

Развивается подход, позволяющий строить управление в форме обратной связи, приводящее линейную управляемую систему в заданное состояние за конечное время. Подход основан на использовании линейных матричных неравенств, учитывает ограничения на управление, а отношение времени движения к минимально возможному оказывается равномерно ограниченным. Приложения включают в себя приведение в заданное состояние линейных систем с возмущениями, а также управление нелинейными системами в окрестности положения равновесия.