

	str.
1.	3
1.1	3
1.2	4
1.3	6
2	9
2.1	10
2.1.1	
2.1.2	
2.2	14
2.2.1	
2.2.2	
2.2.3	
2.2.4	
2.2.4.1	
2.2.4.2	
2.2.5	
2.2.6	
2.2.7	
2.2.8	
2.3	65
2.3.1	
2.3.2	
2.3.3	
2.3.4	
2.3.5	

2.3.6	Metoda souměrných složek	
	1) Jednopolový zkrat	
	2) Dvopolový zkrat	
	3) Dvopolový zemní zkrat	
	4) Složková schemata nesouměrných zkratů	
	5) Proudý a napětí v místě nesouměrných zkratů	
	6) Dodatek k metodě souměrných složek	
	7) Příklad výpočtu nesouměrných zkratů	
2.4	<u>Srovnání nesouměrných zkratů s trojpolovým</u>	110
2.5	<u>Zemní spojení a omezení účinku</u>	112
2.5.1	Sítě s izolovaným uzlem	
2.5.2	Kompenzace proudů zemního spojení	
2.6	<u>Výpočet zkratových proudů na číslicovém počítači</u>	118
2.6.1	Výpočet trojpolových zkratů, (matematický model	
	1) Fyzikální aplikace	
2.6.2	Výpočet nesouměrných zkratů	
2.7	<u>Výpočet zkratových proudů na stejnosměrném modelu</u>	124
2.8	<u>Zásady dimenzování podle účinku zkratových proudů</u>	125
2.8.1	Základní hlediska pro obvody protékané zkratovým proudem	
2.9	<u>Omezení zkratových proudů</u>	129
2.9.1	Zamezení vzniku zkratu	
2.9.2	Omezení velikosti zkratových proudů	
2.9.3	Omezení účinku zkratových proudů	
3.	<u>STABILITA CHODU ELEKTRIZAČNÍ SOUSTAVY</u>	133
3.1	<u>Význam a základní problémy stability chodu ES</u>	133
3.2	<u>Základní charakteristiky výpočtu stability ES</u>	136
3.2.1	Synchronní stroje	
3.2.2	Přenosová soustava	
3.2.3	Vyjádření chodu sítě	
3.2.4	Synchronní stroje při konstantním a proměnném buzení	
3.3	<u>Statická stabilita ES</u>	152
3.3.1	Základní úvahy k výpočtu	
3.3.2	Přenos do tvrdé sítě při $N_1 = n_2 = \text{konst.}$	
3.3.3	Přenos při konst. svorkovém napětí	
3.3.4	Diagram Clarkové	
3.3.5	Vliv napětí spotřebičů na statickou stabilitu	
3.4	<u>Dynamická stabilita ES</u>	165
3.4.1	Rovnice kyvu	
3.4.2	Praktické použití rovnice kyvu	
3.4.3	Výpočet křivky kyvu metodou postupných intervalů	
3.4.4	Pravidlo ploch a výpočet mezního úhlu	
3.4.5	Hotové křivky kyvu	
3.4.6	Dynamická stabilita dvou synchronních strojů	
3.5	<u>Některé vlivy na stabilitu jednoduché ES</u>	196
3.5.1	Rozdíl poměrů u generátorů s hladkým rotorem a vyniklými póly	
3.5.2	Vliv místa zkratu na dynamickou stabilitu	
3.5.3	Vliv činného odporu na dynamickou stabilitu	

3.5.4	Vliv velikosti přenášeného výkonu na stabilitu	
3.5.5	Vliv druhu zkratu na stabilitu	
3.6	<u>Výpočet dynamické stability na SAPO</u>	209
3.6.1	Matematické formulace	
3.6.2	Základní operace výpočtu	
3.6.3	Hodnocení výpočtu	
3.7	<u>Princip Ljapunovovy metody</u>	217
3.8	<u>Asynchronní chod ES</u>	221
3.9	<u>Prostředky zlepšující stabilitu ES</u>	224
3.10.	<u>K některým otázkám výpočtu stability a řízení ES</u>	232
LITERATURA		236