**План диссертации**

**Оглавление**

1. **Задача оптимизации динамической системы управления с помощью скользящего режима: подход усредненного субградиента**
   1. Постановка задачи оптимизации с использованием интегрального скользящего режима (статья 1) – случай непрерывного времени
   2. Описание системы в дискретные моменты времени с учетом возникающей ошибки дискретизации, оценка этой ошибки
   3. Постановка задачи выпуклой оптимизации с дискретным временем
   4. Выводы по главе 1
2. **Применение метода зеркального спуска для динамической системы в дискретном времени с учетом неопределенности**
   1. Постановка задачи
   2. …
   3. Выводы по главе 2
3. **Анализ замкнутой динамической системы с дискретным временем со скользящим режимом**
   1. Постановка задачи
   2. …
   3. Выводы по главе 3
4. **Применение метода зеркального спуска со скользящим режимом для рассмотренной задачи оптимизации для динамической системы в дискретном времени**
   1. Постановка задачи
   2. …
   3. Выводы по главе 4
5. **Комплекс программного обеспечения**
   1. Описание комплекса программного обеспечения
      1. Функциональные возможности
      2. Используемое стороннее программное-обеспечение
   2. Выводы по главе 4

**Заключение**

**Список литературы**

**Приложения**

**Список литературы**

1. A.V. Nazin, A.S. Poznyak. Non-quadratic proxy functions in Mirror Descent Method applied to designing of robust controllers for nonlinear dynamic systems with uncertainty // Comput. Math. and Math. Phys. 2024. Vol. 64. No. 4. (Accepted for publication.)