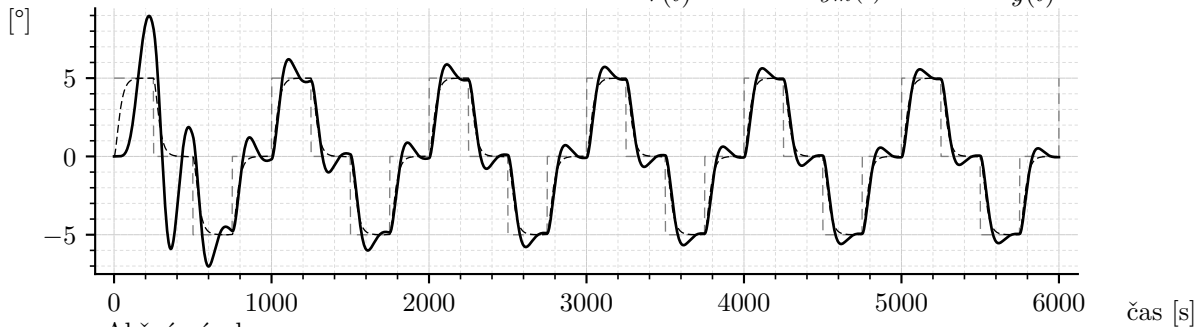


Výstupné signály

--- $r(t)$ - - - - $y_m(t)$ — $y(t)$



Akčný zásah

