

OBSAH

PŘEDMLUVA	7
ČÁST I.	9
ANALÝZA REGULAČNÍCH OBVODŮ	9
Kapitola 1. Pohybové rovnice regulačních obvodů	9
§ 1. Sestavování výchozích diferenciálních rovnic a jejich linearizace	9
§ 2. Dynamické členy	18
§ 3. Přenosy regulačních obvodů	25
Kapitola 2. Frekvenční charakteristiky regulačních obvodů	33
§ 4. Frekvenční charakteristiky v komplexní rovině	33
§ 5. Reálné části frekvenčních charakteristik	44
§ 6. Logaritmické charakteristiky	48
Kapitola 3. Vyšetřování stability lineárních regulačních obvodů	60
§ 7. Vyšetřování stability podle algebraických kritérií Vyšnégradského a Hurwitze	60
§ 8. Vyšetřování stability podle Michajlovova kritéria	65
§ 9. Vyšetřování stability podle Nyquistova kritéria	68
§ 10. Vymezení oblasti stability. D-rozložení	81
Kapitola 4. Sestrojování přechodových charakteristik regulačních obvodů	84
§ 11. Klasická metoda řešení diferenciálních rovnic	84
§ 12. Použití Laplaceovy transformace a Carsonovy—Heavisideovy transformace	93
§ 13. Přibližné metody výpočtu přechodových jevů	107
A. Použití reálných částí frekvenčních charakteristik	107
B. Použití kmitočtů zlomu logaritmické amplitudové charakteristiky	111
C. Použití univerzálních charakteristik pro soustavy s nejmenší fází se standardními logaritmickými amplitudovými charakteristikami	113
D. Grafický způsob sestrojení přechodové charakteristiky metodou D. A. Baškirova	115
Kapitola 5. Posouzení jakosti regulace v ustáleném stavu	119
§ 14. Určení přesnosti při působení řídicí veličiny	119
§ 15. Určení přesnosti při působení poruchové veličiny	130
Kapitola 6. Kritéria kvality regulačního pochodu	134
§ 16. Metody založené na znalosti kořenů rovnic	134
§ 17. Kritéria podle průběhu přechodového děje	137
§ 18. Integrální kritéria	140
§ 19. Frekvenční kritéria	144
Kapitola 7. Náhodné procesy v regulačních obvodech	147
§ 20. Vyčíslování korelačních funkcí a výkonových spektrálních hustot	147

§ 21. Průchod náhodného stacionárního signálu lineárním obvodem	156
§ 22. Výpočty minima středně kvadratické chyby	161
Kapitola 8. Vybrané lineární obvody	168
§ 23. Obvody s neměnným zpožděním	168
§ 24. Diskrétní obvody	172
Kapitola 9. Nelineární regulační obvody	182
§ 25. Grafická metoda sestrojování průběhu přechodového jevu v nelineárním regulačním obvodu	182
§ 26. Vyšetřování nelineárních regulačních obvodů metodou fázové roviny	187
§ 27. Vyšetřování nelineárních regulačních obvodů metodou harmonické rovnováhy	192
ČÁST II.	203
METODY VÝPOČTU REGULAČNÍCH OBVODŮ	203
Kapitola 10. Výběr parametrů regulačního obvodu podle požadované přesnosti	203
§ 28. Výpočet regulačního obvodu, jestliže vstupní veličina je funkcí času	203
§ 29. Výpočet regulačního obvodu při náhodných poruchách .	211
Kapitola 11. Volba parametrů regulačního obvodu podle požadovaných dynamických vlastností	216
§ 30. Volba součinitelů v rovnicích regulačních obvodů .	216
§ 31. Frekvenční metody volby parametrů regulačních obvodů. Výpočet sériových korekčních členů .	221
Kapitola 12. Korekce regulačních obvodů	233
§ 32. Paralelní korekční členy (zpětné a přímé vazby) .	233
§ 33. Regulace s přiřazením poruchové veličiny (kombinované regulační obvody)	243
§ 34. Střídavé korekční obvody, používající nosné frekvence .	248
Kapitola 13. Adaptivní systémy	250
§ 35. Vyšetřování stability a kvality adaptivních systémů .	250
§ 36. Volba parametrů členů adaptivních obvodů	255
Kapitola 14. Linearizace vztahů při analýze regulačních soustav a jejich úprava na bezrozměrný tvar	267
Kapitola 15. Dynamika hladiny kapalin v nádobách	274
Kapitola 16. Blokové a signálové diagramy	286
Kapitola 17. Výpočet prvků pneumatických regulačních obvodů	293
Přílohy	311
Literatura	334