

УДК 519.6
ББК 22.193
К 12

*Рекомендовано к изданию Ученым советом
механико-математического факультета
и РИСО КазНУ им. аль-Фараби*

Рецензенты:

доктор физико-математических наук, профессор *С.Я. Серовайский*
доктор физико-математических наук, профессор *М.Н. Калимолдаев*
кандидат физико-математических наук *М.М. Амангалиева*

Кабидолданова А.А.

К 12 Управляемость линейных динамических систем: учебно-методическое пособие. – Алматы: Казак университеті, 2014. –132 с.
ISBN 978-601-04-0352-9

В пособии рассматриваются задачи управляемости линейных динамических систем, описываемых обыкновенными дифференциальными уравнениями, с различного вида ограничениями. Целью настоящего пособия является формирование у студентов прочных знаний о методах решения задач управляемости, формирование практических навыков реализации алгоритмов решения этих задач с помощью вычислительных машин, а также способствовать возбуждению интереса студентов к изучаемой дисциплине с помощью наглядных примеров и убеждать студентов в конструктивности излагаемых методов и их доступности для каждого студента.

Предназначено для студентов, магистрантов и докторантов, обучающихся по специальностям «Математика», «Математическое и компьютерное моделирование», а также по различным физическим, техническим и экономическим специальностям.

**УДК 519.6
ББК 22.193**

ISBN 978-601-04-0352-9

© Кабидолданова А.А., 2014
© КазНУ им. аль-Фараби, 2014

Предисл
Введени
1. Управл
1.1 Пост
1.2 Кри
A1. A
A2. A
A3. A
31. 3
1.3 Пост
A4. A
A5. A
1.4 Упр
A6. A
32. 3
1.5 Упр
1.5.1
A7.
1.5.2
A8.1
A8.2
A9.
2 Управ
2.1Пос
2.2Кри
2.3Мн
A10
3 Управ
3.1 По
3.2 Уп
3.2.
A11
3.2.
A12
3.3 Пос
A13
A14
33.