

.....	3	
1.	
1.1.	Введение. Тригонометрические функции и уравнение колебаний математического маятника	4
1.2.	Предел функции.....	5
1.3.	Использование производных для исследования функции и построение графиков	10
1.4.	Комплексные числа	11
1.5.	Неопределенный интеграл	14
1.6.	Определенный интеграл.....	17
1.7.	Несобственный интеграл.....	22
1.8.	Дифференциальные уравнения.....	23
1.9.	Элементы линейной алгебры.....	29
1.10.	Элементы аналитической геометрии	30
1.11.	Функции многих переменных.....	32
2.	36
2.1.	Введение.....	36
2.2.	Устойчивость, управление, стабилизация линейных стационарных систем.....	39
3.	62
3.1.	Введение	62
3.2.	Формула Циолковского для управляемого полета и логарифмическая функция	62
3.3.	Тригонометрические функции и простой резонанс.....	70
3.4.	Параметрический резонанс и параметрическая стабилизация вертикального положения маятника	79
3.5.	Показательная функция и релейное стабилизирующее управление перевернутым маятником.....	89
.....	95	