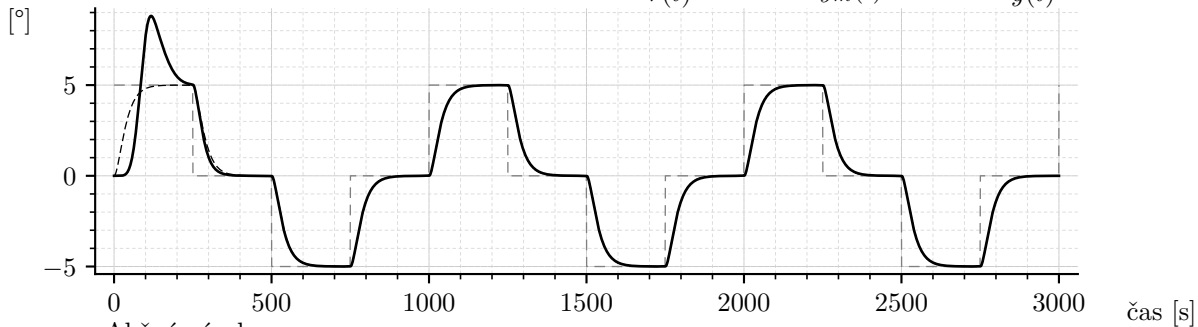


Výstupné signály

---  $r(t)$     - - - -  $y_m(t)$     —  $y(t)$



Akčný zásah

