1. Для начала рассмотрим систему … (далее по слайду).  
   В данной работе будет рассматривалось решение данной системы без явной модели  
   т.е ABCD – неизвестны. А динамика системы будет задаваться данными априорного наблюдения.
2. Построить ограничение, в котором будут использоваться заранее известные траектории, нам поможет следующая теорема.  
   (Далее по слайду)
3. Используя условие из теоремы построим задачу с терминальными ограничениями  
   (2) - Стоимость, которая зависит только от переменной оптимизации alpha(t), т.к. u,y неявно фиксируются в (3).  
   (3) - заменена динамики системы  
   (4) - условие, которое гарантирует, что внутреннее состояние истинной траектории будет совпадать с внутреннем состоянием прогнозируемой траектории.  
   (5) - Терминальное ограничение-равенство подразумевает, что внутреннее состояние, предсказанное на L шагов вперед, соответствующей предсказанной траекторией, выравнивается с постоянным состоянием x^s, соответствующим (u^s, y^s).
4. Алгоритм.
5. На практике выходной сигнал неизвестной системы G обычно является неточным.  
   Это означает, что сложенные матрицы Ганкеля, зависящие от данных, в (1) не покрывают пространство траекторий системы точно. В данной модификации предполагается, что выходные сигналы с ограниченным шумом находятся в изначально доступных данных.  
   Далее будет предполагаться, что выходные сигналы с ограниченным аддитивным шумом находятся в изначально доступных данных и в измерениях. Мы не делаем никаких предположений о природе шума, но требуем, чтобы он был ограничен как
6. При зашумленной начальной траектории предлагается следующая надежная модификация.
7. Рассмотрим пример, который описывает систему из 4 сообщающихся резервуаров это хорошо изученная в теории управления и в частности в теории МРС система. Она описывает достаточно медленный и устойчивый динамический процесс.

Однако, известно также, что при выборе короткого горизонта управления система может стать неустойчивой. Линеаризованная динамика системы в дискретном времени описывается уравнениями. Целью управления будет являться отслеживание заданного значения системы