

Předmluva	3
1. Úvod	5
2. Logické řízení	7
2.1 Základní pojmy	7
2.2 Kombinační logické obvody	7
2.3 Sekvenční logické obvody	18
2.4 Programovací jazyky	28
3. Analogové řízení	35
3.1 Základní pojmy	35
3.2 Identifikace systému pomocí matematicko-fyzikální analýzy	35
3.3 Statické charakteristiky a linearizace	37
3.4 Přechodové charakteristiky	45
3.5 Operátorový popis spojitých modelů	50
3.6 Regulační obvod	53
3.7 Frekvenční přenos a frekvenční charakteristiky	63
3.8 Stabilita lineárních dynamických systémů	75
4. Diskrétní řízení	89
4.1 Základní pojmy	89
4.2 Operátorový popis diskretních modelů	98
4.3 Stabilita diskretního systému	100
4.4 Frekvenční vlastnosti diskretního systému	109
Literatura	117