

1. Редна спрега система
2. Паралелна спрега система
3. Повратна спрега система
4. Објект аутоматског управљања
5. Управљачки систем
6. Типичне промене улазних величина
7. Закон суперпозиције
8. Показатељи квалитета прелазне функције управљаног објекта
9. Отворени системи АУ – пример
10. Затворени системи АУ – пример
11. Комбиновани системи АУ – пример
12. Функције и структура управљачког система
13. Хидраулички преносни орган без повратне спреге
14. Хидраулички преносни орган са крутом повратном спрегом
15. Хидраулички преносни орган са успореном повратном спрегом
16. Хидраулички преносни орган са еластичном повратном спрегом
17. Стање физичког система
18. Стање апстрактног система
19. Величина стања система
20. Трајекторија стања система

1. Кретање система, функција прелаза стања
2. Стационаран динамички систем
3. Линеаран динамички систем
4. Одређивање кретања система у слободном радном режиму у временском домену
5. Особине фундаменталне матрице система
6. Одређивање кретања система у принудном радном режиму
7. Стварно динамичко понашање и номинално динамичко понашање система – трансформација координата
8. Векторска диференцијална једначина понашања
9. Једначина стања и једначина излаза
10. Равнотежна стања система
11. Дефиниција осмотривости система
12. Дефиниција стабилности нултог равнотежног стања
13. Дефиниција привлачења нултог равнотежног стања
14. Дефиниција асимптотске стабилности нултог равнотежног стања
15. Дефиниција нестабилности нултог равнотежног стања
16. Дефиниција стабилности, граничне стабилности и нестабилности система
17. Особине Лапласове трансформације
18. Прва гранична теорема Лапласове трансформације
19. Друга гранична теорема Лапласове трансформације
20. Одређивање одзива из векторске диференцијалне једначине понашања применом Лапласове трансформације
21. Одређивање кретања из векторске једначине стања применом Лапласове трансформације

1. Преносна функција и преносна матрица система
2. Физичко тумачење преносне функције система
3. Редна спрега система описаних преносним функцијама – алгебра блок дијаграма
4. Паралелна спрега система описаних преносним функцијама – алгебра блок дијаграма
5. Повратна спрега система описаних преносним функцијама – алгебра блок дијаграма
6. Фреквентна карактеристика и фреквентна матрица система
7. Експериментално одређивање фреквентне карактеристике система
8. Логаритамска фреквентна карактеристика система
9. Логаритамска фреквентна карактеристика система описаног са: $W(s) = K$
10. Логаритамска фреквентна карактеристика система описаног са: $W(s) = s$
11. Логаритамска фреквентна карактеристика система описаног са: $W(s) = 1 \pm Ts$
12. Логаритамска фреквентна карактеристика система описаног са: $W(s) = T_2^2 s^2 \pm T_1 s + 1$
13. Логаритамска фреквентна карактеристика система описаног са: $W(s) = T_2^2 s^2 + 1$
14. Услови управљивости система
15. Услови осмотривости система
16. Услови стабилности нултог равнотежног стања
17. Услови првлачења нултог равнотежног стања
18. Услови нестабилности нултог равнотежног стања
19. Услови стабилности, граничне стабилности и нестабилности система
20. Хурвицов критеријум стабилности
21. Најквистов критеријум стабилности (посебан)
22. Бодеов критеријум стабилности (посебан)
23. Појачања система
24. Статична грешка система