

OBSAH

1.	Kinematika a dynamika elektrického pohonu	7
1.1.	Základní pojmy	7
1.2.	Přehled základních veličin přímočarého a točivého pohybu	8
1.3.	Charakteristické vlastnosti pohybových stavů	11
1.4.	Točivé momenty	14
1.5.	Přepočet momentu setrvačnosti a zátěžného momentu	15
1.6.	Přepočet hmotnosti a sil přímočarého pohybu na momenty setrvačnosti a zátěžné momenty	17
	Příklady	17
2.	Zatěžovací charakteristiky, stabilita, přechodné jevy	27
2.1.	Zatěžovací charakteristiky pracovního stroje	27
2.2.	Stabilita pohonu	29
2.3.	Přechodné jevy	30
2.4.	Grafické metody řešení rozběhu a zastavení	32
	Příklady	38
3.	Volba velikosti elektrického motoru	45
3.1.	Časové zatěžovací diagramy	45
3.2.	Trvalé zatištění	47
3.2.1.	Trvalý provoz s neproměnným zatištěním	47
3.2.2.	Trvalý provoz s proměnlivým zatištěním	48
3.3.	Krátkodobý chod	52
3.4.	Přerušovaný chod a přerušované zatištění	55
3.5.	Přerušovaný chod s rozběhem, přerušovaný chod s rozběhem a elektrickým brzděním, přerušované zatištění s rozběhem a elektrickým brzděním, přerušované zatištění se změnou otáček	57
	Příklady	57
4.	Výkon elektrického motoru k pohonu výtahu	65
	Příklady	70
5.	Výkon elektrického motoru k pohonu těžních strojů	77
	Příklady	81
6.	Výkon elektrického motoru k pohonu jeřábů	103
	Příklad	104
7.	Výkon elektrického motoru k pohonu odstředivek	111
	Příklady	112
8.	Výkon elektrického motoru k pohonu čerpadel	116
	Příklad	117
9.	Výkon elektrického motoru k pohonu ventilátorů	118
	Příklad	118
	Literatura	120