

Obsah

I. Jednoduché metody identifikace soustav.....	1 – 15
Identifikace a specifikace modelu; etapy definování, identifikace a modelování systému; identifikace analytická a experimentální, LTI modely a jejich rozdělení, přechodová a impulsní charakteristika; póly a nulové body LTI modelu; aproximace spojitého LTI modelu diskretním; získání přechodové charakteristiky z odezvy na puls a rampovou funkci; parametrizace přechodové charakteristiky; aproximace dopravního zpoždění, metoda nejmenších čtverců.	
II. Jednoduché metody návrhu automatického řízení	15 -21
Seřízení pomocí experimentu (seřízení podle kritického nastavení , seřízení metodou čtvrtinového tlumení, seřízení metodou relé, seřízení metodou pokus-omyl), pomocí neparametrického modelu soustavy (seřízení podle přechodové charakteristiky, seřízení pomocí frekvenční charakteristiky soustavy, seřízení pomocí bezpečnosti ve fázi), seřízení pomocí parametrického modelu soustavy (seřízení metodou kompenzace, seřízení metodou požadovaného modelu URO).	
III. Kompenzace dopravního zpoždění	22 -27
Kompenzace dopravního zpoždění použitím vnitřního modelu (IMC) a použitím Smithova prediktoru.	
IV. Výběr doporučené literatury	54