**Айкинов, Макат Калиевич.**  
Абсолютная устойчивость систем автоматического управления с обратными связями : диссертация ... кандидата физико-математических наук : 01.01.02. - Алма-Ата, 1984. - 106 с. : ил.

## Оглавление диссертациикандидат физико-математических наук Айкинов, Макат Калиевич

Введение

Глава I. Абсолютная устойчивость автономных систем управления с одной и со многими нелинейностями.

1. Алгебраические щштерии.

§1.1. Устойчивость автономной системы с одной стационарной нелинейностью.

§1.2. Устойчивость в критическом случае.

§1.3. Устойчивость САУ с изодромной обратной связью

§1.4. Устойчивость автономной системы со многими нелинейностями

2. Частотные условия абсолютной устойчивости САУ

§1.5. Условия абсолютной устойчивости системы управления.

Глава 2. Абсолютная устойчивость неавтономных САУ с одной нелинейностью.

§2.1. Устойчивость решений САУ с обратными связями по координате и скорости управляющего органа.

§2.2. Устойчивость САУ с обратными связями по координате, скорости и ускорению управляющего органа.

§2.3. Устойчивость системы управления с нелинейным объектом.

§2.4. Устойчивость системы управления с нелинейным неавтономным объектом.

Глава 3. Оценка решений и времени переходного процесса систем управления с одной нелинейностью.

§3.1. Оценка решений и времени переходного процесса систем управления с помощью построения ФЗЕ.

§3.2. Оценка решений и времени переходного процесса систем управления на основе леммы Гронуслла-Беллмана