

## Références

Adaptech (1990-2001) : *La Lettre d'Adaptech*, 4 rue du Tour de L'Eau, St. Martin d'Hères, France.

Adaptech (1996a): *WinPIM – Progiciel d'identification des modèles de procédés*, 4 Rue du Tour de l'Eau, St. Martin d'Hères, France.

Adaptech (1996b): *WinREG – Progiciel de calcul et optimisation des régulateurs numériques*, 4 Rue du Tour de l'Eau, St. Martin d'Hères, France.

Adaptech (1997a): *WinTRAC – Progiciel d'acquisition et de régulation numérique R-S-T temps réel*, Adaptech, St. Martin d'Hères, France.

Adaptech (1997b): *WinPIM-BF – Module logiciel d'identification en boucle fermée*, 4 rue de la Tour de l'Eau, St. Martin d'Hères, France

Adaptech (1998a) : *Optreg – Software for automated design of robust digital controllers using convex optimization* (for Matlab), Adaptech, St. Martin d'Hères, France.

Adaptech (1999a): *REDUC – Controller order reduction by closed-loop identification* (Toolbox for Matlab), Adaptech, 4 rue de la Tour de l'Eau, St. Martin d'Hères, France

Adaptech (1999b) : *CLID – Plant model identification in closed loop* (Toolbox for Matlab), 4 rue de la Tour de l'Eau, St. Martin d'Hères, France.

Adaptech (2001a): *Guide d'intégration du régulateur R-S-T sur cibles programmables*, 4, Rue de la Tour de l'Eau, St. Martin d'Hères, France.

Adaptech (2001b): *Guide d'intégration SBPA (séquence binaire pseudo aléatoire)*, Adaptech, 4 Rue de la Tour de l'Eau, Saint Martin d'Hères, France.

Anderson B.D.O., (1993) : « Controller reduction : moving from theory to practice », *IEEE Control Magazine*, vol. 13, pp. 16-25.

Anderson B.D.O., Liu Y., (1989) : « Controller reduction : concepts and approaches », *IEEE Trans. on Automatic Control*, vol. 34, no. 8, pp. 802-812.

Anderson B.D.O, Moore J.B., (1971) : *Linear Optimal Control*, Prentice Hall, Englewood Cliffs, N.J.

Aström K.J., (1970) : *Introduction to Stochastic Control Theory*, Academic Press, N.Y.

Aström K.J., Hägglund I., (1995) : *PID Controllers Theory, Design and Tuning*, 2<sup>nd</sup> edition ISA, Research Triangle Park, N.C., U.S.A.

- Aström K.J., Wittenmark B., (1995) : *Adaptive Control*, 2<sup>ème</sup> édition, Addison Wesley, Reading, Mass.
- Aström K.J., Wittenmark B., (1997) : *Computer Controlled Systems - Theory and Design*, 3<sup>ème</sup> édition, Prentice-Hall, Englewood Cliffs, N.J.
- Bendat J.S., Piersol A.G., (1971) : *Random Data : Analysis and Measurement Procedures*, John Wiley.
- Béthoux G., (1976) : «Approche unitaire des méthodes d'identification et de commande adaptative des procédés dynamiques», Thèse 3<sup>ème</sup> cycle, Institut National Polytechnique de Grenoble, juillet.
- Bourlès H., Irving E., (1991) : « La méthode LQG/LTR : une interprétation polynomiale, temps continu/temps discret », *RAIRO-APII*, Vol. 25, pp. 545-568.
- Box G.E.P., Jenkins G.M., (1970) : *Time Series Analysis , Forecasting and Control*, Holden Day, S. Francisco.
- Candy J.V., (1986) : *Signal Processing - The Model Based Approach*, MacGraw-Hill, N.Y.
- Clarke D.W., Gawthrop P.J., (1975) : « A Self-Tuning Controller », *Proc. IEE*, vol.122, pp. 929-34.
- Clarke D.W., Gawthrop P.J.,(1979) : « Self-tuning Control », *Proc. IEEE*, vol. 126, pp .633-40.
- Constantinescu A., (2001) : « Commande robuste et adaptative d'une suspension active », Thèse docteur INPG, Lab. d'Automatique de Grenoble (INPG/CNRS), Décembre.
- Doyle J.C., Francis B.A., Tanenbaum A.R.,(1992) : *Feedback Control Theory*, Mac Millan, N.Y.
- Dugard L., Landau I.D., (1980) : « Recursive Output Error Identification Algorithms : Theory and Evaluation », *Automatica*, vol. 16, pp.443-462.
- Dugard L., Landau I.D., (1988) : *Commande Adaptative - Méthodologie et Applications*, Hermès, Paris, 1988.
- Duong H.N. (1993) : « Identification structurelle et paramétrique des systèmes linéaires monovariabiles et multivariabiles », Thèse docteur, Lab. d'Automatique de Grenoble (INPG/CNRS).
- Duong H.N., Landau I.D., (1996) : « An I.V. based criterion for model order selection », *Automatica*, vol. 32, no. 6, pp. 909-914.
- Eykhoff P., (1974) : *System Identification : Parameter and State Estimation*, John Wiley, London.
- Fenot C., Rolland F., Vigneron G., Landau I.D., (1993) : « Open loop adaptive feedback control of deposited zinc in hot dip galvanizing », *Control Engineering Practice*, vol. 1, no. 5.
- Fenot C., Vigneron G., Rolland F., Landau I.D., (1993) : « Régulation d'épaisseur de dépôt de zinc à Sollac, Florange », *Revue Générale d'Electricité*, no. 11, pp. 25-30, Déc.
- Foulard C., Gentil S., Sandraz J.P., (1985) : *Commande et Régulation par Calculateur*, Eyrolles, Paris.

- Franklin G., Powell J.D., (1986) : *Feedback Control of Dynamic Systems*, Addison Wesley, Reading, Mass.
- Franklin G.F., Powell J.D., Workman M.L., (1990) : *Digital Control of Dynamic Systems*, 2<sup>ème</sup> édition, Addison Wesley, Reading, Mass.
- Gevers M., (1993) : « Towards a joint design of identification and control », dans *Essays in Control* (H.L. Trentelman, J.C. Willems, Eds), Birkhäuser, Boston, USA, pp. 111-152.
- Gilles J.Ch., Decaulne P., Pellegrin M., (1967) : *Dynamique de la Commande Linéaire*, Dunod, Paris.
- Goodwin G.C., Payne R.L., (1977) : *Dynamic System Identification : Experiment Design and Data Analysis*, Academic Press, N.Y.
- Goodwin G.C., Sin K.S., (1984) : *Adaptive Filtering Prediction and Control*, Prentice-Hall, Englewood Cliffs, N.J.
- Hogg R., Graig A., (1970) : *Introduction to Mathematical Statistics*, MacMillan, N.Y.
- Isermann R., (1980) : « Practical aspects of process identification », *Automatica*, vol.16, pp. 575-587.
- Isermann R., (Ed) (1981) : « Special Issue on System Identification », *Automatica*, vol 17, n° 1.
- Kailath T., (1980) : *Linear systems*, Prentice Hall, Englewood Cliffs, N.J.
- Karimi A., Landau I.D., (1998) : « Comparison of the closed loop identification methods in terms of the bias distribution », *Systems and Control Letters*, vol. 34, pp. 159-167.
- Kelly R., (1986) : « Quelques résultats théoriques et pratiques sur la commande adaptative », Thèse docteur ingénieur, I.N.P.G., janvier.
- Kuo B., (1980) : *Digital Control Systems*, Holt Saunders, Tokyo.
- Kuo B.C., (1991) : *Automatic Control Systems* (6<sup>ème</sup> édition), Prentice Hall, N.J.
- Kwakernaak H., (1994) : « La commande robuste : optimisation à sensibilité mixte » dans *La robustesse* (A. Oustaloup Ed.), pp. 75-162, Hermes, Paris.
- Landau I.D., (1975) : *Systèmes non linéaires*, Notes de cours, Laboratoire d'Automatique, ENSGP, Grenoble.
- Landau I.D., (1979) : *Adaptive control – the model reference approach*, Dekker, N.Y.
- Landau I.D., (1981) : « Model Reference Adaptive Controllers and Stochastic Self-tuning Regulators, A Unified Approach », *Trans. A.S.M.E, J. of Dyn. Syst. Meas. and Control*, vol. 103, n°4, pp. 404, 416.
- Landau I.D., (1982) : « Near Supermartingales for Convergence Analysis or Recursive Identification and Adaptive Control Schemes », *Int J. of Control*, vol.35, pp. 197-226.
- Landau I.D., (1983) : *Lectures Notes on Adaptive Control*, University of California, Continuing Education in Engineering, Berkeley.
- Landau I.D., (1984) : « A Feedback System Approach to Adaptive filtering », *IEEE Trans. on Information Theory*, avril.

Landau I.D., (1986) : « La Commande Adaptative : Un Tour Guidé » dans *Commande adaptative - Aspects pratiques et théoriques*, (Landau, Dugard-Editeurs), Masson, Paris.

Landau I.D., (1989) : « Adaptive Control - Robustness and Performance Enhancement », *Actes du 3<sup>ème</sup> Symposium International IFAC Adaptive Systems in Control and Signal Processing*, Glasgow, avril.

Landau I.D., (1993) : « Evolution of Adaptive Control », *A.S.M.E. Transactions, Journal D.S.M.C.*, vol. 115, no. 2, pp. 381-391, juin.

Landau I.D., (1995) : « Robust digital control of systems with time delay (the Smith predictor revisited) », *Int. J. of Control*, vol. 62, pp. 325-347.

Landau I.D., (2001a) : « Identification in closed loop : a powerful design tool (better models, simple controllers) », *Control Engineering Practice*, vol. 9, no. 1, pp. 51-65.

Landau I.D., (2001b) : « Les bases de l'identification des systèmes » dans *Identification des Systèmes* (I.D. Landau, A. Bensançon-Voda, ed), pp. 19-130, Hermes, Paris.

Landau I.D., Cyrot Ch., Rey D., (1992) : « Robust control design using the combined pole placement sensitivity function shaping method », Note interne, Laboratoire d'Automatique de Grenoble, ENSIEG, n°92-194, Grenoble.

Landau I.D., Dugard L., (1986) : *Commande adaptative - Aspects pratiques et théoriques*, Masson, Paris.

Landau I.D., Karimi A., (1997a) : « An output error recursive algorithm for unbiased identification in closed loop », *Automatica*, vol. 33, no. 8, pp. 933-938.

Landau I.D., Karimi A., (1997b) : « Recursive algorithms for identification in closed-loop – a unified approach and evolution », *Automatica*, vol. 33, no. 8, pp. 1499-1523.

Landau I.D., Karimi A., (1998) : « Robust digital control using pole placement with sensitivity function shaping method », *Int. J. of Robust and Nonlinear Control*, vol. 8, pp. 191-210.

Landau I.D., Karimi A., (2001a) : « A unified approach to closed-loop plant identification and direct controller reduction », *Proceedings European Control Conference 2001 (ECC01)*, Porto, Portugal, Septembre.

Landau I.D., Karimi A., (2001b) : « Identification des modèles de procédé en boucle fermée », dans *Identification de systèmes*, (I.D. Landau, A. Besançon-Voda, Eds), pp. 213-244, Hermès, Paris.

Landau I.D., Karimi A., Constantinescu A., (2001) : « Direct controller reduction by identification in closed loop », *Automatica*, vol. 37, no. 11, pp. 1689-1702.

Landau I.D., Langer J., Rey D., Barnier J., (1996) : « Robust control of a 360° flexible arm using the combined pole placement / sensitivity function shaping method », *IEEE Trans. on Control Systems Tech.*, vol. 4, no. 4, pp. 369-383.

Landau I.D., Lozano R., (1981) : « Unification of Discrete-Time Explicit Model Reference Adaptive Control Designs », *Automatica*, vol. 12, pp. 593-611.

Landau I.D., Lozano R., M'Saad M., (1997) : *Adaptive Control*, Springer, Londres.

Landau I.D., M'Sirdi N., M'Saad M., (1986) : « Techniques de modélisation récurrentes pour l'analyse spectrale paramétrique adaptative », *Traitement du Signal*, vol.3, pp. 183-204.

Landau I.D., Rolland F., (1993) : « Identification and digital control of electrical drives », *Control Engineering Practice*, vol. 1, no. 3.

Langer J., Constantinescu A., (1999) : « Pole placement design using convex optimization criteria for the flexible transmission benchmark », *European Journal of Control*, vol. 5, no. 2-4, pp. 193-207.

Langer J., Landau I.D., (1996) : « Improvement of robust digital control by identification in closed loop. Application to a 360° flexible arm », *Control Engineering Practice*, vol. 8, no. 4, pp. 1079-1088.

Langer J., Landau I.D., (1999) : « Combined pole placement / sensitivity function shaping using convex optimization criteria », *Automatica*, vol. 35, pp. 1111-1120.

Langer J., Landau I.D., (2002) : « Placement de pôles avec calibrage des fonctions de sensibilité par optimization convexe », dans *Conception de commandes robustes*, (J. Bernusson, A. Oustaloup, Eds), chap. 4, Hermes, Paris.

Ljung L.,(1999) : *System Identification - Theory for the User*, 2<sup>ème</sup> édition, Prentice Hall, Englewood Cliffs.

Ljung L., Söderström T., (1983) : *Theory and Practice of Recursive Identification*, MIT Press, Cambridge, Mass.

Longchamp R., (1995) : *Commande numérique de systèmes dynamiques*, Presses Polytechniques et Universitaires Romandes.

Lozano R., Landau I.D., (1982) : « Quasi-direct adaptive control for nonminimum phase systems », *Transactions A.S.M.E., Journal of D.S.M.C.*, vol. 104, n°4, pp. 311-316, décembre.

Mathworks (1998) : *Identification toolbox for Matlab*, The Mathworks Inc., Mass. U.S.A.

M'Saad M., Landau I.D., (1991) : « Adaptive Control : An overview », *Actes du Symposium International IFAC ADCHEM 91*, pp.3-11, Toulouse.

Narendra K.S., Taylor J.H., (1973) : *Frequency Domain Criteria for Absolute Stability*, Academic Press, New York.

Ogata K., (1990) : *Modern Control Engineering* (2<sup>ème</sup> édition), Prentice Hall, N.J.

Ogata K., (1987) : *Discrete-Time Control Systems*, Prentice Hall, N.J.

Press W.H., Vetterling W.T., Teukolsky S., Flanery B., (1992) : *Numerical recipes in C (The art of scientific computing)*, 2<sup>ème</sup> édition, Cambridge University Press, Cambridge, Mass.

Prochazka H., Landau I.D., (2001) : « Pole placement with sensitivity function shaping using 2 zeros/2 poles digital band-stop filters », Note Interne, LAG (INPG), Grenoble, Oct.

- Richalet J., (1991) : *Pratique de l'identification*, Hermès, Paris.
- Rolland F., Landau I.D., (1991) : « Pour mieux réguler le PC va vous aider », *Mesures*, pp. 71-73, décembre.
- Sévély Y., (1973) : *Systèmes et Asservissements Linéaires Echantillonnés*, Dunod, Paris.
- Shinskey F.G., (1979) : *Process Control Systems*, McGraw-Hill, N.Y.
- Söderström T., Stoica P., (1983) : « Instrumental variable methods for system identification », *Lectures Notes in Control and Information Sciences*, Springer Verlag, Berlin.
- Söderström T., Stoica P., (1989) : *System Identification*, Prentice Hall International, Hertfordshire.
- Solo V., (1979) : « The Convergence of A.M.L. », *IEEE Trans. Automatic Control*, vol. AC-24, pp. 958-963.
- Sung H.K., Hara S., (1988) : « Properties of sensitivity and complementary sensitivity functions in single-input, single-output digital systems », *Int. J. of Cont.*, vol. 48, n°6, pp. 2429-2439.
- Takahashi Y., Rabins M., Auslander D., (1970) : *Control*, Addison Wesley, Reading, Mass.
- Van den Bossche E., (1987) : « Etude et commande adaptative d'un bras manipulateur flexible », Thèse docteur-ingénieur, I.N.P.G.
- Van den Bossche E., Dugard L., Landau I.D., (1986) : « Modelling and Identification of a Flexible Arm », *Proceedings A.C.C.*, Seattle, U.S.A.
- Van den Hof P., Shrama R., (1993) : « An indirect method for transfer function estimation from closed loop data », *Automatica*, vol. 29, no. 6, pp. 1523-1528.
- Vieillard J.P., (1991) : « Machine automatique pour la fabrication de cables torsadés téléphoniques », *La Lettre d'Adaptech*, no. 2, pp. 1-2, Adaptech, St. Martin d'Hères, France.
- Vigneron G., (1991) : « Etude et réalisation d'une régulation auto-adaptative d'épaisseur de zinc sur une ligne de galvanisation », Mémoire d'ingénieur C.N.A.M, Metz.
- Vinnicombe G., (1993) : « Frequency domain uncertainty and the graph topology », *IEEE Trans. on Automatic Control*, vol. 38, no. 9, pp. 1371-1383.
- Voda A., Landau I.D., (1995a) : « A method for the auto-calibration of P.I.D. controllers », *Automatica*, no. 2.
- Voda A., Landau I.D., (1995b) : « The auto-calibration of P.I. controllers based on two frequency measurements », *Int. J. of Adaptive Control and Signal Processing*, vol. 9, no. 5, pp. 395-422.
- Wirk G.S., (1991) : *Digital Computer Systems*, MacMillan, Londres.
- Young P.C., (1969) : « An Instrumental Variable Method for Real Time Identification of a Noisy Process », *Automatica*, vol.6, pp. 271-288.
- Young P.C., Jakeman A.J., (1979) : « Refined Instrumental Variable Methods of Recursive Time Series Analysis », Part I, Single-input, Single-output Systems, *Int. J. of Control*, vol. 29, pp.1-30.

Younsi A., (1991) : « Nouvelle génération de banc d'essais d'embrayages », Mémoire d'ingénieur C.N.A.M., Paris.

Zames G., (1966) : « On the input-output stability of time-varying non linear feedback systems », *IEEE-TAC*, vol. AC-11, Avril, pp. 228-238, juillet pp. 445-476.

Zhu K., (1998) : *Essentials of robust control*, Prentice Hall, N.J., U.S.A.

Ziegler J.G., Nichols N.B., (1942) : « Optimum Settings for Automatic Controllers », *Trans. ASME*, vol. 64, pp. 759-768.