

Index

A

| | |
|--|---|
| A Type K Channel | <i>vol.5 : p.30</i> |
| Abelian Groups | <i>vol.1 : p.24</i> |
| Absolute Refractory Period | <i>vol.5 : pp.29 – 30</i> |
| Acetylcholine | <i>vol.5 : pp.31, 59</i> |
| Actin | <i>vol.5 : pp.57 – 58</i> |
| Action Current | <i>vol.5 : p.55</i> |
| Activation Gate | <i>vol.5 : p.29</i> |
| Adjoint Operators | <i>vol.1 : pp.43 – 44, 87, 103</i> <i>vol.3 : pp.134 – 135</i> |
| Adjugate Matrix | <i>vol.2 : pp.120 – 121</i> |
| Affine Spaces | <i>vol.1 : p.93</i> |
| After Potential | <i>vol.5 : p.29</i> |
| Algebraic Lyapunov Equation | <i>vol.4 : pp.80 – 82</i> |
| Anodal Surround | <i>vol.5 : p.15</i> |
| Anode | <i>vol.5 : pp.13, 15</i> |
| Arrow Matrix | <i>vol.4 : pp.150 – 154</i> |
| Asymptotically Stable | <i>vol.2 : p.76</i> <i>vol.3 : pp.82 – 84</i> <i>vol.4 : pp.7, 61 – 62, 67 – 69, 75</i> |
| Attracting Fixed Point | <i>vol.2 : p.76</i> <i>vol.3 : pp.83 – 84</i> |
| Attractiveness | <i>vol.3 : p.83</i> <i>vol.4 : pp.61, 99</i> |
| Augmented Lagrangian Optimization Method | <i>vol.4 : pp.209 – 221</i> |
| Autonomous Systems | <i>vol.1 : p.7</i> |
| Axial Diameter Or Radius | <i>vol.5 : p.42</i> |
| Axial Resistance | <i>vol.5 : pp.26 – 28, 39</i> |

B

| | |
|-----------------------------|--|
| Basin Boundary | <i>vol.2 : p.89</i> |
| Basin of Attraction | <i>vol.2 : p.89</i> |
| Basis | <i>vol.2 : pp.125 – 127</i> |
| Bendixson's Theorem | <i>vol.4 : pp.25 – 29</i> |
| Beta Cell | <i>vol.5 : p.38</i> |
| Bifurcation | <i>vol.1 : pp.11 – 12, 63 – 64</i> <i>vol.4 : pp.12 – 13</i> <i>vol.4 : pp.12 – 13, 57</i> <i>vol.4 : pp.12 – 15</i> <i>vol.4 : pp.12, 15 – 17</i> |
| Bifurcation (Fold) | <i>vol.5 : p.2</i> |
| Bifurcation (Transcritical) | <i>vol.5 : p.2</i> |
| Bifurcation Diagram | <i>vol.1 : p.38</i> |
| Biomimetic | |
| Bionics | |
| Body Velocity | |

C

| | |
|-----------------------------|--|
| Calcium Activated K Channel | <i>vol.5 : p.30</i> |
| Capacitance (Neuron) | <i>vol.5 : pp.25 – 27, 36 – 37, 40</i> |

| | |
|---|--|
| Capacitive Coupling | <i>vol.5 : p.2</i> |
| Carrier Frequency | <i>vol.5 : pp.46 – 47</i> |
| Carrying Capacity | <i>vol.4 : p.9</i> |
| Cathode | <i>vol.5 : pp.12 – 13, 15, 17</i> |
| Causal Systems | <i>vol.2 : p.152</i> |
| | <i>vol.3 : pp.3 – 4</i> |
| Cayley Hamilton Theorem | <i>vol.2 : pp.139 – 140</i> |
| | <i>vol.3 : pp.121 – 122</i> |
| Center Manifold Theory | <i>vol.4 : pp.39 – 45</i> |
| Centers (Equilibrium Point) | <i>vol.4 : pp.22, 26</i> |
| Centroid of Area | <i>vol.1 : pp.4 – 6</i> |
| Channels | <i>vol.5 : p.35</i> |
| Characteristic Equation | <i>vol.2 : pp.77, 138 – 139</i> |
| | <i>vol.3 : p.37</i> |
| | <i>vol.4 : p.34</i> |
| Chronaxie | <i>vol.5 : pp.13, 16</i> |
| Class K (Comparison Functions) | <i>vol.4 : pp.93 – 97, 102 – 112</i> |
| Class K L (Comparison Functions) | <i>vol.4 : pp.93 – 97, 102 – 112</i> |
| Class K_∞ (Comparison Functions) | <i>vol.4 : pp.93 – 96, 105</i> |
| Cochlear Implants | <i>vol.5 : p.4</i> |
| Column Space | <i>vol.2 : pp.133 – 134</i> |
| Comparison Function | <i>vol.4 : pp.93 – 96, 102 – 103</i> |
| Complex Conjugate Transpose | <i>vol.3 : pp.40 – 44</i> |
| Concentration Gradient | <i>vol.5 : pp.21, 35 – 36</i> |
| Condition Number (Of a Matrix) | <i>vol.3 : pp.61 – 62</i> |
| Conductance | <i>vol.5 : pp.22, 25, 38</i> |
| Conduction Velocity | <i>vol.5 : pp.15, 19, 43</i> |
| Conduction Velocity (Muscle) | <i>vol.5 : p.61</i> |
| Connection Vector Field | <i>vol.1 : pp.118 – 119</i> |
| Conservative System | <i>vol.2 : pp.89 – 91, 103</i> |
| Conservative Vector Fields | <i>vol.1 : pp.145 – 146</i> |
| Conserved Quantity | <i>vol.2 : p.90</i> |
| Constraint, Holonomic | <i>vol.1 : pp.76 – 77</i> |
| Constraint, Nonholonomic | <i>vol.1 : pp.110 – 117, 135 – 136</i> |
| Continuity w.r.t. Initial Conditions | <i>vol.4 : pp.53 – 55</i> |
| Continuity w.r.t. Parameters | <i>vol.4 : pp.54 – 55</i> |
| Continuously Differentiable | <i>vol.4 : pp.48 – 52</i> |
| Contour | <i>vol.2 : pp.91 – 92</i> |
| Contraction Time | <i>vol.5 : p.51</i> |
| Control Lyapunov Function | <i>vol.4 : pp.167, 179 – 180</i> |
| Controllability | <i>vol.3 : p.132</i> |
| Controllability Gramian | <i>vol.3 : p.135</i> |
| | <i>vol.4 : p.80</i> |
| Convolution | <i>vol.3 : pp.2 – 4</i> |
| Convolution (Discrete) | <i>vol.3 : pp.14, 17</i> |
| Coordinate Transformation Matrix | <i>vol.2 : pp.128 – 129</i> |
| | <i>vol.4 : pp.18, 20 – 41</i> |

| | |
|---|--------------------------------------|
| Coordinate Vector | <i>vol.2 : pp.126 – 127</i> |
| Corange | <i>vol.2 : pp.51 – 54</i> |
| Corank | <i>vol.2 : pp.51 – 54</i> |
| Cotangent Bundle | <i>vol.1 : p.126</i> |
| Cotangent Space | <i>vol.1 : p.126</i> |
| Cotangent Vector | <i>vol.1 : pp.127 – 130</i> |
| Cotransporter | <i>vol.5 : p.23</i> |
| Cramer's Rule | <i>vol.2 : p.121</i> |
| Cross Product | <i>vol.1 : pp.1 – 2</i> |
| Cross Talk | <i>vol.5 : p.63</i> |
| Curl (Vector) | <i>vol.1 : p.145</i> |
| Current (Neuron) | <i>vol.5 : pp.20, 46</i> |
| Curvature (Constraint) | <i>vol.1 : pp.144 – 145</i> |
| Cyborgs | <i>vol.5 : p.2</i> |
| <i>D</i> | |
| Dead Zone Nonlinearity | <i>vol.2 : p.151</i> |
| Deep Brain Stimulation | <i>vol.5 : p.9</i> |
| Deficient Matrix | <i>vol.2 : pp.140 – 141</i> |
| Degenerate Matrix | <i>vol.2 : p.139</i> |
| Degrees of Freedom | <i>vol.1 : p.17</i> |
| Delayed Rectifier | <i>vol.5 : p.30</i> |
| Dendrocyte | <i>vol.5 : p.43</i> |
| Depolarization | <i>vol.5 : p.20</i> |
| Detectable | <i>vol.3 : pp.145 – 146, 149</i> |
| Determinant | <i>vol.2 : pp.78 – 81, 115 – 119</i> |
| Diagonal Coordinate Form | <i>vol.3 : pp.38 – 46</i> |
| Diagonalization | <i>vol.2 : pp.142 – 144</i> |
| | <i>vol.3 : p.46</i> |
| | <i>vol.4 : p.79</i> |
| Dielectric | <i>vol.5 : p.41</i> |
| Diffeomorphic | <i>vol.1 : p.20</i> |
| | <i>vol.4 : p.196</i> |
| Differentiable | <i>vol.4 : pp.51 – 52</i> |
| Differential Algebraic Equations | <i>vol.2 : pp.41 – 44, 47 – 48</i> |
| Differential Algebraic Equations, Differentiation Index | <i>vol.2 : pp.47 – 48</i> |
| Differential Algebraic Equations, Model Consistency | <i>vol.2 : p.44</i> |
| Differential Algebraic Equations, Regularity | <i>vol.2 : p.45</i> |
| Differential Algebraic Equations, Solution | <i>vol.2 : p.44</i> |
| Differential Lyapunov Equation | <i>vol.4 : pp.121 – 122, 128</i> |
| Dimension (Of a Vector Space) | <i>vol.2 : pp.125 – 126</i> |
| Direct Product of Two Sets | <i>vol.1 : p.20</i> |
| Direct Sum | <i>vol.1 : p.20</i> |
| Direct Sum of Two Sets | <i>vol.1 : p.125</i> |
| Directional Linearity | <i>vol.1 : p.106</i> |
| Dissipation Like Functions | <i>vol.4 : pp.206 – 208</i> |
| Distribution (Allowable Velocities) | <i>vol.1 : pp.112, 148 – 150</i> |
| Divergence | <i>vol.4 : pp.25 – 29</i> |

| | |
|---|--|
| Dot Product | <i>vol.2 : pp.134 – 135</i> <i>vol.3 : p.41</i> <i>vol.5 : p.6</i> |
| Drop Foot | |
| <i>E</i> | |
| Eigenspace | <i>vol.2 : p.140</i> |
| Eigenvalue | <i>vol.2 : pp.77, 138 – 145</i> <i>vol.3 : pp.36 – 45, 56 – 59</i> |
| Eigenvector | <i>vol.2 : pp.76 – 77, 138 – 145</i> <i>vol.3 : pp.36 – 45</i> |
| Eigenvector (Left) | <i>vol.3 : pp.50 – 51</i> |
| Electrochemical Gradient | <i>vol.5 : pp.23, 25 – 26</i> |
| Electrogenic | <i>vol.5 : p.23</i> |
| Electromyography | <i>vol.5 : pp.55 – 66</i> |
| Electrotonic Potential | <i>vol.5 : p.20</i> |
| Elementary Row Operators | <i>vol.2 : p.107</i> |
| Embedding | <i>vol.1 : p.96</i> |
| Epilepsy | <i>vol.5 : p.8</i> |
| Equilibrium Point | <i>vol.3 : pp.1, 5 – 10, 79 – 84</i> <i>vol.4 : pp.3 – 4</i> <i>vol.5 : p.22</i> |
| Equilibrium Potential | |
| Equivalent Circuits | <i>vol.5 : pp.24, 26</i> |
| Equivalent Vectors w.r.t. Functions | <i>vol.1 : pp.100 – 101</i> |
| Estimation of Constant Parameters | <i>vol.4 : pp.130 – 149</i> |
| Euler Lagrange Equation | <i>vol.1 : p.136</i> |
| Existence And Uniqueness Theorem | <i>vol.1 : pp.11, 13</i> <i>vol.2 : p.82</i> <i>vol.4 : pp.46 – 52, 91</i> |
| Exponential Map | <i>vol.1 : pp.48 – 51, 103 – 104</i> |
| Exponential Stability | <i>vol.4 : pp.103 – 104, 107, 116 – 123, 168</i> |
| External Forces | <i>vol.1 : p.1</i> |
| <i>F</i> | |
| Fast Twitch Muscle | <i>vol.5 : p.52</i> |
| Feedback Linearization | <i>vol.4 : pp.185, 194</i> |
| Finite Escape Time | <i>vol.4 : pp.9 – 10</i> |
| Focus Node | <i>vol.4 : pp.22, 33</i> |
| Fold Bifurcation | <i>vol.4 : pp.12 – 13, 57</i> |
| Force Couple | <i>vol.1 : p.2</i> |
| Force Couple System | <i>vol.1 : p.3</i> |
| Force Length Curve | <i>vol.5 : p.60</i> |
| Force Velocity Curve | <i>vol.5 : p.66</i> |
| Forward Euler Integration | <i>vol.2 : p.148</i> |
| Forward Kinematics | <i>vol.1 : pp.78, 83 – 84</i> |
| Frequency Response | <i>vol.3 : pp.98, 105</i> |
| Frobenius Norm | <i>vol.3 : pp.62, 102 – 117</i> |
| Functional Electrical Stimulation | <i>vol.5 : pp.1, 6</i> |
| Fundamental Vector Field (Infinitesimal Generators) | <i>vol.1 : pp.99 – 100</i> |
| <i>G</i> | |

| | |
|--|---|
| Gait Generation | <i>vol.1 : p.124</i> |
| Gap Junction | <i>vol.5 : p.38</i> |
| Gaussian Elimination | <i>vol.2 : p.104</i> |
| Generalized Coordinates | <i>vol.1 : p.78</i> |
| Geodesics | <i>vol.1 : pp.44 – 46, 51, 96 – 99</i> |
| Geometric Series | <i>vol.4 : p.92</i> |
| Globally Asymptotically Stable | <i>vol.3 : p.93</i> <i>vol.4 : pp.62, 67</i> |
| Goldman Equation | <i>vol.5 : pp.24, 36</i> |
| Gradient Vector Field | <i>vol.1 : pp.129 – 130</i> |
| Gram Schmidt Orthogonality Procedure | <i>vol.2 : p.137</i> |
| Green's Theorem | <i>vol.4 : pp.25 – 27</i> |
| Group | <i>vol.1 : pp.21, 94 – 95</i> |
| Group Invariant Vectors | <i>vol.1 : p.100</i> |
| Group, Left/right Action | <i>vol.1 : pp.24 – 29, 33, 80, 96, 137</i> |
| Group, Symmetry | <i>vol.1 : pp.108 – 109, 137</i> |
| <i>H</i> | |
| H_∞ Norm | <i>vol.3 : pp.108 – 119</i> |
| Hartman Grobman Theorem | <i>vol.4 : pp.23 – 24</i> |
| Hermitian Matrix | <i>vol.3 : p.107</i> |
| Heteroclinic Trajectory | <i>vol.2 : p.94</i> |
| Hodgkin Huxley Action Potential Model | <i>vol.5 : p.29</i> |
| Holonomic Constraint | <i>vol.1 : pp.76 – 77</i> |
| Homeomorphic | <i>vol.1 : p.19</i> <i>vol.2 : p.88</i> <i>vol.4 : p.23</i> |
| Homogeneity | <i>vol.3 : p.1</i> |
| Homogeneous Equations | <i>vol.2 : p.105</i> |
| Hopf Bifurcation | <i>vol.4 : pp.35 – 38</i> |
| Huber Function | <i>vol.4 : p.71</i> |
| Hurwitz Matrix | <i>vol.3 : pp.94 – 96</i> <i>vol.4 : pp.81 – 82</i> |
| Hyperbolic Equilibrium Point | <i>vol.4 : pp.22 – 24</i> |
| Hyperbolic Fixed Point | <i>vol.2 : pp.87 – 88</i> |
| Hyperpolarization | <i>vol.5 : pp.20, 37</i> |
| Hyperpolarization Activated Cation (H.c.n.) Channels | <i>vol.5 : pp.30, 32</i> |
| Hysteresis | <i>vol.1 : pp.66, 70 – 71</i> <i>vol.2 : p.42</i> |
| <i>I</i> | |
| Idempotent | <i>vol.2 : p.37</i> |
| Image (Algebra) | <i>vol.1 : p.124</i> |
| Impulse Response | <i>vol.3 : pp.19 – 20, 29 – 30, 36</i> |
| Inactivation | <i>vol.5 : p.29</i> |
| Inactivation Gate | <i>vol.5 : p.29</i> |
| Index Theory | <i>vol.2 : pp.98 – 101</i> <i>vol.4 : p.35</i> |
| Induced Norm | <i>vol.3 : pp.103 – 104</i> |

| | |
|---------------------------------|---|
| Infinity Norm | <i>vol.3 : pp.100 – 101</i> <i>vol.4 : p.61</i> |
| Inner Product | <i>vol.2 : pp.134 – 135</i> <i>vol.3 : p.41</i> |
| Innervation Number | <i>vol.5 : p.51</i> |
| Input Output Linearization | <i>vol.4 : pp.185 – 187, 190 – 191, 197 – 199</i> |
| Input To State Stability | <i>vol.4 : pp.201 – 208</i> |
| Integrator Backstepping | <i>vol.4 : pp.165 – 178</i> |
| Internal Forces | <i>vol.1 : p.1</i> |
| Internode | <i>vol.5 : pp.14, 19 – 43</i> |
| Intersection (Spaces) | <i>vol.2 : pp.130 – 131</i> |
| Invariance | <i>vol.1 : p.139</i> |
| Invariant Manifold | <i>vol.4 : pp.42 – 45, 191 – 192</i> |
| Invariant Set | <i>vol.4 : pp.74 – 77</i> |
| Inverted Pendulum | <i>vol.4 : pp.192 – 194</i> |
| Isocline | <i>vol.2 : pp.74, 84</i> |
| Isomorphic | <i>vol.1 : p.22</i> |
| <i>J</i> | |
| Jacobi Liouville Formula | <i>vol.3 : p.27</i> |
| Jacobian | <i>vol.1 : pp.84 – 86</i> <i>vol.2 : p.85</i> <i>vol.4 : pp.56 – 58</i> |
| Jordan Blocks | <i>vol.3 : pp.46 – 50, 56 – 59, 77 – 78</i> |
| <i>K</i> | |
| K Step Observability Matrix | <i>vol.3 : pp.138 – 139</i> |
| Kalman Rank Test | <i>vol.3 : p.136</i> |
| Kernel | <i>vol.1 : pp.124 – 125</i> |
| Kinematic Locomotion | <i>vol.1 : pp.105 – 107</i> |
| <i>L</i> | |
| L1 Norm | <i>vol.3 : pp.100 – 101</i> <i>vol.4 : p.61</i> |
| L2 Induced Gain of a System | <i>vol.3 : p.108</i> |
| L2 Norm | <i>vol.3 : pp.100 – 101</i> <i>vol.4 : p.61</i> |
| La Salle's Invariance Principle | <i>vol.4 : pp.74 – 77, 85 – 87</i> |
| Lagrangian | <i>vol.2 : p.45</i> |
| Lagrangian Multipliers | <i>vol.2 : pp.45 – 46</i> <i>vol.3 : p.126</i> |
| Laplace Transform | <i>vol.2 : p.147</i> <i>vol.3 : pp.29 – 33</i> |
| Level Sets | <i>vol.4 : pp.66 – 69</i> |
| Liapunov Fixed Point | <i>vol.2 : p.76</i> |
| Lie Algebra | <i>vol.1 : pp.41, 98 – 100, 103, 151 – 152</i> |
| Lie Bracket | <i>vol.1 : pp.148 – 150</i> <i>vol.2 : p.1</i> |
| Lie Derivative | <i>vol.4 : pp.179 – 184</i> |
| Lie Groups | <i>vol.1 : pp.21, 96 – 99</i> |

| | |
|-------------------------------------|---|
| Lifted Actions | <i>vol.1 : pp.31 – 42, 52 – 54, 85, 137 – 138</i> |
| Limit Cycle | <i>vol.3 : p.82</i> |
| | <i>vol.4 : pp.10 – 12, 33 – 38</i> |
| Linear Combination | <i>vol.2 : p.124</i> |
| Linear Equations | <i>vol.2 : p.104</i> |
| Linear Independence | <i>vol.2 : pp.124 – 125</i> |
| Linear Time Invariance | <i>vol.2 : p.152</i> |
| | <i>vol.3 : pp.8 – 9, 17</i> |
| Linear Transformation | <i>vol.2 : pp.131 – 133</i> |
| Linearity | <i>vol.3 : p.15</i> |
| Linearity (Mapping) | <i>vol.1 : pp.106 – 107</i> |
| Linearity (Systems) | <i>vol.2 : p.152</i> |
| | <i>vol.3 : p.1</i> |
| Linearization at a Fixed Point | <i>vol.1 : pp.10 – 11</i> |
| | <i>vol.2 : pp.84 – 85</i> |
| | <i>vol.3 : pp.1, 7 – 10</i> |
| | <i>vol.4 : pp.5 – 8, 23 – 24, 88</i> |
| Lipschitz Continuous Function | <i>vol.4 : pp.49 – 55, 91</i> |
| Local Connection | <i>vol.1 : pp.114 – 117, 120, 122 – 123, 130, 142</i> |
| Locally Asymptotically Stable | <i>vol.4 : pp.61 – 62, 67 – 69</i> |
| Locomotion | <i>vol.1 : p.104</i> |
| Logistic Equation | <i>vol.4 : p.9</i> |
| Lorenz Attractor | <i>vol.4 : p.12</i> |
| Lotka Volterra Model of Competition | <i>vol.2 : p.88</i> |
| Lyapunov Functions | <i>vol.3 : pp.85 – 96, 117 – 119, 124 – 126</i> |
| | <i>vol.4 : pp.65 – 87</i> |
| Lyapunov Stability | <i>vol.4 : pp.59 – 69, 106 – 121</i> |
| <i>M</i> | |
| M Type K Channel | <i>vol.5 : p.31</i> |
| Manifolds | <i>vol.1 : pp.17 – 19, 93</i> |
| Manifolds, Accessible | <i>vol.1 : pp.76 – 78</i> |
| Manifolds, C^k Differentiable | <i>vol.1 : p.20</i> |
| | <i>vol.4 : pp.48 – 52</i> |
| Manifolds, Curvature | <i>vol.1 : p.93</i> |
| Manifolds, Stable | <i>vol.2 : p.89</i> |
| Manifolds, Topology | <i>vol.1 : p.93</i> |
| Marginally Stable | <i>vol.3 : pp.53, 56</i> |
| Markov Parameters | <i>vol.3 : p.20</i> |
| | <i>vol.4 : pp.188 – 190</i> |
| Matrix Cofactor | <i>vol.2 : pp.111, 118 – 120</i> |
| Matrix Determinant | <i>vol.2 : pp.115 – 119</i> |
| Matrix Exponentiation | <i>vol.3 : pp.26 – 27, 36</i> |
| Matrix Inverse | <i>vol.2 : pp.110 – 115</i> |
| Matrix Minor | <i>vol.2 : p.111</i> |
| Matrix Operations | <i>vol.2 : p.106</i> |
| Matthew Equation | <i>vol.3 : p.27</i> |
| Membrane Conductance | <i>vol.5 : pp.26 – 27, 36, 38</i> |

| | |
|---|--|
| Membrane Resistance | <i>vol.5 : pp.26 – 28, 39, 41</i> |
| Memoryless Systems | <i>vol.2 : p.152</i> |
| | <i>vol.3 : p.4</i> |
| Metzler Matrix | <i>vol.4 : p.31</i> |
| Minima Phase Transfer Function | <i>vol.4 : pp.194 – 195</i> |
| Minimum Energy Input | <i>vol.3 : pp.127 – 129, 133 – 136</i> |
| Modal Contributions of Initial Conditions | <i>vol.3 : pp.41 – 45, 51</i> |
| Modal Decomposition | <i>vol.3 : pp.35 – 45, 51</i> |
| Model Consistency | <i>vol.2 : p.44</i> |
| Model Reference Adaptive Control | <i>vol.4 : pp.154 – 165</i> |
| Model Uncertainty | <i>vol.3 : pp.109 – 115</i> |
| Modular Addition | <i>vol.1 : p.21</i> |
| Momentum | <i>vol.1 : pp.138 – 140</i> |
| Monotonic Function | <i>vol.1 : p.13</i> |
| Moreau Envelope | <i>vol.4 : pp.211 – 214</i> |
| Motor Unit | <i>vol.5 : pp.51, 63</i> |
| Multiple Sclerosis | <i>vol.5 : pp.43 – 44</i> |
| Multiplexing | <i>vol.5 : p.48</i> |
| Multiplicative Calculus | <i>vol.1 : pp.34 – 38, 46 – 47</i> |
| Myelin | <i>vol.5 : pp.28, 32 – 45</i> |
| Myelinated Fiber | <i>vol.5 : pp.13, 28 – 45</i> |
| Myosin | <i>vol.5 : p.57</i> |
| <i>N</i> | |
| Na K Pumps | <i>vol.5 : p.23</i> |
| Negative Semidefinite Function | <i>vol.4 : pp.67, 74 – 162</i> |
| Negative Semidefinite Matrix | <i>vol.3 : p.93</i> |
| Nernst Equation | <i>vol.5 : pp.22, 35</i> |
| Nesterov Acceleration | <i>vol.4 : p.98</i> |
| Neumann Series | <i>vol.3 : p.22</i> |
| Neural Control | <i>vol.5 : p.1</i> |
| Neural Prosthetic | <i>vol.5 : p.1</i> |
| Neuromodulation | <i>vol.5 : pp.1, 8</i> |
| Neuromuscular Electrical Stimulation | <i>vol.5 : p.1</i> |
| Neutrally Stable | <i>vol.2 : p.76</i> |
| Nilpotent Matrix | <i>vol.3 : p.35</i> |
| Node | <i>vol.4 : pp.21, 33</i> |
| Node of Ranvier | <i>vol.5 : pp.14, 16</i> |
| Noether's Theorem | <i>vol.1 : pp.131 – 134</i> |
| Noncommutativity | <i>vol.1 : p.147</i> |
| Nonconservativity | <i>vol.1 : pp.145 – 147</i> |
| Nonholonomic Constraint | <i>vol.1 : pp.110 – 117, 135 – 136</i> |
| Normal Form | <i>vol.4 : pp.195 – 200</i> |
| Normal Matrix | <i>vol.3 : pp.36 – 46</i> |
| Nullcline | <i>vol.2 : p.84</i> |
| Nullity | <i>vol.2 : p.134</i> |
| Nullspace | <i>vol.2 : pp.132 – 134</i> |
| Nyquist Criterion | <i>vol.5 : p.48</i> |

O

| | |
|---------------------------|--|
| Observability | <i>vol.3 : pp.136 – 139</i> |
| | <i>vol.4 : pp.86 – 87, 127, 130, 138 – 141</i> |
| Observability Gramian | <i>vol.4 : pp.80, 129</i> |
| Observer Based Controller | <i>vol.3 : pp.148 – 149</i> |
| | <i>vol.4 : pp.135 – 136</i> |
| One Form | <i>vol.1 : pp.125, 127 – 129</i> |
| Optimal Frame | <i>vol.1 : p.83</i> |
| Orthogonal Compliment | <i>vol.2 : pp.137 – 138</i> |
| Orthogonal Set | <i>vol.2 : p.135</i> |
| Orthonormal | <i>vol.2 : pp.135 – 136</i> |
| Orthonormal Basis | <i>vol.2 : p.136</i> |
| Outer Product | <i>vol.2 : p.136</i> |
| Output Feedback Design | <i>vol.3 : p.147</i> |
| Overdetermined System | <i>vol.2 : pp.19, 41</i> |

P

| | |
|------------------------------|---|
| P Norm | <i>vol.3 : pp.100 – 102</i> |
| | <i>vol.4 : p.61</i> |
| Parallel Linkage Mechanisms | <i>vol.3 : pp.59 – 60</i> |
| Parkinson's Disease | <i>vol.5 : p.8</i> |
| Passive Response (Neuron) | <i>vol.5 : p.20</i> |
| Pbh Test | <i>vol.3 : p.136</i> |
| Pendulum | <i>vol.4 : pp.7 – 8, 63 – 64, 72 – 77</i> |
| Pennation Angle | <i>vol.5 : pp.61 – 62</i> |
| Periodic Orbits | <i>vol.4 : pp.25 – 34</i> |
| Permeability | <i>vol.5 : p.36</i> |
| Pfaffian Constraint | <i>vol.1 : pp.111 – 117</i> |
| Phase (Angle) | <i>vol.2 : p.61</i> |
| Phase Coordinate Form | <i>vol.3 : p.6</i> |
| Phase Drift | <i>vol.2 : p.68</i> |
| Phase Lock | <i>vol.2 : p.67</i> |
| Phase Portrait | <i>vol.1 : pp.7 – 9</i> |
| | <i>vol.2 : pp.74, 83</i> |
| | <i>vol.3 : p.35</i> |
| | <i>vol.4 : pp.5, 17 – 19</i> |
| | <i>vol.5 : p.14</i> |
| Pia Mater | |
| Pitchfork Bifurcation | <i>vol.4 : pp.12, 15 – 17</i> |
| Plasticity | <i>vol.5 : pp.1, 9</i> |
| Poincare Bendixson Criterion | <i>vol.4 : pp.32 – 34</i> |
| Poles (Transfer Function) | <i>vol.2 : p.147</i> |
| | <i>vol.3 : pp.58 – 59</i> |
| Position Trajectory | <i>vol.1 : p.105</i> |
| Positive Definite Function | <i>vol.4 : pp.65 – 66</i> |
| Positive Definite Matrix | <i>vol.3 : p.87</i> |
| | <i>vol.4 : pp.78 – 79</i> |
| Positive Invariant Set | <i>vol.4 : pp.21, 29 – 34, 69</i> |
| Positive Semidefinite Matrix | <i>vol.3 : p.125</i> |

| | |
|---------------------------------|---|
| Positive System | <i>vol.4 : p.31</i> |
| Potentials | <i>vol.1 : p.17</i> |
| Power Spectral Density | <i>vol.3 : pp.116 – 119</i> |
| Predator/prey Model | <i>vol.4 : pp.30 – 31</i> |
| Preimage (Algebra) | <i>vol.1 : p.124</i> |
| Presynaptic Terminal | <i>vol.5 : p.33</i> |
| Principally Kinematic System | <i>vol.1 : p.139</i> |
| Principle Minors | <i>vol.3 : p.88</i> |
| Principle of Least Action | <i>vol.1 : pp.131 – 133</i> |
| Projection Operator | <i>vol.2 : p.37</i> |
| Proximal Operator | <i>vol.4 : pp.210 – 214</i> |
| Pyramidal Cell | <i>vol.5 : p.17</i> |
| <i>Q</i> | |
| Quadratic Programming | <i>vol.3 : pp.125 – 126</i> |
| <i>R</i> | |
| Radially Unbounded | <i>vol.3 : p.89</i> <i>vol.4 : pp.67 – 68, 105 – 107</i> |
| Range (Matrix) | <i>vol.2 : pp.132 – 133</i> |
| Range of Entrainment | <i>vol.2 : pp.68 – 69</i> |
| Rank | <i>vol.2 : pp.51, 53 – 54, 132 – 134</i> |
| Reachability | <i>vol.3 : pp.120 – 126, 130, 132</i> |
| Reachability Gramian | <i>vol.3 : pp.124 – 129, 133 – 135</i> |
| Reaction Force | <i>vol.1 : p.4</i> |
| Realization Theory | <i>vol.2 : p.149</i> |
| Reconstruction Equation | <i>vol.1 : pp.114 – 123, 138</i> |
| Rectification | <i>vol.5 : pp.47, 65 – 66</i> |
| Reference Signal Tracking | <i>vol.4 : pp.177 – 178, 183, 199 – 200</i> |
| Region of Attraction | <i>vol.4 : pp.15, 92 – 93</i> |
| Regular Control Problem | <i>vol.2 : p.45</i> |
| Relative Degree | <i>vol.4 : pp.181 – 193</i> |
| Relative Refractory Period | <i>vol.5 : p.30</i> |
| Resolvent | <i>vol.3 : pp.17 – 18, 30, 36</i> |
| Resonance | <i>vol.3 : p.50</i> |
| Resting Membrane Potential | <i>vol.5 : p.20</i> |
| Reversible System | <i>vol.2 : pp.92 – 95</i> |
| Rheobase | <i>vol.5 : p.16</i> |
| Rigid Body | <i>vol.1 : p.23</i> |
| Rigid Body, Left Lifted Action | <i>vol.1 : pp.38 – 41</i> |
| Rigid Body, Right Lifted Action | <i>vol.1 : pp.41 – 43</i> |
| Rigor Mortis | <i>vol.5 : p.59</i> |
| Routh Hurwitz Criterion | <i>vol.3 : pp.77 – 80</i> <i>vol.4 : pp.34, 83</i> |
| Row Echelon Form | <i>vol.2 : p.107</i> |
| Row Space | <i>vol.2 : p.134</i> |
| Runge Kutta Method | <i>vol.2 : p.83</i> |
| <i>S</i> | |
| Saddle Connection | <i>vol.2 : p.94</i> |

| | |
|--|---|
| Saddle Node | <i>vol.4 : pp.19 – 21</i> |
| Sampling Frequency | <i>vol.5 : p.48</i> |
| Sarcomere | <i>vol.5 : p.53</i> |
| Schwann Cells | <i>vol.5 : pp.43 – 44</i> |
| Sector Bounded Nonlinearities | <i>vol.4 : p.72</i> |
| Semidirect Product of Two Sets | <i>vol.1 : p.24</i> |
| Sensitivity Function | <i>vol.4 : pp.55 – 58</i> |
| Separatrix | <i>vol.2 : p.89</i> |
| Shape Trajectory | <i>vol.1 : p.105</i> |
| Shift Operator | <i>vol.3 : pp.1 – 2</i> |
| Short Range Stiffness | <i>vol.5 : p.54</i> |
| Signal Norms | <i>vol.3 : pp.96 – 104</i> |
| Similar Matrices | <i>vol.2 : p.142</i> |
| Singular Matrix | <i>vol.2 : pp.41 – 42, 51, 110, 122</i> |
| Singular Value Decomposition | <i>vol.3 : pp.104 – 110, 128 – 129</i> |
| Singular Vectors | <i>vol.3 : p.106</i> |
| Sink Node | <i>vol.4 : pp.19, 21</i> |
| Size Principle (Neuron) | <i>vol.5 : p.53</i> |
| Slow Twitch Muscle | <i>vol.5 : p.52</i> |
| Small Gain Theorem | <i>vol.3 : pp.109 – 114</i> |
| Solution, Differential Algebraic Equations | <i>vol.2 : p.44</i> |
| Sontag's Formula | <i>vol.4 : p.180</i> |
| Source Node | <i>vol.4 : pp.19, 21</i> |
| Space Constant (Neuron) | <i>vol.5 : pp.27 – 28, 39 – 40, 45</i> |
| Span | <i>vol.2 : pp.124 – 125</i> |
| Spatial Velocity | <i>vol.1 : pp.43, 85</i> |
| Special Euclidean Group | <i>vol.1 : p.23</i> |
| | <i>vol.2 : pp.1 – 2</i> |
| Special Orthogonal Group, $so(N)$ | <i>vol.1 : p.22</i> |
| | <i>vol.2 : pp.1 – 2</i> |
| Spike Train | <i>vol.5 : p.33</i> |
| Stability | <i>vol.3 : pp.80 – 84</i> |
| | <i>vol.4 : pp.5, 98 – 103</i> |
| Stability Via Linearization | <i>vol.4 : pp.88 – 90</i> |
| Stabilizable | <i>vol.3 : pp.141 – 143, 149</i> |
| Stable | <i>vol.2 : p.76</i> |
| | <i>vol.3 : pp.53 – 59, 91 – 94</i> |
| | <i>vol.4 : p.5</i> |
| State Estimator Controller | <i>vol.3 : pp.144 – 147</i> |
| State Feedback Controller | <i>vol.3 : pp.140 – 144</i> |
| State Space Model | <i>vol.2 : pp.147 – 150</i> |
| | <i>vol.3 : p.5</i> |
| State Transition Matrix | <i>vol.3 : pp.11 – 13</i> |
| | <i>vol.4 : pp.105 – 106, 121 – 123</i> |
| State Vector | <i>vol.2 : pp.147 – 149</i> |
| | <i>vol.3 : p.5</i> |
| Stength Vs Endurance Training | <i>vol.5 : p.52</i> |

| | |
|---|---------------------------------------|
| Strain Energy | <i>vol.2 : pp.5 – 7</i> |
| Strength Distance Relation | <i>vol.5 : pp.12 – 15</i> |
| Strength Duration Relationship | <i>vol.5 : pp.16 – 17, 19</i> |
| Structural Stability | <i>vol.2 : p.88</i> |
| Subcritical Hopf Bifurcation | <i>vol.4 : pp.37 – 38</i> |
| Subcritical Pitchfork Bifurcation | <i>vol.4 : p.17</i> |
| Subspace | <i>vol.2 : pp.129 – 130</i> |
| Sum (Spaces) | <i>vol.2 : pp.130 – 131</i> |
| Supercritical Hopf Bifurcation | <i>vol.4 : pp.35 – 37</i> |
| Supercritical Pitchfork Bifurcation | <i>vol.4 : pp.15 – 16</i> |
| Superposition | <i>vol.3 : pp.1, 13</i> |
| Supremum | <i>vol.3 : p.98</i> |
| Symmetric Matrix | <i>vol.2 : p.144</i> |
| | <i>vol.3 : pp.86 – 96</i> |
| | <i>vol.4 : p.78</i> |
| Symmetry | <i>vol.1 : pp.108 – 109, 131</i> |
| System Norms | <i>vol.3 : pp.99 – 120</i> |
| <i>T</i> | |
| Tangent Spaces | <i>vol.1 : pp.29 – 30</i> |
| Targeted Muscle Reinnervation | <i>vol.5 : p.7</i> |
| Taylor Series Expansion | <i>vol.3 : pp.7 – 8</i> |
| | <i>vol.4 : pp.6, 39 – 40, 44 – 45</i> |
| Tensor Product | <i>vol.1 : p.20</i> |
| Tetanus | <i>vol.5 : pp.51, 62</i> |
| Time Constant (Muscle) | <i>vol.5 : pp.57 – 58</i> |
| Time Constant (Neuron) | <i>vol.5 : pp.17, 26 – 27</i> |
| Time Invariance | <i>vol.2 : p.152</i> |
| | <i>vol.3 : pp.1 – 4</i> |
| Time Reversal Symmetry | <i>vol.2 : pp.92 – 93</i> |
| Toeplitz Matrix | <i>vol.3 : p.3</i> |
| Trace | <i>vol.2 : pp.78 – 80</i> |
| Traction | <i>vol.3 : pp.60 – 61</i> |
| Transcritical Bifurcation | <i>vol.4 : pp.12 – 15</i> |
| Transcutaneous Electrical Nerve Stimulation | <i>vol.5 : p.5</i> |
| Transfer Function | <i>vol.2 : pp.146 – 147, 150</i> |
| | <i>vol.3 : pp.18 – 20, 36, 52</i> |
| Transmission | <i>vol.3 : p.61</i> |
| Transverse Tubules | <i>vol.5 : pp.57, 59 – 60</i> |
| Trigger Zone (Neuron) | <i>vol.5 : p.32</i> |
| Trophism | <i>vol.5 : pp.1, 9</i> |
| Tropomyosin | <i>vol.5 : pp.57 – 58</i> |
| Twitch Contraction | <i>vol.5 : p.51</i> |
| Type I Fibers | <i>vol.5 : p.52</i> |
| Type II Fibers | <i>vol.5 : p.52</i> |
| <i>U</i> | |
| Underactuated Robotic Mechanisms | <i>vol.3 : pp.59 – 77</i> |
| Underactuated System | <i>vol.1 : p.104</i> |

| | |
|--|--|
| Underdetermined System | <i>vol.2 : pp.19, 41</i> |
| Uniform Observability | <i>vol.4 : pp.129 – 130, 138 – 143</i> |
| Uniformly Asymptotically Stable | <i>vol.4 : pp.100 – 104, 107 – 116</i> |
| Uniformly Exponentially Stable | <i>vol.4 : pp.103 – 104, 107, 116 – 123</i> |
| Uniformly Stable | <i>vol.4 : pp.100 – 102, 104, 107 – 114</i> |
| Unitary Diagonal Coordinate Transformation | <i>vol.3 : pp.38 – 43, 50</i> <i>vol.4 : p.79</i> |
| Unstable | <i>vol.2 : p.76</i> |
| <i>V</i> | |
| Van Der Pol Oscillator | <i>vol.4 : pp.11 – 12</i> |
| Variance Amplification | <i>vol.3 : p.117</i> |
| Variations of Constants Formula | <i>vol.3 : pp.24, 54</i> <i>vol.4 : p.203</i> |
| Varignon's Theorem | <i>vol.1 : p.1</i> |
| Vector Field | <i>vol.1 : pp.30 – 31</i> <i>vol.2 : p.74</i> |
| Vector Mapping | <i>vol.2 : p.127</i> |
| Vector Space | <i>vol.2 : pp.122 – 123</i> |
| Vertical Space | <i>vol.1 : p.125</i> |
| Virtual Work | <i>vol.3 : pp.63 – 64</i> |
| Voltage Gated Ca Channel | <i>vol.5 : pp.30 – 33</i> |
| Voltage Gated Channels | <i>vol.5 : pp.30 – 33</i> |
| Voltage Gated Cl Channel | <i>vol.5 : p.30</i> |
| Voltage Gated K Channel | <i>vol.5 : pp.30 – 33</i> |
| Voltage Gated Na Channel | <i>vol.5 : pp.30 – 32</i> |
| <i>W</i> | |
| White in Time Gaussian Processes | <i>vol.3 : pp.115 – 119</i> |
| Work (Mechanical) | <i>vol.1 : p.145</i> |
| <i>Z</i> | |
| Z Transform | <i>vol.3 : pp.14 – 22</i> |
| Zero Dynamics | <i>vol.4 : pp.181 – 182, 185, 193 – 195</i> |
| Zero Set | <i>vol.1 : pp.76, 110 – 111</i> |
| Zeros (Transfer Function) | <i>vol.2 : p.147</i> |