

Obsah

	Str.
1. Teoretické východisko	4
2. Číslicový regulační obvod	8
3. Návrh algoritmu řízení minimalizující zobecněný kvadratický funkcionál	10
3.1. Návrh optimálního regulačního pochodu	11
3.2. Návrh optimálních hodnot parametrů skutečného regulátoru	14
3.3. Návrh algoritmu řízení pro předpokládanou změnu řídicí veličiny $w(kT) \neq 0$	22
Appendix	29
Literatura	30