

9

Referencias bibliográficas

- 1 K. Ogata, **Engenharia de Controle Moderno**, Prentice Hall, 2nd ed., 1990.
- 2 J. Huang, **Nonlinear Output Regulation**, SIAM, 2004.
- 3 E. Bryson, **Applied Optimal Control**, Hemisphere Pub, 1981.
- 4 J. Y. Wong, **Theory of Ground Vehicles**, New York: J. Wiley & Sons, 2nd ed., 1993.
- 5 G. Genta, **Motor Vehicle Dynamics: Modeling and Simulation**, Singapore, World Scientific Publishing, 1997.
- 6 M. Speranza, A. L. Spinola, F. Hey, **Análise do Comportamento de um Veículo em uma Trajetória Fechada Pré-Definida através de um Modelo Dinâmico Linear em uma Malha de Controle**. SAE Paper No. 2006-01-2762, 2006.
- 7 M. Speranza and F. Hey, **Behavior of Ground Vehicle in Closed Path using linear and Non-Linear Dynamic Models in a Control Loop**. Rio de Janeiro: PUC-Rio, 2006.
- 8 M. Speranza, A. L. Spinola, **Análise do Comportamento Dinâmico de um Veículo em uma Trajetória Pré-Definida através de um Modelo Cinemático em Malha Fechada**, SAE Paper No.2005-21-2176, SAE Brasil, 2005.
- 9 A. L. Spinola, **Modelagem e Controle Não-Linear da Direção de um Veículo Terrestre**, Dissertação de Mestrado, PUC-Rio, Dez. 2003.
- 10 J. K. Hedrick, **Control Issues in Automated Highway Systems**, IEEE Control Systems, Vol. 14, Issue 6, Dez. 1994.
- 11 R. Garcia, **Frontal and Lateral Control for Unmanned Vehicles in Urban Tracks**, Intelligent Vehicle Symposium, Vol. 2, Jun. 2002.
- 12 S. E. Shladover, **The California PATH Program of IVHS Research and its Approach to Vehicle-Highway Automation**, Intelligent Vehicle apos., Jun. 2002.

- 13 R. Horowitz, Control **Design of an Automated Highway**, IEEE, Vol. 88, Issue 7, Jul. 2002.
- 14 E. Freund, **Nonlinear Path Control in Automated Vehicle Guidance**, IEEE Transactions on Robotics and Automation, Vol. 13, No. 1, Feb. 1997.