Corentin Briat

List of Publications by Year in descending order

Source: https://exaly.com/author-pdf/8053465/publications.pdf

Version: 2024-02-01

236925 175258 3,070 84 25 52 citations h-index g-index papers 91 91 91 1597 citing authors docs citations times ranked all docs

#	Article	IF	Citations
1	Stability analysis and stabilization of linear symmetric matrix-valued continuous, discrete, and impulsive dynamical systems — A unified approach for the stability analysis and the stabilization of linear systems. Nonlinear Analysis: Hybrid Systems, 2022, 46, 101242.	3.5	4
2	Ergodicity, Output-Controllability, and Antithetic Integral Control of Uncertain Stochastic Reaction Networks. IEEE Transactions on Automatic Control, 2021, 66, 2087-2098.	5.7	5
3	altimg="si1008.svg"> <mml:mrow><mml:msub><mml:mrow><mml:mi></mml:mi></mml:mrow><ml>imebreak="goodbreak" linebreakstyle="after">×<mml:msub><mml:mrow><mml:mi>â,,"</mml:mi></mml:mrow><mml:mrow><mml:mrow><mml:mrow><mml:mrow><mml:mrow><mml:mrow><mml:mrow><mml:mrow><mml:mrow><mml:mrow><mml:mrow><mml:mrow><mml:mrow><mml:mrow><mml:mrow><mml:mrow><mml:mrow><mml:mrow><mml:mrow><mml:mrow><mml:mrow><mml:mrow><mml:mrow><mml:mrow><mml:mrow><mml:mrow><mml:mrow><mml:mrow><mml:mrow><mml:mrow><mml:mrow><mml:mrow><mml:mrow><mml:mrow><mml:mrow><mml:mrow><mml:mrow><mml:mrow><mml:mrow><mml:mrow><mml:mrow><mml:mrow><mml:mrow><mml:mrow><mml:mrow><mml:mrow><mml:mrow><mml:mrow><mml:mrow><mml:mrow><mml:mrow><mml:mrow><mml:mrow><mml:mrow><mml:mrow><mml:mrow><mml:mrow><mml:mrow><mml:mrow><mml:mrow><mml:mrow><mml:mrow><mml:mrow><mml:mrow><mml:mrow><mml:mrow><mml:mrow><mml:mrow><mml:mrow><mml:mrow><mml:mrow><mml:mrow><mml:mrow><mml:mrow><mml:mrow><mml:mrow><mml:mrow><mml:mrow><mml:mrow><mml:mrow><mml:mrow><mml:mrow><mml:mrow><mml:mrow><mml:mrow><mml:mrow><mml:mrow><mml:mrow><mml:mrow><mml:mrow><mml:mrow><mml:mrow><mml:mrow><mml:mrow><mml:mrow><mml:mrow><mml:mrow><mml:mrow><mml:mrow><mml:mrow><mml:mrow><mml:mrow><mml:mrow><mml:mrow><mml:mrow><mml:mrow><mml:mrow><mml:mrow><mml:mrow><mml:mrow><mml:mrow><mml:mrow><mml:mrow><mml:mrow><mml:mrow><mml:mrow><mml:mrow><mml:mrow><mml:mrow><mml:mrow><mml:mrow><mml:mrow><mml:mrow><mml:mrow><mml:mrow><mml:mrow><mml:mrow><mml:mrow><mml:mrow><mml:mrow><mml:mrow><mml:mrow><mml:mrow><mml:mrow><mml:mrow><mml:mrow><mml:mrow><mml:mrow><mml:mrow><mml:mrow><mml:mrow><mml:mrow><mml:mrow><mml:mrow><mml:mrow><mml:mrow><mml:mrow><mml:mrow><mml:mrow><mml:mrow><mml:mrow><mml:mrow><mml:mrow><mml:mrow><mml:mrow><mml:mrow><mml:mrow><mml:mrow><mml:mrow><mml:mrow><mml:mrow><mml:mrow><mml:mrow><mml:mrow><mml:mrow><mml:mrow><mml:mrow><mml:mrow><mml:mrow><mml:mrow><mml:mrow><mml:mrow><mml:mrow><mml:mrow><mml:mrow><mml:mrow><mml:mrow><mml:mrow><mml:mrow><mml:mrow><mml:mrow><mml:mrow><mml:mrow><mml:mrow><mml:mrow><m< td=""><td></td><td></td></m<></mml:mrow></mml:mrow></mml:mrow></mml:mrow></mml:mrow></mml:mrow></mml:mrow></mml:mrow></mml:mrow></mml:mrow></mml:mrow></mml:mrow></mml:mrow></mml:mrow></mml:mrow></mml:mrow></mml:mrow></mml:mrow></mml:mrow></mml:mrow></mml:mrow></mml:mrow></mml:mrow></mml:mrow></mml:mrow></mml:mrow></mml:mrow></mml:mrow></mml:mrow></mml:mrow></mml:mrow></mml:mrow></mml:mrow></mml:mrow></mml:mrow></mml:mrow></mml:mrow></mml:mrow></mml:mrow></mml:mrow></mml:mrow></mml:mrow></mml:mrow></mml:mrow></mml:mrow></mml:mrow></mml:mrow></mml:mrow></mml:mrow></mml:mrow></mml:mrow></mml:mrow></mml:mrow></mml:mrow></mml:mrow></mml:mrow></mml:mrow></mml:mrow></mml:mrow></mml:mrow></mml:mrow></mml:mrow></mml:mrow></mml:mrow></mml:mrow></mml:mrow></mml:mrow></mml:mrow></mml:mrow></mml:mrow></mml:mrow></mml:mrow></mml:mrow></mml:mrow></mml:mrow></mml:mrow></mml:mrow></mml:mrow></mml:mrow></mml:mrow></mml:mrow></mml:mrow></mml:mrow></mml:mrow></mml:mrow></mml:mrow></mml:mrow></mml:mrow></mml:mrow></mml:mrow></mml:mrow></mml:mrow></mml:mrow></mml:mrow></mml:mrow></mml:mrow></mml:mrow></mml:mrow></mml:mrow></mml:mrow></mml:mrow></mml:mrow></mml:mrow></mml:mrow></mml:mrow></mml:mrow></mml:mrow></mml:mrow></mml:mrow></mml:mrow></mml:mrow></mml:mrow></mml:mrow></mml:mrow></mml:mrow></mml:mrow></mml:mrow></mml:mrow></mml:mrow></mml:mrow></mml:mrow></mml:mrow></mml:mrow></mml:mrow></mml:mrow></mml:mrow></mml:mrow></mml:mrow></mml:mrow></mml:mrow></mml:mrow></mml:mrow></mml:mrow></mml:mrow></mml:mrow></mml:mrow></mml:mrow></mml:mrow></mml:mrow></mml:mrow></mml:mrow></mml:mrow></mml:mrow></mml:mrow></mml:mrow></mml:mrow></mml:mrow></mml:mrow></mml:mrow></mml:mrow></mml:mrow></mml:mrow></mml:mrow></mml:mrow></mml:mrow></mml:mrow></mml:mrow></mml:mrow></mml:mrow></mml:mrow></mml:mrow></mml:mrow></mml:mrow></mml:mrow></mml:mrow></mml:mrow></mml:mrow></mml:mrow></mml:mrow></mml:mrow></mml:mrow></mml:mrow></mml:mrow></mml:mrow></mml:mrow></mml:mrow></mml:mrow></mml:mrow></mml:mrow></mml:mrow></mml:mrow></mml:mrow></mml:mrow></mml:mrow></mml:mrow></mml:msub></ml></mml:msub></mml:mrow>		
4	Analysis and control of linear time-varying impulsive and switched positive systems. Nonlinear Analysis: Hybrid Systems, 2021, 39, 100980. In-Silico Proportional-Integral Moment Control of Stochastic Gene Expression. IEEE Transactions on Automatic Control, 2021, 66, 3007-3019.	5.7	4
5	Non-intrusive nonlinear and parameter varying reduced order modelling. IFAC-PapersOnLine, 2021, 54, 1-6.	0.9	1
6	Stability analysis and stabilization of LPV systems with jumps and (piecewise) differentiable parameters using continuous and sampled-data controllers. Nonlinear Analysis: Hybrid Systems, 2021, 41, 101040.	3.5	6
7	Stability and <i>L</i> ₁ × â, " ₁ to- <i>L</i> ₁ × â, " ₁ performar analysis of uncertain impulsive linear positive systems with applications to the interval observation of impulsive and switched systems with constant delays. International Journal of Control, 2020, 93, 2634-2652.	1.9	8
8	Ergodicity Analysis and Antithetic Integral Control of a Class of Stochastic Reaction Networks with Delays. SIAM Journal on Applied Dynamical Systems, 2020, 19, 1575-1608.	1.6	7
9	A Biology-Inspired Approach to the Positive Integral Control of Positive Systems: The Antithetic, Exponential, and Logistic Integral Controllers. SIAM Journal on Applied Dynamical Systems, 2020, 19, 619-664.	1.6	12
10	Co-design of aperiodic sampled-data min-jumping rules for linear impulsive, switched impulsive and sampled-data systems. Systems and Control Letters, 2019, 130, 32-42.	2.3	5
11	A Class of $L_{1}\$ -to- $L_{1}\$ and $L_{1}\$ are \$\ L_{\} infty\\$ -to-\$\ L_{\} infty\\$ Interval Observers for (Delayed) Markov Jump Linear Systems. , 2019, 3, 410-415.		9
12	<pre><mml:math altimg="si5.svg" display="inline" id="d1e360" xmlns:mml="http://www.w3.org/1998/Math/MathML"><mml:msub><mml:mrow><mml:mi>L</mml:mi></mml:mrow><mml:mrow><mml:mn>1<mml:mrow><mml:mrow><mml:mi>L</mml:mi></mml:mrow><mml:mrow><mml:mrow><mml:mrow><mml:mrow><mml:mrow><mml:mrow><mml:mrow><mml:mrow><mml:mrow><mml:mrow><mml:mrow><mml:mrow><mml:mrow><mml:mrow><mml:mrow><mml:mrow><mml:mrow><mml:mrow><mml:mrow><mml:mrow><mml:mrow><mml:mrow><mml:mrow><mml:mrow><mml:mrow><mml:mrow><mml:mrow><mml:mrow><mml:mrow><mml:mrow><mml:mrow><mml:mrow><mml:mrow><mml:mrow><mml:mrow><mml:mrow><mml:mrow><mml:mrow><mml:mrow><mml:mrow><mml:mrow><mml:mrow><mml:mrow><mml:mrow><mml:mrow><mml:mrow><mml:mrow><mml:mrow><mml:mrow><mml:mrow><mml:mrow><mml:mrow><mml:mrow><mml:mrow><mml:mrow><mml:mrow><mml:mrow><mml:mrow><mml:mrow><mml:mrow><mml:mrow><mml:mrow><mml:mrow><mml:mrow><mml:mrow><mml:mrow><mml:mrow><mml:mrow><mml:mrow><mml:mrow><mml:mrow><mml:mrow><mml:mrow><mml:mrow><mml:mrow><mml:mrow><mml:mrow><mml:mrow><mml:mrow><mml:mrow><mml:mrow><mml:mrow><mml:mrow><mml:mrow><mml:mrow><mml:mrow><mml:mrow><mml:mrow><mml:mrow><mml:mrow><mml:mrow><mml:mrow><mml:mrow><mml:mrow><mml:mrow><mml:mrow><mml:mrow><mml:mrow><mml:mrow><mml:mrow><mml:mrow><mml:mrow><mml:mrow><mml:mrow><mml:mrow><mml:mrow><mml:mrow><mml:mrow><mml:mrow><mml:mrow><mml:mrow><mml:mrow><mml:mrow><mml:mrow><mml:mrow><mml:mrow><mml:mrow><mml:mrow><mml:mrow><mml:mrow><mml:mrow><mml:mrow><mml:mrow><mml:mrow><mml:mrow><mml:mrow><mml:mrow><mml:mrow><mml:mrow><mml:mrow><mml:mrow><mml:mrow><mml:mrow><mml:mrow><mml:mrow><mml:mrow><mml:mrow><mml:mrow><mml:mrow><mml:mrow><mml:mrow><mml:mrow><mml:mrow><mml:mrow><mml:mrow><mml:mrow><mml:mrow><mml:mrow><mml:mrow><mml:mrow><mml:mrow><mml:mrow><mml:mrow><mml:mrow><mml:mrow><mml:mrow><mml:mrow><mml:mrow><mml:mrow><mml:mrow><mml:mrow><mml:mrow><mml:mrow><mml:mrow><mml:mrow><mml:mrow><mml:mrow><mml:mrow><mml:mrow><mml:mrow><mml:mrow><mml:mrow></mml:mrow></mml:mrow></mml:mrow></mml:mrow></mml:mrow></mml:mrow></mml:mrow></mml:mrow></mml:mrow></mml:mrow></mml:mrow></mml:mrow></mml:mrow></mml:mrow></mml:mrow></mml:mrow></mml:mrow></mml:mrow></mml:mrow></mml:mrow></mml:mrow></mml:mrow></mml:mrow></mml:mrow></mml:mrow></mml:mrow></mml:mrow></mml:mrow></mml:mrow></mml:mrow></mml:mrow></mml:mrow></mml:mrow></mml:mrow></mml:mrow></mml:mrow></mml:mrow></mml:mrow></mml:mrow></mml:mrow></mml:mrow></mml:mrow></mml:mrow></mml:mrow></mml:mrow></mml:mrow></mml:mrow></mml:mrow></mml:mrow></mml:mrow></mml:mrow></mml:mrow></mml:mrow></mml:mrow></mml:mrow></mml:mrow></mml:mrow></mml:mrow></mml:mrow></mml:mrow></mml:mrow></mml:mrow></mml:mrow></mml:mrow></mml:mrow></mml:mrow></mml:mrow></mml:mrow></mml:mrow></mml:mrow></mml:mrow></mml:mrow></mml:mrow></mml:mrow></mml:mrow></mml:mrow></mml:mrow></mml:mrow></mml:mrow></mml:mrow></mml:mrow></mml:mrow></mml:mrow></mml:mrow></mml:mrow></mml:mrow></mml:mrow></mml:mrow></mml:mrow></mml:mrow></mml:mrow></mml:mrow></mml:mrow></mml:mrow></mml:mrow></mml:mrow></mml:mrow></mml:mrow></mml:mrow></mml:mrow></mml:mrow></mml:mrow></mml:mrow></mml:mrow></mml:mrow></mml:mrow></mml:mrow></mml:mrow></mml:mrow></mml:mrow></mml:mrow></mml:mrow></mml:mrow></mml:mrow></mml:mrow></mml:mrow></mml:mrow></mml:mrow></mml:mrow></mml:mrow></mml:mrow></mml:mrow></mml:mrow></mml:mrow></mml:mrow></mml:mrow></mml:mrow></mml:mrow></mml:mrow></mml:mrow></mml:mrow></mml:mrow></mml:mrow></mml:mrow></mml:mrow></mml:mrow></mml:mrow></mml:mrow></mml:mrow></mml:mrow></mml:mrow></mml:mrow></mml:mrow></mml:mrow></mml:mrow></mml:mrow></mml:mrow></mml:mrow></mml:mrow></mml:mrow></mml:mrow></mml:mrow></mml:mrow></mml:mrow></mml:mrow></mml:mrow></mml:mrow></mml:mrow></mml:mrow></mml:mrow></mml:mrow></mml:mrow></mml:mrow></mml:mrow></mml:mrow></mml:mrow></mml:mrow></mml:mrow></mml:mrow></mml:mrow></mml:mrow></mml:mrow></mml:mrow></mml:mn></mml:mrow></mml:msub></mml:math></pre>	3.5	:mrow>22
13	Nonlinear Analysis: Hybrid Systems, 2019, 34, 1-17. Stability Analysis and State-Feedback Control of LPV Systems With Piecewise Constant Parameters Subject to Spontaneous Poissonian Jumps., 2018, 2, 230-235.		10
14	Perfect Adaptation and Optimal Equilibrium Productivity in a Simple Microbial Biofuel Metabolic Pathway Using Dynamic Integral Control. ACS Synthetic Biology, 2018, 7, 419-431.	3.8	33
15	Stability and performance analysis of linear positive systems with delays using input–output methods. International Journal of Control, 2018, 91, 1669-1692.	1.9	37
16	Variance reduction in stochastic gene expression under integral feedback control. , 2018, , .		0
17	Antithetic proportional-integral feedback for reduced variance and improved control performance of stochastic reaction networks. Journal of the Royal Society Interface, 2018, 15, 20180079.	3.4	71
18	Sign properties of Metzler matrices with applications. Linear Algebra and Its Applications, 2017, 515, 53-86.	0.9	25

#	Article	IF	CITATIONS
19	Dwell-time stability and stabilization conditions for linear positive impulsive and switched systems. Nonlinear Analysis: Hybrid Systems, 2017, 24, 198-226.	3.5	134
20	Stability analysis of LPV systems with piecewise differentiable parameters. IFAC-PapersOnLine, 2017, 50, 7554-7559.	0.9	11
21	Robust and structural ergodicity analysis of stochastic biomolecular networks involving synthetic antithetic integral controllers. IFAC-PapersOnLine, 2017, 50, 10918-10923.	0.9	4
22	Simple interval observers for linear impulsive systems with applications to sampled-data and switched systems. IFAC-PapersOnLine, 2017, 50, 5079-5084.	0.9	12
23	Theoretical and numerical comparisons of looped functionals and clock-dependent Lyapunov functions-The case of periodic and pseudo-periodic systems with impulses. International Journal of Robust and Nonlinear Control, 2016, 26, 2232-2255.	3.7	38
24	Robust ergodicity and tracking in antithetic integral control of stochastic biochemical reaction networks., 2016, , .		4
25	xmlns:mml="http://www.w3.org/1998/Math/MathML" altimg="si1.gif" display="inline" overflow="scroll"> <mml:msub><mml:mrow><mml:mi>â,,"</mml:mi></mml:mrow><mml:mrow><mml:mn>2<td>ml:mn><!--</td--><td>mml:mrow></td></td></mml:mn></mml:mrow></mml:msub>	ml:mn> </td <td>mml:mrow></td>	mml:mrow>
26	overflowe 'scroll' > cmml msub > cmml mrow > cmml:ml > â,; 's / mml:ml > c/mml:mrow > cmml:mrow > cmml:mn > 2 < / m Stability analysis and stabilization of stochastic linear impulsive, switched and sampled-data systems under dwell-time constraints. Automatica, 2016, 74, 279-287.	ml:mn> <br 5.0	mml:mrow> <
27	Interval peak-to-peak observers for continuous- and discrete-time systems with persistent inputs and delays. Automatica, 2016, 74, 206-213.	5.0	57
28	Model Reduction for Norm Approximation: An Application to Large-Scale Time-Delay Systems. Advances in Delays and Dynamics, 2016, , 37-55.	0.4	1
29	On the Stability Analysis of Sampled-Data Systems with Delays. Advances in Delays and Dynamics, 2016, , 97-112.	0.4	0
30	Design of a Synthetic Integral Feedback Circuit: Dynamic Analysis and DNA Implementation. ACS Synthetic Biology, 2016, 5, 1108-1116.	3.8	90
31	Antithetic Integral Feedback Ensures Robust Perfect Adaptation in Noisy Biomolecular Networks. Cell Systems, 2016, 2, 15-26.	6.2	320
32	Stability Analysis for LTI Control Systems With Controller Failures and Its Application in Failure Tolerant Control. IEEE Transactions on Automatic Control, 2016, 61, 811-816.	5.7	42
33	Positive systems analysis via integral linear constraints. , 2015, , .		6
34	Approximation of stability regions for large-scale time-delay systems using model reduction techniques. , 2015, , .		3
35	Convex conditions for robust stabilization of uncertain switched systems with guaranteed minimum and mode-dependent dwell-time. Systems and Control Letters, 2015, 78, 63-72.	2.3	77
36	Stability analysis and control of a class of LPV systems with piecewise constant parameters. Systems and Control Letters, 2015, 82, 10-17.	2.3	45

#	Article	IF	Citations
37	The Conservation of Information, Towards an Axiomatized Modular Modeling Approach to Congestion Control. IEEE/ACM Transactions on Networking, 2015, 23, 851-865.	3.8	10
38	Stability analysis of uncertain sampled-data systems with incremental delay using looped-functionals. Automatica, 2015, 55, 274-278.	5.0	119
39	On the necessity of looped-functionals arising in the analysis of pseudo-periodic, sampled-data and hybrid systems. International Journal of Control, 2015, 88, 2563-2569.	1.9	12
40	Linear Parameter-Varying and Time-Delay Systems. Advances in Delays and Dynamics, 2015, , .	0.4	108
41	Introduction to LPV Systems. Advances in Delays and Dynamics, 2015, , 3-36.	0.4	11
42	Stability Analysis of Time-Delay Systems. Advances in Delays and Dynamics, 2015, , 165-242.	0.4	11
43	Observation and Filtering of LPV Time-Delay Systems. Advances in Delays and Dynamics, 2015, , 265-291.	0.4	3
44	Control of LPV Time-Delay Systems. Advances in Delays and Dynamics, 2015, , 293-333.	0.4	4
45	Introduction to Time-Delay Systems. Advances in Delays and Dynamics, 2015, , 123-164.	0.4	1
46	Introduction to LPV Time-Delay Systems. Advances in Delays and Dynamics, 2015, , 245-264.	0.4	2
47	Stability of LPV Systems. Advances in Delays and Dynamics, 2015, , 37-92.	0.4	0
48	Stability analysis of asynchronous sampled-data systems with discrete-time constant input delay. , 2014, , .		6
49	A Scalable Computational Framework for Establishing Long-Term Behavior of Stochastic Reaction Networks. PLoS Computational Biology, 2014, 10, e1003669.	3.2	77
50	Convex lifted conditions for robust -stability analysis and -stabilization of linear discrete-time switched systems with minimum dwell-time constraint. Automatica, 2014, 50, 976-983.	5.0	82
51	Spectral necessary and sufficient conditions for sampling-period-independent stabilisationÂofÂperiodic and aperiodic sampled-data systems using a class of generalised sampled-dataÂholdÂfunctions. International Journal of Control, 2014, 87, 612-621.	1.9	6
52	Robust stability and stabilization of uncertain linear positive systems via integral linear constraints: <i>L</i> ₁ â€gain and <i>L</i> _{âĉ} â€gain characterization. International Journal of Robust and Nonlinear Control, 2013, 23, 1932-1954.	3.7	277
53	Convex conditions for robust stability analysis and stabilization of linear aperiodic impulsive and sampled-data systems under dwell-time constraints. Automatica, 2013, 49, 3449-3457.	5.0	209
54	Deterministic and stochastic approaches to supervisory control design for networked systems with time-varying communication delays. Nonlinear Analysis: Hybrid Systems, 2013, 10, 94-110.	3.5	19

#	Article	IF	CITATIONS
55	Affine Characterizations of Minimal and Mode-Dependent Dwell-Times for Uncertain Linear Switched Systems. IEEE Transactions on Automatic Control, 2013, 58, 1304-1310.	5 . 7	86
56	Integral population control of a quadratic dimerization process. , 2013, , .		12
57	A conservation-law-based modular fluid-flow model for network congestion modeling. , 2012, , .		3
58	Robust stability of impulsive systems: A functional-based approach. IFAC Postprint Volumes IPPV / International Federation of Automatic Control, 2012, 45, 412-417.	0.4	16
59	Supervisory Control Design for Networked Systems with Time-Varying Communication Delays. IFAC Postprint Volumes IPPV / International Federation of Automatic Control, 2012, 45, 133-140.	0.4	3
60	Convex Dwell-Time Characterizations for Uncertain Linear Impulsive Systems. IEEE Transactions on Automatic Control, 2012, 57, 3241-3246.	5.7	94
61	Discussion on: "Time-Delay Model-Based Control of the Glucose–Insulin System, by Means of a State Observer― European Journal of Control, 2012, 18, 607-609.	2.6	0
62	Computer control of gene expression: Robust setpoint tracking of protein mean and variance using integral feedback. , 2012, , .		25
63	A looped-functional approach for robust stability analysis of linear impulsive systems. Systems and Control Letters, 2012, 61, 980-988.	2.3	195
64	Convergence and Equivalence Results for the Jensen's Inequalityâ€"Application to Time-Delay and Sampled-Data Systems. IEEE Transactions on Automatic Control, 2011, 56, 1660-1665.	5.7	182
65	Robust stability analysis in the *-norm and Lyapunov-Razumikhin functions for the stability analysis of time-delay systems. , $2011, \ldots$		6
66	Robust stability analysis of uncertain linear positive systems via integral linear constraints: L <inf>1</inf> - and L <inf>&$\#x221E;$</inf> -gain characterizations. , 2011, , .		30
67	An axiomatic fluid-flow model for congestion control analysis. , 2011, , .		5
68	Design of LPV observers for LPV time-delay systems: an algebraic approach. International Journal of Control, 2011, 84, 1533-1542.	1.9	34
69	Simple conditions for L2 stability and stabilization of networked control systems. IFAC Postprint Volumes IPPV / International Federation of Automatic Control, 2011, 44, 96-101.	0.4	4
70	Hâ^ž Bounded Resilient state-feedback design for linear continuous-time systems – A robust control approach. IFAC Postprint Volumes IPPV / International Federation of Automatic Control, 2011, 44, 9307-9312.	0.4	1
71	Stability Criteria for Asynchronous Sampled-data Systems – A Fragmentation Approach. IFAC Postprint Volumes IPPV / International Federation of Automatic Control, 2011, 44, 1313-1318.	0.4	9
72	Dynamic equations on time-scale: application to stability analysis and stabilization of aperiodic sampled-data systems. IFAC Postprint Volumes IPPV / International Federation of Automatic Control, 2011, 44, 11374-11379.	0.4	6

#	Article	IF	CITATIONS
73	Impact of Queueing Delay Estimation Error on Equilibrium and Its Stability. Lecture Notes in Computer Science, 2011, , 356-367.	1.3	O
74	Memory-resilient gain-scheduled state-feedback control of uncertain LTI/LPV systems with time-varying delays. Systems and Control Letters, 2010, 59, 451-459.	2.3	41
75	Nonlinear state-dependent delay modeling and stability analysis of internet congestion control. , 2010, , .		14
76	Limitations and performances of robust control over WSN: UFAD control in intelligent buildings. IMA Journal of Mathematical Control and Information, 2010, 27, 527-543.	1.7	13
77	Design of H <inf>∞</inf> bounded non-fragile controllers for discrete-time systems., 2009,,.		3
78	A new delay-SIR model for pulse vaccination. Biomedical Signal Processing and Control, 2009, 4, 272-277.	5.7	32
79	Delay-scheduled state-feedback design for time-delay systems with time-varying delays—A LPV approach. Systems and Control Letters, 2009, 58, 664-671.	2.3	16
80	\${cal H}_infty\$ Delay-Scheduled Control of Linear Systems With Time-Varying Delays. IEEE Transactions on Automatic Control, 2009, 54, 2255-2260.	5.7	17
81	â"، <inf>℞</inf> filtering of uncertain LPV systems with time-delays. , 2009, , .		5
82	Stability analysis and model-based control in EXTRAP-T2R with time-delay compensation. , 2008, , .		5
83	H <inf>â^ž</inf> observer design for uncertain time-delay systems. , 2007, , .		4
84	A LFT/â"< _{â^ž} state feedback design for linear parameter varying time delay systems. , 2007, , .		11