

	strana
1. ÚVOD /Zítek, Kopřiva, Valášek/	5
2. ANIZOCHRONNÍ DYNAMICKÉ SYSTÉMY /Zítek/	14
2.1 Anizochronní pojem stavu systému	14
2.2 Zpoždění jako důsledek pohybu v objektech	16
2.3 Náhrada spojitě rozloženého zpoždění soustředěným	22
2.4 Simulace zpoždění na počítači	27
2.5 Lineární anizochronní dynamický systém	31
2.6 Charakteristická funkce lineárního ADS	34
2.7 Identifikace ADS podle přechodové charakteristiky	39
2.8 Syntéza regulace ADS a jiné aplikace	42
3. METODA MNOHOBRANOVÉHO MODELOVÁNÍ DYNAMICKÝCH SYSTÉMŮ /Kopřiva/	46
3.1 Teoretická část	46
3.2 Elementární mnohobrany	55
3.3 Praktická část	61
3.4 Závěr	70
4. ZMĚNA DYNAMICKÝCH VLASTNOSTÍ MNOHAPARAMETROVÉHO SYSTÉMU JAKO ZÁKLAD STRUKTURY JEHO ŘÍZENÍ /Valášek/	71
4.1 Úvod - řízení jako úprava dynamických vlastností objektu	71

4.2	Změna dynamických vlastností systému transformací vstupních proměnných	71
4.3	Dynamicky kompenzované řízení průmyslových robotů	78
4.4	Řízení s předepsanou polohou kořenů uzavřeného obvodu	86
4.5	Autonomní řízení systému	90
4.6	Závěr	95

LITERATURA

96

SEZNAM POUŽITÝCH SYMBOLŮ

98