

## Irodalomjegyzék

- [1] B. D. O. Anderson and J. B. Moore. *Optimal Control. Linear Quadratic Methods*. Prentice Hall, Englewood Cliffs, New Jersey, 1989.
- [2] C. Bermes. *Design and dynamic modeling of autonomous coaxial micro helicopters*. PhD thesis, ETH Zürich, 2010.
- [3] J. Bokor and P. Gáspár. *Irányítástechnika járműdinamikai alkalmazásokkal*. Typotex Elektronikus Kiadó Kft., 2008.
- [4] L. Chen and P. McKerrow. Modelling the Lama coaxial helicopter. In *Proceedings of the Australasian Conference on Robotics and Automation, Brisbane*, pages 1–7, 2007.
- [5] F. Csáki. *Fejezetek a szabályozástechnikából. Állapotegyenletek*. Akadémiai Kiadó, Budapest, 1973.
- [6] R. C. Dorf and R. H. Bishop. *Modern Control Systems*. Addison-Wesley, 1984.
- [7] K. Horváth, A. Simonyi, and I. Zobory. *Mérnöki fizika*. Műegyetemi Kiadó, 2005.
- [8] T. Kailath. *Linear systems*. Prentice-Hall., Englewood Cliffs, 1980.
- [9] L. Keviczky, R. Bars, J. Hetthéssy, and Cs. Bányász. *Szabályozástechnika*. Műegyetemi Kiadó, Budapest, 2006.
- [10] L. Keviczky and Cs. Bányász. *Két-szabadságfokú irányítási rendszerek*. Universitas-Győr Nonprofit Kft., 2012.
- [11] P. Lancaster and L. Rodman. *Algebraic Riccati Equations*. Oxford University Press, 1995.
- [12] B. Lantos. *Irányítási rendszerek elmélete és tervezése I. (Egyváltozós szabályozások)*. Akadémiai Kiadó, 2001.

- [13] T. Luspay, T. Tettamanti, and I. Varga. *Forgalomirányítás*. Typotex Elektronikus Kiadó Kft., 2011.
- [14] K. Nonami, F. Kendoul, S. Suzuki, W. Wang, and D. Nakazawa. *Unmanned Aerial Vehicles and Micro Aerial Vehicles*. Springer, 2010.
- [15] P. Rózsa. *Lineáris algebra és alkalmazásai*. Tankönyvkiadó, Budapest, 1991.
- [16] G. Stoyan. *MATLAB - frissített kiadás*. Typotex Elektronikus Kiadó Kft., 2005.
- [17] K. J. Åström and R. M. Murray. *Feedback Systems*. Princeton University Press, 2008.
- [18] R. Tuschák. *Szabályozástechnika*. Műegyetemi Kiadó, Budapest, 1994.