

7. SEZNAM UŽITÉ LITERATURY.

1. Kubík S., Kotek Z. a kol.: Teorie automatického řízení, SNTL - Praha, ALFA - Bratislava, 1982
2. Kotek Z., Kubík S., Razím M.: Nelineární dynamické systémy, SNTL, Praha 1973
3. Bašarin A.V.: Rasčet dinamiki i sintéz nelinejnyh sistem upravlenija, Gosenergoizdat, Moskva, 1960
4. Foellinger O.: Nichtlineare Regelungen, Oldenburg, Muenchen 1970
5. Topčejev Ju.I.: Diskretnyje nelinejnyje sistěmi, Mašinostrojenje, Moskva 1982
6. Kuncevič V.M. a kol.: Nelinejnyje sistěmi upravlenija s častotno- i širotno-impulsnou moduljacijej, Zechnika, Kijev, 1970
7. Kotek Z. a kol.: Adaptivní a učící se systémy, SNTL, Praha, 1980
8. Chalupa V., Kirchmann B.: Některé obvody s adaptivní nelineární charakteristikou,
Slaboproudý obzor 31 /1970/, str. 59 - 61
9. Kubík S., Kotek Z. a kol.: Optimální systémy automatického řízení, SNTL, Praha 1972
10. Nagy J.: Stabilita řešení obyčejných diferenciálních rovnic, SNTL, Praha 1982
11. Sůva S.: Graphical Analysis of First and Second Order Pulse-Width-Modulated Sampled Data Regulator Systems,
Kybernetika, 7 /1971/, str. 58 - 76
12. Tou J. T.: Modern Control Theory, McGRAW-HILL, New York, 1964
13. Kotek Z., Razím M.: Teorie nelineárních, optimálních a adaptivních řídicích systémů, Skriptum FEL ČVUT, 1982
14. Strejc V.: Stavová teorie lineárního diskrétního řízení, Academia, Praha 1977
15. Tuzar A., Šindelář J.: Úvod do teorie stability regulovaných soustav, příloha časopisu Kybernetika 6 /1970/ a 7 /1971/
16. Pontrjagin L.S., Boltjanskij V.G., Gamkrelidze R.V., Miščenko I.F.: Matematická teorie optimálních procesů,
SNTL, Praha 1964