

22. Seznam použité literatury

- [1] Wiener N.: Kybernetika (čes.překlad). 1960, Praha: SNTL.
- [2] Burns L. D., McCormick J. B., Borroni-Bird C. E.: Vozidlo změny. Scientific american (čes. verze), 2004. **2004**(1): p. 75-83.
- [3] Varaia P.: PATH presentation. 1995, UCLA: Berkeley. (též: <http://www-path.eecs.berkeley.edu>)
- [4] Kotek Z., Vysoký P., Zdráhal Z.: Kybernetika. 1990, Praha: SNTL.
- [5] Vítečková M.: Doporučované označování veličin v automatizaci. Automatizace, 2002. **45**(12): p. 780-785.
- [6] Balátě J.: Automatické řízení. 2003, Praha: Ben.
- [7] Peng H., Tomizuka M.: Lateral control of front-wheel-steering rubber-tire vehicles. 1990. UCLA, Bekeley.
- [8] Kubík S., Kotek Z., and Šalamon M.: Teorie regulace I. 1968, Praha: SNTL.
- [9] Švec J., Kotek Z.: Teorie automatického řízení (technický průvodce). 1969, Praha: SNTL.
- [10] Ogata K.: Modern control engineering. 1970, Englewood Cliffs N. J.: Prentice - Hall Inc.
- [11] John J.: Systémy a řízení. 1999, Praha: ČVUT.
- [12] Štecha J.: Obecná teorie systémů. 1978, Praha: ČVUT.
- [13] Pech Z.: Teorie automatického řízení. 1989, Praha: ČVUT.
- [14] Hrivňák J., Spurná N.: Lineární číslicové radiace obvody v příkladech a úlohách. 1983, Bratislava: Alfa.
- [15] Kuo B. C.: Discrete data control systems. 1970, Englewood Cliffs N. J.: Prentice Hall Inc.
- [16] Gleick J.: Chaos. 1996, Brno: Ando publishing.
- [17] Štecha J., Havlena V.: Moderní teorie řízení. 2000, Praha: ČVUT.
- [18] Kubík S., et al.: Optimální systémy automatického řízení. 1972, Praha: SNTL.
- [19] Kotek Z., Razím M.: Teorie nelineárních, optimálních a adaptivních řídicích systémů. 1988, Praha: ČVUT.
- [20] Svítek M., Borka J., Vlček M.: Modelování systémů a procesů, 2001, Praha, ČVUT.