

C – Charakteristika studijního předmětu nebo tématického bloku	
Název studijního předmětu	Adaptivní řízení - rozšiřující partie
Způsob zakončení	zkouška
Další požadavky na studenta	
<p>Znalost transformace Laplaceovy a Z transformace, spojité a diskrétní popisy dynamických systémů. Znalost návrhu diskrétních stavových regulátorů metodou nejmenších čtverců – Riccatiho diferenční rovnice.</p>	
Přednášející	
<p>Doc. Ing. Bedřich Janeček, CSc. Doc. Ing. Osvald Modrlák, CSc.</p>	
Stručná anotace předmětu	
<p>H nekonečno metoda návrhu regulátoru. Rekurzivní metody identifikace časově proměnných dynamických systémů. Citlivostní a doplňková (complementary) citlivostní funkce uzavřeného regulačního obvodu. Robustní návrh regulátoru.</p>	
Odborná literatura	
<p>Ioannou P.A., Sun J.: Robust Adaptive Control. Prentice Hall, 1996, ISBN 0-13-439100-4</p> <p>Åström K. J., Wittenmark B.: Adaptive Control. Theory for the User. Second Edition. Addison – Wesley, 1995, ISBN 0-201-55866-1</p> <p>Ljung L.: System Identification. Theory for the User. Second Edition. Prentice Hall, 1999, ISBN 0-13-656695-2</p>	