

O B S A H

Str.:

P ř e d m l u v a	3
1. Blokovaná schemata a signálové diagramy	5
2. Mechanické a elektromechanické obvody	16
3. Korekční obvody	31
4. Součásti servomechanismů	62
5. Servomechanismus s viskózním tlumením	88
6. Použití analogového počítače pro modelování servomechanismů	115
7. Vztahy mezi přechodovou a frekvenční charakteristikou Fourierovy transformace	123
8. Stabilita lineárních systémů	137
9. Syntéza servomechanismů	151
10. Syntéza servomechanismů metodou geometrického místa kořenů	172
D o d a t k y	197

Pozn.: Kapitoly 3, 4, 5 a 10 zpracoval Ing. Zdislav Pech a kapitoly 1, 2, 6, 7, 8 a 9 zpracoval Ing. Jan Štecha.