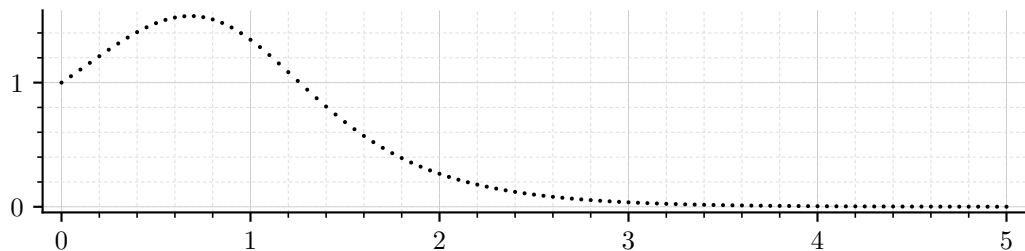
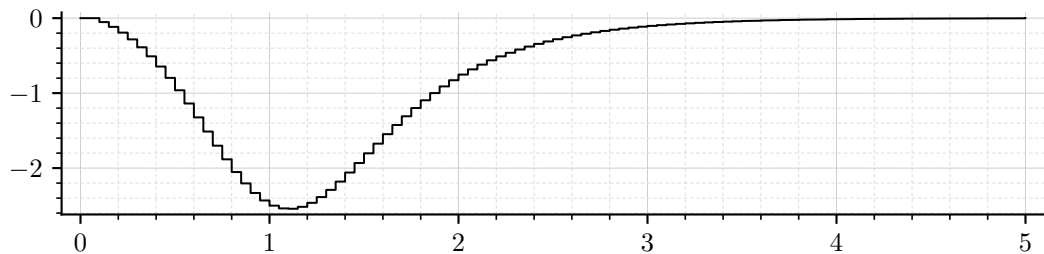


Výstup

• $x(t)$

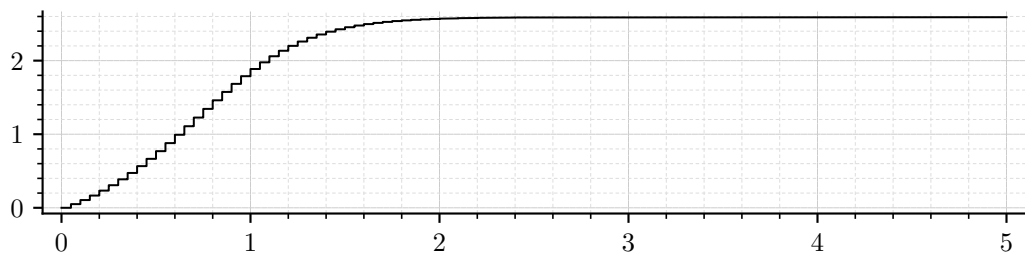
čas

Akčný zásah

— $u(t)$

čas

Adaptovaný parameter

— $k(t)$

čas