

Obsah

<i>Předmluva</i>	7
<i>I. Struktura a konstrukční principy telemechanických soustav pro rozptýlené objekty</i>	11
1. Úvod	11
2. Struktura a společné konstrukční principy	18
3. Metody výběru	26
4. Přenos povelů při dálkovém řízení, signalizaci a měření	32
5. Metody přenosu signálů v telemechanizaci	37
6. Způsoby připojení řízené stanice ke spojovací cestě	46
<i>II. Všeobecné charakteristiky spojovacích cest a volba jejich struktury</i>	52
7. Všeobecné charakteristiky telemechanických spojovacích cest	52
8. Volba struktury vedení	59
9. Volba struktury rádiových kanálů	68
<i>III. Bezkontaktní telemechanické prvky</i>	72
10. Všeobecné poznámky	72
11. Kmitočtová relé se sériovým elektrickým okruhem	73
12. Dvouokruhové filtry	77
13. Voliče pro dvoukmitočtový kód	84
14. Elektromechanická kmitočtová relé	88
15. Magnetické prvky s pravouhlou hysterezní smyčkou	90
16. Exponenciální převodníky	95
17. Stablní impulsové generátory	103
<i>IV. Telemechanické soustavy s bezkontaktními prvky</i>	111
18. Soustavy, u nichž se řízená stanice volí jedním kmitočtem	111
19. Rádiové telemechanické soustavy CPII-1 a CPII-3	117

20. Komplexní telemechanická soustava KCT	122
21. Bezkontaktní soustava dálkového řízení, signalizace a měření s časovým rozlišováním signálů	126
22. Soustavy dálkového měření s exponenciálními převod- níky	132
<i>Literatura</i>	137