

	<i>str.</i>
1. Úvod	5
2. Základní informace	6
2.1. Charakteristika jazyka PSI/e	6
2.2. Konvence zápisů	7
2.3. Instalace a spuštění programu PSI/e	7
2.4. Práce s jazykem PSI/e	9
2.5. Diskové soubory v PSI/e	10
3. Charakteristika bloku	11
3.1. Jméno bloku	11
3.2. Typ bloku	12
3.3. Vstupy	12
3.4. Parametry	14
3.5. Komentář	14
4. Editor	14
5. Příkazy jazyka PSI/e	17
5.1. Definiční příkazy	18
5.2. Řídící příkazy	25
5.3. Příkazy pro výpisy	28
5.4. Příkazy pro komunikaci s diskem	30
5.5. Příkazy pro optimalizaci	34
5.6. Příkazy pro vytváření makroinstrukcí	36
5.7. Příkazy pro práci s "uloženými" proměnnými	37
5.8. Pomocné příkazy	37
6. Přehled bloků	39
6.1. Použitá symbolika	39
6.2. Obecné bloky	40
6.3. Matematické bloky	40
6.4. Dynamické bloky spojité	43
6.5. Dynamické bloky diskrétní	46
6.6. Nelineární bloky	49
7. Popis některých pracovních postupů	58
7.1. Ukázkový příklad	58
7.2. Algebraická smyčka	66
7.3. Práce s generátory funkcí	68
7.4. Optimalizace	73
7.5. Práce s časovači	78
7.6. Řešení lineárních obyčejných diferenciálních rovnic 2.řádu s okrajovými podmínkami	78
8. Numerické aspekty simulace	82
8.1. Přesnost matematických operací v počítači	82
8.2. Přesnost metody	82
8.3. Stabilita řešení	84
8.4. Ilustrační příklad	84

Přílohy:

Příloha I: Abecední seznam typů bloků	87
Příloha II: Abecední seznam příkazů	88