

	str.
1. LAPLACEOVA TRANSFORMACE A TEORIE SYSTÉMŮ	3
1.1. Laplaceova transformace	3
1.2. Matematický popis dynamických systémů	14
1.3. Přechodová funkce a přechodová charakteristika systému	17
1.4. Impulsová funkce a impulsová charakteristika systému	20
1.5. Frekvenční charakteristiky v komplexní rovině	21
1.6. Frekvenční charakteristiky v logaritmických souřadnicích	26
1.7. Odezva systému na obecný vstupní signál	31
1.8. Rozložení nul a pólů v komplexní rovině	31
1.9. Vnitřní popis systému	32
1.10. Bloková algebra	33
1.11. Identifikace	35
2. TEORIE INFORMACE	40
2.1. Základní kvantitativní ukazatele informace	40
2.2. Informační entropie	42
2.3. Redundance kódu	44
2.4. Množství informace složeného jevu	45
2.5. Rychlost přenosu sdělovacím kanálem	45
2.6. Soubor příkladů z teorie informace	47
3. ŘÍZENÍ DYNAMICKÝCH SYSTÉMŮ	49
3.1. Algebraická kritéria stability	50
3.1.1. Hurwitzovo kritérium stability	50
3.1.2. Routh-Schurovo kritérium	52
3.2. Frekvenční kritéria stability	53
3.3. Kvalita přechodného procesu spojitých systémů	56
3.4. Přesnost řízení a přesnost regulace	59
3.5. Syntéza regulačních obvodů	67
3.5.1. Základní způsoby stabilizace a korekce systémů automatického řízení	67
4. LOGICKÉ SYSTÉMY	69
5. STATISTICKÉ ROZHODOVÁNÍ A TEORIE HER	87
6. NÁVODY A ROZBOR ÚLOH PRO LABORATORNÍ CVIČENÍ	89
6.1. Výpočet přechodové a impulsové funkce systému ze zadaného operátorového přenosu	89
6.2. Identifikace neznámé soustavy pomocí frekvenčních charakteristik	92
6.3. Elektrické servomotory na stejnosměrný proud	94
6.4. Modelování základních dynamických článků na analogovém počítači	98
6.4.1. Úvod	98
6.4.2. Modelování dynamických článků	100
6.4.3. Hybridní analogový počítač MEDA 50 - popis	101
6.4.4. Úkoly pro laboratorní měření	105
6.5. Modelování logických sítí	107
6.6. Měření na digitální stavebnici DS 201	111
POUŽITÁ A DOPORUČENÁ LITERATURA	115