

Obsah	
Předmluva	2
Úvod	3
1. Rozvětvené regulační obvody	4
1.1 Rozvětvené regulační obvody s pomocnou regulovanou veličinou	5
1.2 Rozvětvené regulační obvody s pomocnou akční veličinou	6
1.3 Rozvětvené regulační obvody s kompenzací poruchy	7
1.4 Rozvětvené regulační obvody s modelem	7
1.5 Schmidtův regulátor	8
1.6 Příklady rozvětvených regulací	9
2. Mnohorozměrové řídicí systémy	11
2.1 Praktické příklady MRS	11
2.2 Teoretický rozbor MRS	14
2.3 Popis MRS ve frekvenční oblasti	15
2.4 Autonomnost a invariantnost	17
2.5 Stabilita MRS	19
2.6 Syntéza MRS ve frekvenční oblasti	20
2.7 Syntéza MRS v časové oblasti	24
3. Úvod do problematiky rozlehlých systémů	40
3.1 Modely rozlehlých systémů	44
3.1.1 Agregační metody	45
3.1.2 Perturbační metody	48
3.1.3 Modelování ve frekvenční oblasti	52
4. Řízení rozlehlých systémů	55
4.1 Hierarchické řízení	55
4.1.1 Úloha statické optimalizace v dvouúrovňové struktuře	62
4.1.2 Úloha dynamické optimalizace v dvouúrovňové struktuře	65
4.2 Hierarchické decentralizované řízení	67
5. Decentralizované řízení - úvod	69
5.1 Prosté decentralizované řízení lokálními regulátory výstupu	70
5.2 Prosté decentralizované řízení lokálními regulátory stavu	73
6. Rozlehlé systémy a jejich řízení z obecného pohledu	76
6.1 Modely rozlehlých systémů	80
6.1.1 Automatové modely	80
6.1.2 Buněčný automat jako model rozlehlého systému	82
6.2 Kritéria řízení rozlehlých systémů	83
6.3 Metody řízení rozlehlých systémů	84
6.4 Úvod do teorie logicko-dynamických systémů	85
7. Úvod do řízení velkých celků	88
Literatura	100