

OBSAH

Předmluva	3
1. Úvod	5
2. Logické řízení	7
2.1 Základní pojmy	7
2.2 Kombinační logické obvody	7
2.3 Sekvenční logické obvody	18
2.4 Programování programovatelných automatů	27
3. Analogové řízení	34
3.1 Základní pojmy	34
3.2 Identifikace systému pomocí matematicko-fyzikální analýzy	34
3.3 Statické charakteristiky a linearizace	36
3.4 Přechodové charakteristiky	49
3.5 Operátorový popis spojitých modelů	54
3.6 Frekvenční přenos a frekvenční charakteristiky	58
3.7 Stabilita	71
4. Diskrétní řízení	87
4.1 Základní pojmy	87
4.2 Operátorový popis diskrétních modelů	96
4.3 Stabilita diskrétního systému	98
4.4 Frekvenční vlastnosti diskrétního systému	108
5. Návody k laboratorním cvičením	115
5.1 Metodika zpracování experimentálních úloh	115
5.2 Přístrojové vybavení	115
5.3 Zadání experimentálních úloh	123
5.4 Virtuální laboratoř	138
Literatura	142

Vydavatelství ČVUT upozorňuje autory na dodržování autorských práv.

Ze zákona s výhradou správnost obsahu čláka odpovídá autor. Text neprošel jazykovou ani redakční úpravou.

© Milan Holáček a kolektiv, 1996
ISBN 80-01-02447-4