**Макаров, Игорь Анатольевич.**

## Стабилизация программных движений планарных неголономных систем : диссертация ... кандидата физико-математических наук : 01.01.09. - Санкт-Петербург, 1999. - 100 с.

## Оглавление диссертациикандидат физико-математических наук Макаров, Игорь Анатольевич

1 Введение.

2 Математическая модель неголономных систем управления.

2.1 Кинематическая модель неголономных систем.

2.2 Уравнения Эйлера-Лагранжа неголономных систем.

2.3 Редуцированные уравнения динамики в форме Аппеля.

2.4 Канонические уравнения Гамильтона неголономных механических систем.

3 Планарные неголономные системы управления.

3.1 Структурные свойства.

3.2 Цель управления.

4 Стабилизация кинематической модели движения.

4.1 Васк^ерри^-процедура.

4.2 Стабилизация желаемой траектории.

4.3 Примеры.

4.4 Применение универсальных алгоритмов.

5 Стабилизация динамического расширения.

5.1 Неадаптивная стабилизация.

5.2 Робастная стабилизация.

5.3 Адаптивная стабилизация.