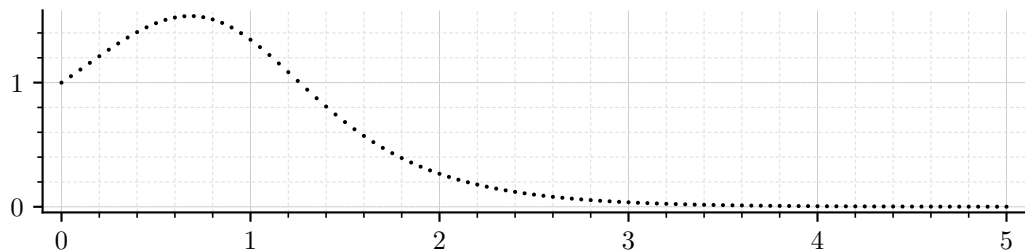
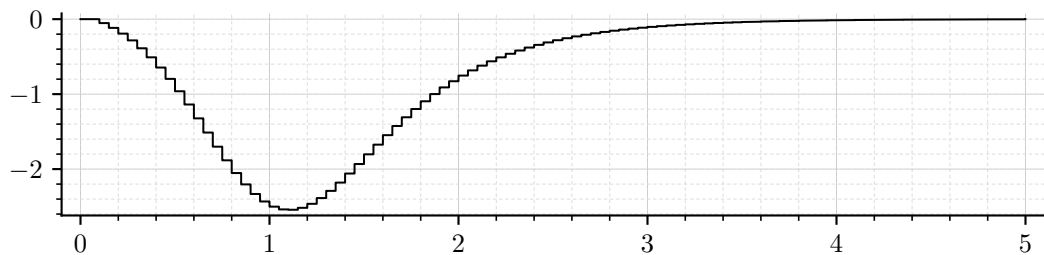


Výstup

 $\cdot x(t)$

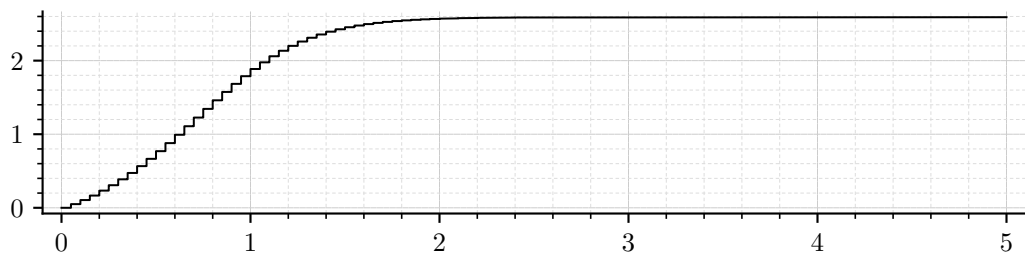
čas

Akčný zásah

 $— u(t)$

čas

Adaptovaný parameter

 $— k(t)$

čas