**Тонков, Евгений Леонидович.**

## К теории линейных управляемых систем : диссертация ... доктора физико-математических наук : 01.01.02. - Свердловск, 1983. - 269 с. : ил.

## Оглавление диссертациидоктор физико-математических наук Тонков, Евгений Леонидович

ВВЕДЕНИЕ.

ШВА I. РАВНОМЕРНАЯ ЛОКАЛЬНАЯ УПРАВЛЯЕМОСТЬ

§ I. Динамическая система сдвигов

§ 2. Равномерная полная управляемость

§ 3. Оператор Грина и оператор управляемости

§ 4. Доказательства утверждений второго параграфа

§ 5. Равномерная локальная управляемость.

§ б. Замечание о равномерной полной управляемости

ГЛАВА 2. РАВНОМЕРНАЯ ГЛОБАЛЬНАЯ УПРАВЛЯЕМОСТЬ

§ 7. Достаточные условия равномерной глобальной управляемости

§ 8. Оценки опорной функции

§ 9. Ляпуновские преобразования

§10. О глобальной управляемости условно-периодического уравнения

ГЛАВА 3. ВЕРОЯТНОСТНЫЕ ХАРАКТЕРИСТИКИ МНОЖЕСТВА. УПРАВЛЯЕМОСТИ

§11. Пример уравнения с "плохим" множеством управляемости.

§12. Мера множества глобально управляемых уравнений

§13. Доказательства теоремы 12.I и следствия 12.I

§14. О мере множества "Ш. в случае почти-периодического уравнения ip

ГЛАВА 4.СТАБИЛИЗАЦИЯ И УПРАВЛЯЕМОСТЬ

§15. Равномерная стабилизация линейного уравнения

§16. Несколько замечаний о полной управляемости.

ГЛАВА 5.НЕОСЦИЛЛЯЦИЯ И СТРУКТУРА ГРАНИЦЫ МНОЖЕСТВА УПРАВЛЯЕМОСТИ

§17. Структура границы множества управляемости.

§18. Неосцилляция линейной системы.

§19. Некоторые эффективные условия неосцилляции

§20. К вопросу о регулярном синтезе