

Obsah

<i>Předmluva</i>	7
I. Základní poznatky z teorie automatické regulace	9
1. Zapojení a příklady obvodů automatické regulace a kontroly	9
2. Regulační obvody s trvalou a nulovou odchylkou v ustáleném stavu	14
3. Určení dynamických vlastností regulačního obvodu metodou kmitočtových charakteristik	18
4. Korekce regulačních obvodů	39
5. Syntéza korekčních členů	53
II. Prvky a obvody korekčních členů	62
6. Pasivní čtyřpóly pro stejnosměrné napětí	62
7. Příklady zapojení pasivních čtyřpólů s elektronickými zesilovači	67
8. Korekce pomocí čtyřpólů pracujících s nosným kmitočtem	75
9. Zapojení a prvky pro vytvoření napětí úměrného otáčkám servomotoru	82
10. Korekční členy s elektrickými motory	93
11. Literatura	100