

5.	Dynamické řízení	170
5.1.	Dynamický systém	170
5.2.	Linearizace	173
5.3.	Laplaceova transformace	179
5.4.	Vnější popis dynamických vlastností systému	185
5.4.1.	Vnější popis systému pomocí diferenciálních rovnic	187
5.4.2.	Operátorový přenos	189
5.4.3.	Přechodová funkce a přechodová charakteristika	191
5.4.4.	Impulsní funkce a impulsní charakteristika	195
5.4.5.	Frekvenční přenos	199
5.4.6.	Frekvenční charakteristika	201
5.4.7.	Logaritmická frekvenční charakteristika	204
5.4.8.	Poloha pólů a nul přenosu	212
5.5.	Systém s dopravním zpožděním	213
5.6.	Bloková algebra	218
5.7.	Stabilita spojitých regulačních obvodů	226
5.7.1.	Uzavřený regulační obvod	226
5.7.2.	Definice stability a obecné podmínky stability	229
5.7.3.	Kriteria stability	232
5.7.3.1.	Hurwitzovo kritérium stability	232
5.7.3.2.	Routhovo - Schurovo kritérium stability	233
5.7.3.3.	Nyquistovo kritérium stability	235
5.8.	Přesnost regulačního obvodu	241
6.	Identifikace dynamických systémů	252
6.1.	Metody identifikace systémů	252
6.2.	Výpočet koeficientů DR z přechodové charakteristiky	253
7.	Nové směry v oblasti získávání informací v hutích	263
7.1.	Kalorimetry pro měření tepelných toků v hutnických pecích	263
7.1.1.	Problematika měření tepelných toků na vsázku v hutnických pecích	263
7.1.2.	Teoretický podklad kalorimetru pro měření tepelných toků	264
7.1.3.	Návrh kalorimetru se silitovým čidlem	268
7.2.	Měření tlaku, prstencový manometr	283
7.3.	Měření množství plynu	287