

OPRAVENKA

ke knize „Automatické řízení“ – Jaroslav Balátě

2. přepracované vydání

obj. číslo: 121057

cena:

888,- Kč

ISBN:

80-7300-020-2

Přestože jsme knize věnovali mimořádnou péči, odhalili jsme po jejím vydání několik drobných chyb odborného charakteru. Považujeme za seriózní vás na tyto chyby upozornit alespoň formou této opravenky.

Zároveň se omlouváme a pevně věříme, že zůstanete našimi zákazníky i nadále.

strana 169 – 2. ř. zdola

chybně

5 – regulační pochod stabilní a kmitavý

správně

5 – regulační pochod stabilní a nekmitavý

strana 317 – 4. ř. zdola

chybně

$$G_{K\check{C}}(s) = \frac{b}{s} = \begin{cases} 0,2s \\ 4s \end{cases}$$

správně

vypustit

strana 343 – 5. ř. zdola

chybně

..... soustavy $G_{SV}^+(s)$

správně

..... soustavy $G_S^+(s)$

strana 343 – rov. (2.612)

chybně

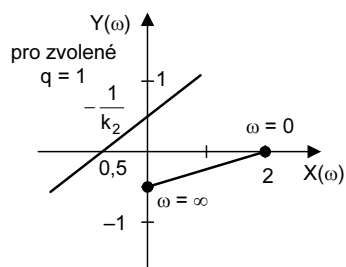
$$G_{sv}^+(s) = \begin{bmatrix} S_{11} & S_{12} & S_{13} & S_{V1} & 0 & 0 \\ S_{21} & S_{22} & S_{23} & 0 & S_{V2} & 0 \\ S_{31} & S_{32} & S_{33} & 0 & 0 & S_{V3} \end{bmatrix}$$

správně

$$G_s^+(s) = \begin{bmatrix} S_{11} & S_{12} & S_{13} & S_{V1} & 0 & 0 \\ S_{21} & S_{22} & S_{23} & 0 & S_{V2} & 0 \\ S_{31} & S_{32} & S_{33} & 0 & 0 & S_{V3} \end{bmatrix}$$

strana 401 – obr. 3.37

chybně



správně

