

**Control  
and Cybernetics**

VOL. 5 (1976) No. 1

**CONTENTS**

**SPIS TREŚCI**

**СОДЕРЖАНИЕ**

Editorial	4
LEWANDOWSKA A.: Controller synthesis for nonlinear plants with conditions on stability region	5
Synteza regulatorów dla obiektów nieliniowych przy warunku na obszar stabilności	
Синтез регуляторов для нелинейных систем при условиях на область устойчивости	
DOLECKI S.: Contrôlabilité et observabilité des systèmes en série	21
Sterowalność i obserwowałośc szeregowych połączeń układów	
Управляемость и наблюдаемость последовательных соединений систем	
LASIECKA I.: Finite difference approximation of optimal control for systems described by nonlinear differential equation with delay	35
Aproxymacja różnicowa sterowania optymalnego dla układów opisanych nieliniowymi równaniami różniczkowymi z opóźnieniem	
О разностной аппроксимации оптимального управления для систем описываемых нелинейными дифференциальными уравнениями с запаздыванием	
NIEMINEN J.: A combination of Heiders' theory and cycle- and path-balance	69
Równowaga słaba. Połączenie teorii Heidera oraz równowagi cyklu i drogi	
Слабое равновесие. Объединение теории Гейдера и равновесия цикла и пути	