

OBSAH	Str.
Úvod	3
1. Příčiny složitosti v řízení technických systémů (Z. Pitra)	4
2. Základní problémy řízení (J. Štecha)	9
2.1. Objekty a systémy	10
2.2. Problémy řízení	12
2.2.1. Stavový regulátor	12
2.2.2. Problém optimálního řízení	13
2.3. Složité systémy	14
3. Dekompozice složitého systému (J. Štecha)	16
3.1. Funkční a prostorová dekompozice	16
3.2. Strukturní dekompozice	17
3.3. Dekompozice z hlediska přenosu informace	19
4. Hierarchické uspořádání systémů řízení (J. Štecha)	20
4.1. Charakteristiky a typy hierarchií	20
4.1.1. Hierarchické úrovně popisu systému	21
4.1.2. Funkční hierarchie	22
4.2. Organizační hierarchie	24
5. Koordinace řídicích funkcí na nižším stupni hierarchického řízení (J. Štecha)	26
5.1. Způsoby koordinace	26
5.2. Koordinace statických problémů optimalizace	27
5.2.1. Přímá metoda koordinace	28
5.2.2. Cílová metoda	28
5.3. Dekompozice a koordinace optimalizace dynamických systémů	29
5.4. Víceúrovňový přístup k řízení v reálném čase	30
6. Distribuované systémy řízení (Z. Pitra)	30
7. Vztah mezi programovým a technickým zabezpečením řízení složitých systémů (V. Pražma)	35
7.1. Operační systémy	36
7.2. Sběrnice	38
7.3. Víceprocesorové systémy	40
7.4. Počítačové sítě	41
8. Komunikace v distribuovaných systémech řízení (Z. Pitra)	42
8.1. Komunikační protokoly	43
8.1.1. Fyzická úroveň komunikace	44
8.1.2. Linková úroveň komunikace	46
8.1.3. Síťová úroveň komunikace	46
8.2. Řízení komunikačních sítí	47
SEZNAM LITERATURY	50