

<b>Předmluva</b> .....	<b>3</b>
<b>1. Úvod</b> .....	<b>5</b>
<b>2. Logické řízení</b> .....	<b>7</b>
2.1 Základní pojmy .....	7
2.2 Kombinační logické obvody .....	7
2.3 Sekvenční logické obvody .....	20
2.4 Programovací jazyky .....	30
<b>3. Analogové řízení</b> .....	<b>37</b>
3.1 Základní pojmy .....	37
3.2 Identifikace systému pomocí matematicko-fyzikální analýzy .....	37
3.3 Statické charakteristiky a linearizace .....	39
3.4 Přechodové charakteristiky .....	47
3.5 Operátorový popis spojitých modelů .....	52
3.6 Regulační obvod .....	55
3.7 Frekvenční přenos a frekvenční charakteristiky .....	65
3.8 Stabilita lineárních dynamických systémů .....	77
3.9 Seřízení PID regulátoru .....	91
<b>4. Diskrétní řízení</b> .....	<b>101</b>
4.1 Základní pojmy .....	101
4.2 Diskrétní model .....	101
4.3 Aproximace lineárního spojitého modelu lineárním diskretním modelem .....	103
4.4 Stabilita diskretního systému .....	113
<b>Literatura</b> .....	<b>123</b>