**Давранов, Ботир Эврисович.**

## Минимизация квадратичных функционалов уклонения траекторий линейных динамических систем управления : диссертация ... кандидата физико-математических наук : 01.01.02. - Самарканд, 1992. - 151 с.

## Оглавление диссертациикандидат физико-математических наук Давранов, Ботир Эврисович

ВВЕДЕНИЕ

ГЛАВА I. ЛИНЕЙНАЯ ЗАДАЧА ОПТИМАЛЬНОГО УПРАВЛЕНИЯ В

КЛАССЕ РЕЛЕЙНЫХ ФУНКЦИЙ

§ I. Управляемость динамической системы в классе релейных функций

§ 2. Постановка задачи

§ 3. Опора

§ 4. Необходимые условия оптимальности

§ 5. Пример.

ГЛАВА П. ОПТИМИЗАЦИЯ ДИНАМИЧЕСКИХ СИСТЕМ В КЛАССЕ

МНОГОМЕРНЫХ РЕЛЕЙНЫХ УПРАВЛЕНИЙ

§ б. Оптимальное управление динамическими системами со многими входами

§ 7. Задача оптимального управления с терминальными ограничениями интервального типа

ГЛАВА Ш. ЛИНЕЙНО-КВАДРАТИЧНАЯ.ЗАДАЧА ОПТИМАЛЬНОГО

УПРАВЛЕНИЯ . ИЗ

§ 8. Минимизация среднеквадратичной ошибки на траекториях линейной динамической системы управления. ИЗ

§ 9. Управляемость гамильтониана в задаче оптимизации динамической системы по квадратичному критерию качества

§ 10. Экстремальная управляемость в задаче оптимизации динамической системы по интегральному квадратичному функционалу от траектории