

# OBSAH

1 ÚVOD DO ŘEŠENÉ PROBLEMATIKY	5
2 HLAVNÍ VÝSLEDKY PRÁCE	6
2.1 Popis technologických procesů	6
2.1.1 <i>Aspekty modelů technologických procesů</i>	6
2.1.2 <i>Identifikace procesů a systémů</i>	6
2.1.3 <i>Charakteristika koželužských procesů</i>	7
2.2 Algebraický přístup v teorii řízení	8
2.2.1 <i>Diofantické rovnice</i>	8
2.2.2 <i>Struktura zpětnovazebních obvodů</i>	9
2.3 Adaptivní řízení	10
2.3.1 <i>Řízení s průběžnou identifikací</i>	11
2.3.2 <i>Hybridní řízení</i>	11
2.3.3 <i>Řízení s referenčním modelem</i>	13
2.4 Syntézy řízení v RPS	13
2.4.1 <i>Signály a vztahy v regulačním obvodu</i>	14
2.4.2 <i>Formulace syntézy řízení</i>	15
2.4.3 <i>Podmínky robustní stability</i>	16
2.5 Řízení systémů s dopravním zpožděním	16
2.5.1 <i>Zanedbání dopravního zpoždění</i>	17
2.5.2 <i>Způsoby aproximace dopravního zpoždění</i>	17
2.6 Víceúrovňové řízení systémů	18
3 PŘÍNOS PRÁCE PRO VĚDU A PRAXI	18
4 ZÁVĚR	19
5 LITERATURA	20
6 SEZNAM PUBLIKACÍ AUTORA	23
7 CV AUTORA	29