

OBSAH

Seznam základního značení a symbolů.....	6
1. Úvod do zpětnovazebního řízení.....	12
2. Matematické modely dynamických systémů	19
2.1 Obecné matematické modely	19
2.2 Lineární dynamické modely.....	22
3. Matematické modely lineárních dynamických systémů.....	25
3.1 Základní lineární matematické modely	25
3.2 Dělení lineárních dynamických systémů	36
3.3 Algebra blokových schémat.....	46
4 Zjednodušování matematických modelů	56
4.1 Linearizace	56
4.2 Úprava přenosů regulovaných soustav.....	61
5 Zpětnovazební systémy řízení	72
5.1 Regulátory	72
5.2 Stabilita	82
6 Syntéza regulačních obvodů.....	99
6.1 Kvalita regulace	99
6.2 Seřizování regulátorů	108
6.3 Číslicová regulace	146
6.4 Kaskádová regulace	152
7 Stavové řízení.....	164
7.1 Stavový regulátor	164
7.2 Stavový pozorovatel.....	170
Příloha A – Laplaceova transformace	180
Literatura	198