

Obsah

OBSAH 3

SEZNAM OBRÁZKŮ..... 4

SEZNAM ZKRATEK 7

PŘEHLED FUNKCÍ S PROGRAMU MATLAB POUŽITÝCH V PŘÍKLADECH..... 8

PŘEDMLUVA 9

ORIENTACE V SOUBORECH 10

PARAMETRY MODELU LETOUNU PRO PODÉLNÝ A STANOVÝ POHYB, POUŽITÝ
V PŘÍKLADECH 11

PŘEHLED PŘÍKLADŮ S IDENTIFIKACÍ ŘEŠENÉHO PROBLÉMU..... 12

1. ŘEŠENÉ PŘÍKLADY VZTAHUJÍCÍ SE K SIMULACI PODÉLNÉHO POHYBU 15

1.1 Příklady řešení s přenosovými funkcemi 15

1.2 Příklady řešení s využitím stavového zápisu 30

2. ŘEŠENÉ PŘÍKLADY VZTAHUJÍCÍ SE K SIMULACI STRANOVÉHO POHYBU 37

2.1 Příklady řešení s přenosovými funkcemi 37

2.2 Příklady řešení s využitím stavového zápisu 52

3. ŘEŠENÉ PŘÍKLADY VZTAHUJÍCÍ SE K SIMULACI TLUMIČE KMITŮ V PODÉLNÉM
POHYBU 57

3.1 Příklady řešení s přenosovými funkcemi 57

3.2 Příklady řešení s využitím stavového zápisu 68

4. ŘEŠENÉ PŘÍKLADY VZTAHUJÍCÍ SE K SIMULACI TLUMIČE KMITŮ VE STRANOVÉM
POHYBU 72

4.1 Příklady řešení s přenosovými funkcemi 72

4.2 Příklady řešení s využitím stavového zápisu 92

5. ŘEŠENÉ PŘÍKLADY VZTAHUJÍCÍ SE K SIMULACI STATICKÉHO AUTOPILOTA PRO
PODÉLNÝ POHYB 105

5.1 Příklady řešení s přenosovými funkcemi 105

5.2 Příklady řešení s využitím stavového zápisu 115

6. ŘEŠENÉ PŘÍKLADY VZTAHUJÍCÍ SE K SIMULACI STATICKÉHO AUTOPILOTA
PRO STRANOVÝ POHYBU 120

6.1 Příklady řešení s přenosovými funkcemi 120

6.2 Příklady řešení s využitím stavového zápisu 126

7. ŘEŠENÉ PŘÍKLADY VZTAHUJÍCÍ SE K SIMULACI ASTATICKÉHO AUTOPILOTA PRO
PODÉLNÝ POHYB 133

7.1 Příklady řešení s přenosovými funkcemi 133

7.2 Příklady řešení s využitím stavového zápisu 142

8. ŘEŠENÉ PŘÍKLADY VZTAHUJÍCÍ SE K SIMULACI ASTATICKÉHO AUTOPILOTA
PRO STRANOVÝ POHYBU 146

8.1 Příklady řešení s přenosovými funkcemi 146

8.2 Příklady řešení s využitím stavového zápisu 151

LITERATURA 155