

## OBSAH

ČÁST PRVNÍ – teoretické základy .....	11
1. Úvod .....	11
2. Definice sledovaných veličin a metodika zkoušek .....	15
2.1 Definice základních veličin .....	15
2.1.1 Ukázka měření ztrátového výkonu naprázdno .....	18
2.1.2 Ukázka měření účinnosti .....	19
2.2 Metodika zkoušek .....	21
2.2.1 Vypracování teoretických východisek problému .....	21
2.2.2 Vytčení cílů měření .....	22
2.2.3 Stanovení typu a počtu potřebných senzorů .....	23
2.2.4 Navržení způsobu dosažení provozních podmínek .....	24
2.2.5 Snímání a archivace dat .....	25
2.2.6 Navržení kriterií hodnocení přenosu výkonu .....	25
2.2.7 Stanovení způsobu řízení experimentu a zajištění proti havárii .....	27
2.2.8 Navržení sledu jednotlivých kroků při měření .....	27
2.2.9 Navržení vhodného systému záznamů o průběhu měření .....	28
2.2.10 Způsob zpracování naměřených dat .....	28
2.3 Členění experimentů podle doby trvání .....	29
2.3.1 Krátkodobé zkoušky statické .....	30
2.3.2 Krátkodobé zkoušky dynamické .....	30
2.3.3 Střednědobé zkoušky .....	31
2.3.4 Dlouhodobé zkoušky .....	31
2.3.5 Kombinace různých typů zkoušek při tvorbě metodiky .....	31
3. Stavba experimentálních stanovišť .....	33
3.1 Základní koncepce .....	33
3.2 Kinematické struktury měřicích řetězců .....	35
3.3 Základové rámy a spojovací prvky měřicích řetězců .....	36
3.4 Mechanické zabezpečovací prvky .....	37
4. Simulace provozního zatížení .....	40
4.1 Mechanické zatěžovací okruhy .....	42
4.1.1 Otevřené mechanické zatěžovací okruhy .....	42
4.1.2 Uzavřené mechanické zatěžovací okruhy .....	44
4.2 Elektrické zatěžovací okruhy .....	47
4.2.1 Otevřené elektrické zatěžovací okruhy .....	47
4.2.2 Čtyřkvadrantová zatěžovací soustava .....	53
4.2.3 Elektricky uzavřený okruh s dvěma asynchronními elektromotory .....	56
4.3 Tekutinové zatěžovací okruhy .....	65
4.3.1 Simulace konstantní zátěže hydraulickým obvodem s rotačním rychloběžným hydromotorem .....	67

4.3.2 Simulace konstantní zátěže hydraulickým obvodem s rotačním pomaluběžným hydromotorem.....	72
4.3.3 Simulace proměnlivé zátěže hydraulickým obvodem s rotačním pomaluběžným hydromotorem .....	75
4.4 Rekapitulace možností využití jednotlivých variant .....	81
<b>5. Senzory ve výkonové metrologii.....</b>	<b>84</b>
5.1 Snímání silových veličin .....	84
5.2 Snímání kinematických veličin .....	85
5.3 Měření teploty.....	89
5.4 Cejchování senzorů před měřením .....	92
5.4.1 Cejchování senzorů silových veličin.....	93
5.4.2 Cejchování senzorů kinematických veličin .....	95
5.4.3 Cejchování senzorů teploty .....	96
<b>6. Měřící, řídící a ochranné systémy .....</b>	<b>98</b>
6.1 Měření veličin .....	99
6.1.1 Výstupní signály ze senzorů .....	99
6.1.2 Úprava signálu .....	99
6.1.3 Záznam signálů .....	100
6.1.4 Zpracování dat .....	100
6.2 Řízení procesu .....	100
6.2.1 Výkonný člen .....	100
6.2.2 Řídící člen .....	101
6.2.3 Řídící signál .....	101
6.2.4 Řídící program .....	101
6.3 Využití zpětné vazby při zkouškách mechanismů .....	102
6.3.1 Regulace řídícího procesu .....	102
6.3.2 Zajištění proti havárii .....	102
6.3.3 Watch Dog .....	102
6.4 Příklad reálného řešení při zkouškách .....	103
<b>ČÁST DRUHÁ – konkrétní zkoušky .....</b>	<b>106</b>
<b>7. Zkoušení mechanismů s ozubenými koly (Ing. Jan Kanaval).....</b>	<b>106</b>
7.1 Zkušební stanoviště WIKOV .....	106
7.2 Zkušební stanoviště ČVUT .....	110
7.3 Porovnání energetické bilance obou popsaných stanovišť .....	113
<b>8. Statická charakteristika pružné spojky (Ing. Pavel Mossóczy) .....</b>	<b>114</b>
8.1 Metodický postup .....	114
8.1.1 Vypracování teoretických východisek problému .....	114
8.1.2 Vytčení cílů měření .....	116
8.1.3 Stanovení typu a počtu potřebných senzorů .....	116
8.1.4 Navržení způsobu dosažení provozních podmínek .....	116
8.1.5 Snímání a archivace dat .....	117
8.1.6 Navržení kriterií hodnocení přenosu výkonu .....	117

8.1.7 Stanovení způsobu řízení experimentu a zajištění proti havárii .....	117
8.1.8 Navržení sledu jednotlivých kroků při měření.....	118
8.1.9 Navržení vhodného systému záznamů o průběhu měření....	120
8.1.10 Navržení způsobu zpracování naměřených dat .....	121
8.2 Projekt zkušebního stanoviště.....	121
8.3 Výsledky měření.....	122
<b>9. Hydraulická kotoučová brzda (Ing. Zdeněk Češípíro, Ph. D.) .....</b>	<b>123</b>
9.1 Metodický postup .....	123
9.1.1 Vypracování teoretických východisek problému .....	123
9.1.2 Vytčení cílů měření .....	124
9.1.3 Stanovení typu a počtu potřebných senzorů .....	125
9.1.4 Navržení způsobu dosažení provozních podmínek .....	125
9.1.5 Snímání a archivace dat .....	126
9.1.6 Navržení kriterií hodnocení přenosu výkonu .....	128
9.1.7 Stanovení způsobu řízení experimentu a zajištění proti havárii .....	128
9.1.8 Navržení sledu jednotlivých kroků při měření,.....	130
9.1.9 Navržení vhodného systému záznamů o průběhu měření ....	130
9.1.10 Navržení způsobu zpracování naměřených dat. ....	131
9.2 Projekt zkušebního stanoviště.....	132
9.3 Výsledky měření.....	137
<b>10. Energetická bilance kroužků ložiska (Ing. Pavel Mossóczy) .....</b>	<b>140</b>
10.1 Metodický postup .....	140
10.1.1 Vypracování teoretických východisek problému .....	140
10.1.2 Vytčení cílů měření .....	141
10.1.3 Stanovení typu a počtu potřebných senzorů .....	141
10.1.4 Navržení způsobu dosažení provozních podmínek .....	141
10.1.5 Snímání a archivace dat .....	142
10.1.6 Navržení kriterií hodnocení přenosu výkonu .....	142
10.1.7 Stanovení způsobu řízení experimentu a zajištění proti havárii .....	142
10.1.8 Navržení sledu jednotlivých kroků při měření.....	143
10.1.9 Navržení vhodného systému záznamů o průběhu měření..	144
10.1.10 Navržení způsobu zpracování naměřených dat.....	144
10.2 Projekt zkušebního stanoviště.....	144
10.3 Výsledky měření.....	147
<b>11. Literatura .....</b>	<b>149</b>