертолёта синусоидальной формы.	59
Игнатович С.Ю., Сухинина Ю.В. Задача быстрогодействия с двумя конечными точками для кинематической модели БПЛА.	76
Коробов В.И., Деревянок А.И. Управляемость линейными динамическими системами переключения специального типа.	93