

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	20
2.4 Programovací jazyky	30
3. Analogové řízení	37
3.1 Základní pojmy	37
3.2 Identifikace systému pomocí matematicko-fyzikální analýzy	37
3.3 Statické charakteristiky a linearizace	39
3.4 Přechodové charakteristiky	47
3.5 Operátorový popis spojitých modelů	52
3.6 Regulační obvod	55
3.7 Frekvenční přenos a frekvenční charakteristiky	65
3.8 Stabilita lineárních dynamických systémů	77
3.9 Seřízení PID regulátoru	91
4. Diskrétní řízení	101
4.1 Základní pojmy	101
4.2 Diskrétní model	101
4.3 Aproximace lineárního spojitého modelu lineárním diskrétním modelem	103
4.4 Stabilita diskrétního systému	113
Literatura	123