

OBSAH.

1. APLIKOVANÁ TEORIE SPOLEHLIVOSTI	3
1.1. Přehled základních vztahů	3
1.2. Neobnovované systémy	7
1.2.1. Smíšená zapojení	7
1.2.2. Systémy typu m z n	9
1.2.3. Metoda seznamu	10
1.2.4. Metoda rozkladu	11
1.2.5. Metoda drah a řezů	12
1.3. Obnovované systémy	15
1.3.1. Teorie obnovy	15
1.3.2. Markovovy modely	19
1.4. Simulační modely spolehlivosti	27
2. DIAGNOSTIKA	31
2.1. Typový příklad	31
2.2. Úlohy	44
3. SERVOMECHANISMY	46
3.1. Mechanické vlastnosti servomechanismů	46
3.2. Servomotory	49
3.3. Napájecí zdroje	53
3.4. Regulační obvody servomechanismů se stejnosměrnými motory	55
4. TECHNOLOGICKÉ UZLY	60
4.1. Malá vodní elektrárna pracující v izolované síti	60
4.2. Velkoobjemový zásobník kapaliny	70
4.3. Dvoustupňový výměník tepla	72
4.4. Tunelová ohřívací pec	73
4.5. Roboty a manipulátory	74
5. TECHNOLOGICKÉ PROCESY	77
5.1. Technologické procesy v úpravách rud	77
5.1.1. Mlecí cyklus úpravny rud	77
5.1.2. Flotace	84
5.2. Robototechnologický proces	91
5.2.1. Popis pracoviště	91
5.2.2. Cíl ASŘ	93
5.2.3. Návrh nového uspořádání expedice	94
5.2.4. Návrh řídicího systému	97
5.3. Obráběcí centrum s manipulátorem	100
5.3.1. Popis technologického procesu	100
5.3.2. Časový diagram	101
6. SIMULACE	103
6.1. Metoda CSMP	103
6.2. Příklad užití metody CSMP	110
6.3. Užití osobní výpočtové techniky pro simulace	115
7. UŽITÁ LITERATURA	149