

Dans cette étude, on propose un nouveau type d'observateur d'état pour des systèmes dynamiques comportant des non linéarités polynomiales. La stabilité de la structure proposée est analysée, de même que la convergence uniforme des estimations d'état. Le critère algébrique simple et efficace des polynômes normaux d'amortissement de *Naslin* permet de réaliser la synthèse des paramètres. Une série de simulations viennent illustrer les développements proposés sur la base d'une équation de *Van der Pol*.