

10. POUŽITÁ LITERATURA

/1/ Amerongen, J.Van., Udink Ten Cate: Model references adaptives autopilots for ships. Automatica, Vol. 11, 1975, pp. 441 - 449.

/2/ Anderson, B.D.V.: Exponential stability of linear equation arising in adaptive identification. IEEE Trans.Auto-mat.Contr., Vol.22, Feb.1977.

/3/ Barbalat, I.: Systemes a equations differentielles d'oscillations nonlineaires. Revue de Mathematiques Pures et Appliqués Bucharest, Vol.IV, No.2, 1959.

/4/ Bellman, R.: Methods of nonlinear analysis. Academic Press, New York 1970.

/5/ Bošek, B.: Základy regulačnej techniky. Skripta, SVTL Bratislava 1962.

/6/ Böhm, J.: Řídicí algoritmy pro řízení stochastických soustav. Seminář, IRAPA-Štětí, 1977.

/7/ Brusin, V.A.: Sintez bezpojiskovoj samonastrojiva-juščejša sistěmy metodom teoriji absolutnoj ustojčivosti. Avtomatika i Telemekhanika, No 7, 1977.

/8/ Butchart, R.L.; Shackloth, B.: Synthesis of model reference adaptation control systems by Lyapunov's second method. Proc. 1965 IFAC Symp. Adaptive Control. /Teddington, England/ ISA, 1966.

/9/ Pham, Thuong Cát: Modell referenciás adaptiv rendszerek tervezésének néhány problémája. Kandidátusi értekezés 1977, Magyar Tudományos Akadémia, Számítástechnikai és automatizálási kutató intézete.

/10/ Chi-Tsong-Chen: Analysis and synthesis of linear control systems. Holt, Reinhart and Winston, 1975.

/11/ Carrol, R.L.: New adaptive algorithms in Lyapunov synthesis. IEEE Trans.on Automatic Control 1976.

/12/ Udink Ten Cate: Discrete model reference adaptive control systems. Int.J.Control, 1978, Vol.28. No.2, pp.241-244.

/13/ Colburn, Boland III: Analysis of error convergence rate for a discrete model-reference adaptive system. IEEE Trans. on Aut. Contr. 1976, pp.773-775.

/14/ Činajev, P.J.: Samonastrajivajuščijesja sistemy. Naukovaja dumka, Kijev, 1969.

/15/ Dressler, R.M.: An approach to model-reference adaptive control systems. IEEE Trans. Aut. Contr., Vol.AC 12, 1967, pp.75-80.

/16/ Dyurki, I., Kocish, Y.: Experimental analog-computer investigation of a simple adaptive system. Aut. Remote Control 29, pp.349-352.

/17/ Fessl, J., Jarkovský, J.: K některým metodám identifikace a adaptivní regulace řešeným v IPU Moskva. ASŘ Bulletin INORGA XIV, č. 3, 1980.

/18/ Feytis, J.: Některé možnosti zlepšování kvality průběhu regulačních pochodů u jednoho typu regulovaných soustav. Interní zpráva VÚAP, 1968.

/19/ Feuer, Merse: Adaptive control of linear systems. IEEE Trans. on Aut. Contr., No.4, 1978.

/20/ Gill, K.F., Harland, G.E., Schwarzenbach, J.: Theoretical design of an adaptive controller for an I.C. engine. Control and Instrumentation 1972, October, pp.50-53.

/21/ Gromyko, Sankovskij: Samonastrajivajuščijesja sistemy s modelju. Energia, Moskva 1974.

/22/ Grayson, P.L.: The design of nonlinear and adaptive systems by Lyapunov's second method 1961. Polytechnic Inst. of Brooklyn, PIP MRI-937-61.

/23/ Grayson, P.L.: The status of synthetis using Lyapunov's method. Automatica, Vol.3, 1965, pp.91-121.

/24/ Gilbert, S.W., Monopoli, R.V.: A modified Lyapunov design for model reference adaptive control systems. Trans. IEEE, 1969.

/25/ Gilbert, S.W., Monopoli, R.V., Price, C.F.: Improved convergence and increased flexibility in the design of model reference adaptive control systems. Proc. 9th IEEE Symp. Adaptive Processes and Control, Dec. 1970.

/26/ Gilbert, J.W., Monopoli, R.W.: Parametr adaptive control of a class of time varying plants. Proc 5th Annu. Princeton Conf. Information Sciences and Systems, Mar. 1971, pp.404-408.

/27/ Chan Chien Hang, Parks, P.: Comparative studies of model reference adaptive control systems. IEEE Trans., Vol. AC 18, No.5, 1973, pp.419-428.

/28/ Hang, C.C.: Design studies of model reference adaptive control and identification systems. Ph.D. Discertation Department of Engineering, Warwick University, Warwick, Anglie, listopad 1973.

/29/ Hang, C.C.: An experimental study of a model reference system identification method. Int. J.Control, Vol. 23, No.3, 1976, pp.393-401.

/30/ Hang, C.C.: A new form of stable adaptive observer. IEEE Trans. on Aut. Contr., 1976, č.4, s.544-547.

/31/ Hang, C.C.: On state variable filters for adaptive system design. IEEE Trans.on Automatic Control, Dec.1976, pp.874-876.

/32/ Hang, C.C.: The elimination of positivity condition for continuos system identification. Proc. Laboratoire d'Automatique, Institute National Polytechnique De Grenoble.

/33/ Hassan el Hammoud: Riadenie spojite pracujúcich sústav s adaptívnym paralelným modelom. Kand. disert. práca, SVŠT Bratislava, EF, kat. automat. a reg. 1977.

/34/ Hassan, M., Singh, M.G.: Synchronous machine control using a two level model follower. Automatica, Vol.13, 1977, pp.173-176.

/35/ Jevljanov, L.G.: Issledovanie točnosti samonastrajivajuščichsja sistem s poiskom gradienta metodom vzpomogatelnovo operatora. Samonastrajivajuščijesja sistemy, Nauka 1965.

/36/ Jevljanov, L.G.: Samonastrajivajuščijesja sistemy s poiskom gradienta metodom vzpomogateln. operatora. Izvestija, AN Moskva, Techničeskaja kibernetika 1963, No.1, pp.113-120.

/37/ Jarkovský, J.: Studium některých druhů adaptivních regulací. SCH 1507, 1969, Interní zpráva VÚAP Karlín, 1969.

/38/ Jarkovský, J.: Analýza některých příčin neuspokojivých průběhů regulačních pochodů a možnost jejich zlepšení nasazením složitějších řídicích systémů - např. adaptivních. Práce kandidát. minima, FSI 1973-KAR.

/39/ Jarkovský, J.: Adaptivní systémy s referenčním modelem. Interní zpráva INORGA 1976, poř.č. 1016.

/40/ Jarkovský, J., Šulc, B.: Adaptivní identifikace přechodových charakteristik. Interní zpráva INORGA, ČVUT FSI č. 7814, 1979.

/41/ Jarkovský, J., Barnetová, V., Hušák, J.: Adaptivní řídicí systémy s referenčním modelem. Int. Zpráva INORGA, 1978, p.č. 1066.

/42/ Jarkovský, J.: Přímé adaptivní řízení. Int. zpráva INORGA. 1979.

/43/ Jarkovský, J.: Návrh a vyšetření vlastností adaptivního regulačního obvodu s referenčním modelem. Int. zpráva INORGY, 1978.

/44/ Jarkovský, J.: Adaptivní systém s referenčním modelem a jeho využití v praxi. 3.cel. seminář Aplikace počítačů v oblasti ASŘ TP, Karlovy Vary 1980.

/45/ Jarkovský, J.: On a model reference adaptive control system. IFAC Symp. Workshop, Prague 1977.

/46/ Jeremin, E.P., Loan, N.T., Čchartišvili, G.S.: Bezpojiskovaja sistema identifikaciji s modelju sintezirujemaja po kriteriu giperustojčivosti. Avtomatika i Telemekhanika 1973.

/47/ Jadykin, I.B., Volkov, E.V., Šergold, I.E.: Statičeskiye i dinamičeskiye modeli adaptivnej sistemy upravlenija s etalonnej modelju objekta. Pribory i sist. uprav. 1977, č. 5.

/48/ Jadykin, I.B., Volkov, E.V.: Analiz dinamiky adaptivno reguljatora s etalonnej modelju. Pribory i sist. uprav. 1978, č.7.

/49/ Jadykin, I.B., Volkov, E.V.: Metodika rasčeta adaptivno reguljatora s etalonnoj modelju. Pribory i sist. uprav. 1978, č. 12.

/50/ Jadykin, I.B. Design of nonlinear adaptation and adaptive identification algorithms by using nonsearching self-adjusting systems /NSAS/ with a reference model. IFAC, Helsinki 1978.

/51/ Jadykin, I.B.: Častotnyje metody isledovaniya dinamiki bezpojiskovykh samonastrajivajuščeksja sistem. Izv.AN SSSR, Techn. kibernetika, No.5, 1973.

/52/ Krutova, J.N., Rutkovskij, V.J.: Samonastrajivajuščiesja sistemy s modelju. Techničeskaja kibernetika, 1964, No 4.

/53/ Krutova, J.N., Rutkovskij, V.J.: Dynamic of first order model-reference adaptive systems. Avtomatika i Telemekhanika 1964, No.2.

/54/ Krutova, J.N., Rutkovskij, V.J.: Vlijaniya integralov v zakonach izmenenija perestrajivajemych koeficientov na dinamiku samonastrajivajušč. sistem s modelju. Avtomatika i Telemekh. 1964, No.4.

/55/ Kalman, R.E.: Lyapunov functions for the problem of Lure'in automatic control. Proc. National Academy of Sciences /USA/, Vol.49, 1963, pp.201-205.

/56/ Kalman, R.E., Bertram, J.E.: Control systems analysis and design via the second method of Lyapunov. Trans. of ASME, Jour. Basic. Eng. 1960, pp.871-393.

/57/ Krutova, I.B., Jadykin, I.B.: Analysis of adaptive control through sensitivity model. III IFAC Symp. on Sensitivity Adaptivity and Optimality, Ichia, Italy, Techn. Papers 1973.

/58/ Kuchtěnko, B.I.: Dinamika samonastrajisajuščichsja sistem so stabilizacijej častotnyh charakteristik. Mašinstrojenje 1970.

/59/ Kotek, Z., Štecha, J.: Teorie optimálního řízení. ČVUT-FEL 1971.

/60/ La Salle, J., Lefschetz, S.: Stability by Lyapunov's direct method. ACADEMIC PRESS, New York 1961.

/61/ Loan, N.T.: Bezpojiskovaja sistema identifikaciji s modelju sintezirujemaja po teoriji giperustojčivosti. Avtomatika i Telemechanika 5, 1973.

/62/ Landau, I.D.: Elimination of the positivity condition in the design of parallel MRAS. IEEE Trans. Aut. Contr., Dec. 1978.

/63/ Ljung, L., Landau, I.D.: Model reference adaptive systems and self-tuning regulators - some connections. IFAC, Helsinki 1978.

/64/ Landau, I.D., Courtioul, B.: Design of multivariable adaptive model following control systems. Automatica, Vol. 10, pp.483-494.

/65/ Landau, I.D.: A hyperstability criterium for model reference adaption control system. IEEE Trans. Aut. Control AC-14, 1969, pp.552-555.

/66/ Landau, I.D., Courtioul, B.: High speed adaptation system for controlled electrical drives. Automatica, Vol. 11, 1975, pp.119-127.

/67/ Landau, I.D.: Adaptive model following system for flight control and simulation. Journal of Aircraft 9, 1972, pp.668-674.

/68/ Landau, I.D.: A generalization criterion of the hyperstability conditions for model reference adaptive systems. IEEE Trans. Aut. Control AC-17, 1972, pp.246-247.

/69/ Landau, I.D.: A survey of model reference adaptive techniques /Theory and Applications/. Automatika 10, 1972.

/70/ Landau, I.D.: Les systèmes adaptifs avec modèle /Theorie, mise en oeuvre, application/. Automat., sv.XVI, č. 5, květen 1971, pp.272-287.

/71/ Laptěv, V.G.: O točnosti identifikacii. Avt. i Tele-mech. 1979, č. 1.

/72/ Landau, I.D., Grossu, A.V., Gavat, S.: L'utilisation de la commande adaptative a l'aide d'un modèle dans la régulation des moteurs électriques. Autom. Tome XII, 1968, Avril 1968, No.4, pp.146-152.

/73/ Luders, G., Narendra, K.S.: An adaptive observer and identifier for a multivariable linear system. 7th Annu.Princeton Conf. Informat. Sciences and Systems, May 1973, pp.367-370.

/74/ Lindorf, D.P.: Effects of incomplete adaptation and disturbance in adaptive control. Journal Automat. Contr. Conf. 1972.

/75/ Morgan, A.P., Narendra, K.S.: On the stability of nonautonomous differential equations $\dot{\underline{x}} = \underline{A}\underline{x} + \underline{B}(t)\underline{x}$ with skew-symmetric matrix $\underline{B}(t)$. SIAM J.Contr.Optimiz., Vol.15, Jan.1977.

/76/ Monopoli, R.V.: Model reference adaptive control with an augmented error signal. IEEE Trans. and Aut. Control, No.5, 1974.

/77/ Monopoli, R.V.: The Kalman-Yacubovich lemma in adaptive control system design. IEEE Trans. Aut. Cont., Vol. AC-18, 1973, pp.527-529.

/78/ Monopoli, R.V.: Trans IEEE /Correspondence/. 1965, AC-10, pp.369.

/79/ Monopoli, R.V., Gilbert, R.V.: Model reference adaptive control based on Lyapunov like techniques. Proc. 2nd IFAC Symp. System Sensitivity and Adaptivity /Dubrovnik/ Aug. 1968, pp.F24-36.

/80/ Mesch, F.: Selbsteinstellender Regler mit Selbsteinstellenden Bezugsmodell. Zmsr 5, 1962.

/81/ Modrlák, O.: Základy adaptivního řízení. VŠST Liberec, Kat. tech. kyb., Inter.zpr. č. KTK-0046, 1978.

/82/ Mendel, J.M.: Property of the equation - error approach to parameter identification. IEEE Trans. on Aut. Contr. 1970, Dec., pp.676-678.

/83/ Mirošnik, I.B.: Sintez adaptivnogo reguljatora natjaženija. Pribory i sistemy uprav. 1979, č.9.

/84/ Matko, D., Bremšak, F.: On the equivalence of parameter adaptive and model reference systems. Int.J.Control, 1979, Vol. 30, No.2.

/85/ Narendra, K.S., Kudva, P.: Stable adaptive schemes for systems identification and control. Part II, IEEE Trans. System, Man and Cybernetics, Nov. 1974, pp.526-560.

/86/ Nikiforuk, P.N., Gupta, M.M., Tamura, K.: The design of a signal synthesis model reference adaptive control systems for linear unknown plants. Journal of Dynamic Systems, Measurement and Control, June 1977.

/87/ Nikiforuk, P.N., Gupta, M.M. et al.: On the design on model reference adaptive flight control system. AIAA Guidance and Control Conf., Boston, Aug. 1975.

/88/ Narendra, K.S., Tripathi, S.S.: The choice of a adaptive parameters in model reference control systems. Proc. 5th Asilomar Conf. on Circuit and Systems.

/89/ Narendra, K.S., Valavani, L.S.: A comparison of Lyapunov and hyperstability approaches to adaptive control of continuous systems. Trans. on Automat. Control, April 1980.

/90/ Narendra, K.S.: Valavani, L.S.: Stable adaptive controllers design direct control. IEEE Trans. on Aut. Control, Vol. AC-25, August 1978.

/91/ Narendra, K.S., Valavani, L.S.: Direct and indirect adaptive control. IFAC, Helsinki 1978.

/92/ Porter, B., Tatnall, M.L.: Performance characteristics of an adaptive hydraulic servo-mechanism. Int.J.Control, 1970, Vol.11, No.5, pp.741-757.

/93/ Perov, V.L., Jadykin, I.B., Kotěňko, I.B., Šugol, A.A.: Výber struktury adaptivnoho reguljatora s etalonnoju modelju dla upravlenija processom nějtralizaciji v proizvodstve amiačnoj selitry. Pribory i sist. upravl. 1976, č. 12.

/94/ Popov, V.M.: The solution of a new stability problem for controlled systems. Automat. Remote Contr., Vol. 24, pp.1-23, 1963, pp.1-23.

/95/ Osburn, Whitaker: New development in the design of adaptive control systems. Instr. of aeronaut. sciences, 1961.

/96/ Parks, P.: Lyapunov redesign of model reference adaptive control systems. Trans. IEEE 1966, No.3, AC-11.

/97/ Pazdera, J.S., Pottinger, H.J.: Linear system identification via Lyapunov design techniques. Proc. Jacc, 1969, pp.795-801.

/98/ Phillipson, P.H.: Design method for model reference adaptive systems. Proceedings 1968-69, Vol. 183, Part I, No.35, The Institution of Mechanical Engineers.

/99/ Phillipson, P.H.: Trans. IEEE /Correspondence/ 1967. AC-12, 626.

/100/ Porter, B, Tatnall, M.L.: Performance characteristics of multivariable model-reference adaptive systems synthesized by Lyapunov's direct method. Inst. Control 1969, 10, 241.

/101/ Price, C.F.: An accelerated gradient method for adaptive control. Proc. 9th IEEE Symp. Adaptive Proces. Decision and Control Dec. 1970, pp.IV, 4.1.-4.9.

/102/ Petrov, B.N., Rutkovskij, B.J., Zemljakov, S.D., Krutova, I.N., Jadykin, I.B.: Někotoryje voprosy teoriji bezposrednykh samonastrajivajuščichsja sistem I, II. Izv. AN SSSR, Techničeskaja kibernetika No.2, No.3, 1976.

/103/ Rutkovskij, B.J.: Samonastrajivajuščijesja sistemy v avtomatičeskom upravleniji. Izv. AN SSSR, Techn. Kibernetika No. 5, 1976.

/104/ Rutkovskij, B.J., Petrov, B.N., Krutova, I.N., Zemljakov, S.D.: Principy postrojenija i projektirovanija samonastrajivajuščichsja sistem upravlenija. Mašinostrojenije, Moskva, 1972.

/105/ Rake, H.: Selbsteinstellende Systeme nach dem Gradientenverfahren. Regelungstechnik Heft 5, 1967.

/106/ Solodovnikov, V.V., Šramka, V.: Rasčot i projektirovanije analytičeskich samonastrajivajuščichsja sistem s etalonju modelju. Mašinostrojenije, Moskva 1972.

/107/ Schaufelberger, W.: Modeladaptive Systeme. Disertační práce. Eidgenössische Technische Hochschule Zürich, 1969.

/108/ Schaufelberger, W., Huguenin, F.: Model reference adaptive gain control using microcomputers. IFAC Digital Computer Applications to Process Control, Haag 1977.

/109/ Sutherlin, D.W., Boland, J.S.III.: Design techniques for model reference adaptive control systems. Proc. 1972, Joint Automatic Control Conf., Stanford, Calif. Aug. 1972.

/110/ Ščibrány, M.: Príspevok k identifikácii spojitých lineárnych jednoparametrových sústav s adaptivnými obvodami a referenčným modelom. Automatizace č.5, 1980, pp.128-132.

/111/ Sebakhy, O.A.: A discrete model reference adaptive system design. Int. J. Control, 1976, No.6, pp.799-804.

/112/ Tomizuka, M.: Series - parallel and parallel identification schemes for a class of continuous nonlinear systems. ASME Journal of Dynamic Systems, Measurement and Control, June 1977, pp.137-140.

/113/ Tjutjundžijev, N.D.: Adaptivní deterministická identifikace s využitím principu adaptivních systémů s referenčním modelem. Dipl. práce, FEL, 1979.

/114/ Unbehauen, H.: Adaptive Regelsysteme. Universität Stuttgart, 1971.

/115/ Václavík, I., Suchý, J., Mudrončík, D., Veselý, V., Harsányi, L.: Adaptivný regulátor budenia synchronného generátora. Automatizace č. 11, 1977, pp.299-306.

/116/ Winston, G.C., Gilbert, J.W.: Adaptive compensation for an optimal tracking telescope. Automatica, Vol. 10, 1974, No. 2.

/117/ White, A.S.: Reply to discussion on analysis and design of model-reference adaptive control systems. Proc.Inst. Elect.Engrs. 1966 /113/ No.1, 175.

/118/ Weber, W.: Adaptive Regelungssysteme I, II. Akademie, Verlag Berlin 1971.

/119/ Kar Keung D. Young.: Asymptotic stability of model reference systems with variable structure control. IEEE Trans. on Aut.Contr., April 1977, pp.279-281.

/120/ Yuan, J.S.C., Wonham, W.H.: Probing signals for model reference identification. IEEE Trans.Aut.Contr., Vol. AC-22, pp.530-538, Aug. 1977.