

## ОГЛАВЛЕНИЕ

Предисловие . . . . .	5
<b>Глава 1. Описание систем управления . . . . .</b>	<b>7</b>
§ 1.1. Объект управления, способы описания. Передаточные функции. . . . .	7
§ 1.2. Временные и частотные характеристики . . . . .	13
§ 1.3. Структурные схемы. Преобразования структурных схем. . . . .	18
<b>Глава 2. Устойчивость систем непрерывного времени . . . . .</b>	<b>28</b>
§ 2.1. Устойчивость автономных динамических систем . . . . .	28
§ 2.2. Устойчивость линейных стационарных динамических систем. . . . .	38
§ 2.3. Устойчивость неавтономных динамических систем . . . . .	54
§ 2.4. Устойчивость при неопределенности . . . . .	68
§ 2.5. Устойчивость по части переменных. . . . .	74
<b>Глава 3. Управляемость и наблюдаемость . . . . .</b>	<b>82</b>
§ 3.1. Управляемость и наблюдаемость линейных нестационарных динамических систем . . . . .	82
§ 3.2. Управляемость и наблюдаемость линейных стационарных динамических систем . . . . .	87
<b>Глава 4. Канонические формы, приводимость и элементы теории реализации . . . . .</b>	<b>118</b>
§ 4.1. Канонические представления линейных стационарных управляемых систем . . . . .	118
§ 4.2. Элементы теории реализации. . . . .	127
Приложение 1. Элементы комплексного анализа. . . . .	146
Приложение 2. Некоторые сведения из теории матриц и полиномов . . . . .	164
Список литературы . . . . .	193
Предметный указатель . . . . .	196