Решить задачу адаптивного управления объектом вида



Вектор состояния предполагается недоступным прямому измерению. Цель управления задается выражением (7.6), где



 ⎯ сигнал задания. В ходе синтеза регулятора свести к минимуму динамический порядок алгоритма адаптации и количество фильтров.