
В книге изложены классические разделы теории автоматического управления: теории устойчивости, управляемости и наблюдаемости. Издание содержит как основные положения соответствующих разделов, так и многочисленные задачи в основном теоретического характера, охватывающие многие важные разделы теории автоматического управления. Приводится также большой справочный материал по смежным дисциплинам: теории устойчивости обыкновенных дифференциальных уравнений, теории матриц и матричных неравенств, преобразованию Лапласа, конформным отображениям и др.

Книга является отражением учебных курсов, читаемых на кафедре нелинейных динамических систем и процессов управления факультета ВМК МГУ, а также научных исследований, проводимых сотрудниками кафедры. Она может быть рекомендована как аспирантам и студентам, специализирующимся в области автоматического управления, так и специалистам в этой области.