

---

---

## СОДЕРЖАНИЕ

### Нелинейные системы

- Коган М.М., Степанов А.В.** Оптимальная абсолютная стабилизация неизвестных систем Лурье на основе экспериментальных и априорных данных. . . . 3
- Куковеров М.В.** К вычислению размера границы области устойчивости по Шуру . . . . . 21

### Стохастические системы

- Шайкин М.Е.** Задачи  $H^2/H_\infty$ -теории регуляторов для линейных стохастических объектов мультипликативного типа . . . . . 47

### Управление в технических системах

- Верба В.С., Меркулов В.И., Ильчук А.Р.** Подходы к оптимизации методов наведения на высокоскоростные интенсивно маневрирующие цели. Ч. 3 . . . . . 71
- Деррар Я., Саиди Ф. Мальти А.** Визуальное сервоуправление для деформируемых объектов с использованием геометрических примитивов и заранее спланированных траекторий . . . . . 86

## CONTENTS

### Nonlinear Systems

- Kogan M.M., Stepanov A.V.** Optimal Absolute Stabilization of Unknown Lurie Systems Based on Experimental Data and A Priori Information . . . . . 3
- Kukoverov M.V.** Towards Computation of Surface Area of Schur Stability Domain . . 21

### Stochastic Systems

- Shaykin M.Ye.** To the  $H^2/H_\infty$ -Theory of Regulators for Linear Stochastic Multiplicative Type Objects . . . . . 47

### Control in Technical Systems

- Verba V.S., Merkulov V.I., Ilchuk A.R.** Approaches to Optimization of Guidance Methods for High-Speed Intensely Maneuvering Targets. Part 3. Optimization of Guidance Based on the Dynamic Properties of Interceptors . . . . . 71
- Yasser Derrar, Farah Saidi, Abed Malti.** Visual Servoing for Deformable Objects with Pre-Planned Trajectory-Guided Geometric Primitives . . . . . 86