



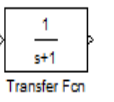

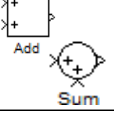


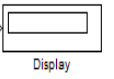
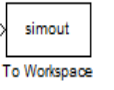
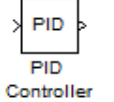


Blok	Cesta	Význam
	Simulink - Sources	Tento blok je generátorem funkce sinus s následujícími parametry výstupu: $y(t) = Amp \cdot \sin(2 \cdot \pi \cdot Freq \cdot t + Phase) + Bias$, kde <i>Amp</i> je amplituda, <i>Freq</i> frekvence, <i>Phase</i> posun po horizontální ose a <i>Bias</i> posun po vertikální ose.
	Simulink - Sources	Je generátorem skokové funkce z hodnoty <i>Initial value</i> na hodnotu <i>Final value</i> v simulačním čase <i>Step time</i> .
	Simulink - Sources	Tento blok generuje výstup s konstantní zadanou hodnotou. Tato hodnota se nastavuje v kolonce <i>Constant value</i> .
	Simulink – Continuous	Numericky integruje hodnoty vstupního signálu v závislosti na čase. Výstupem integrátoru v daném čase je hodnota určitého integrálu vstupu od spuštění simulace do aktuálního simulačního času.
	Simulink – Continuous	Reprezentuje model systému zadaného ve formě Laplaceova přenosu. Do políčka <i>Numerator</i> zadáme koeficienty v čitateli přenosu, do políčka <i>Denominator</i> pak koeficienty ve jmenovateli.
	Simulink – Math Operations	Blok Gain násobí vstup hodnotou zadanou v kolonce <i>Gain</i> , což může být konstanta či vektor.
	Simulink – Math Operations	Slouží ke sčítání hodnot dvou (nebovíce) vstupních signálů. Výstupem (výsledkem) je pak jeden jednorozměrný signál. V parametrech bloku je možno nastavit, kolik má mít vstupních svorek.
	Simulink – Signal Routing	Směšuje jednotlivé signály (přivedené na vstupní svorky) do jediného vícerozměrného signálu.
	Simulink – Sinks	Jde o jakési kukátko, nebo zapisovač, který graficky zaznamenává průběh signálů, které do něj přivedeme.
	Simulink – Sinks	Zobrazuje okamžitou číselnou hodnotu signálu, který je do něj přiveden. Pokud do bloku Display přivedeme signál ve formě vektoru, bude ukazovat hodnotu každé složky v samostatném okénku.
	Simulink – Sinks	Ukládá hodnoty přivedeného signálu do definované proměnné v pracovním prostoru Matlabu. Název výstupní proměnné je možno nastavit v políčku <i>Variable name</i> .
	Simulink Extras – Additional Linear	PID regulátor