

Obsah

Předmluva k ruskému vydání	5
Předmluva k českému vydání	7
Obsah	9
Úvod	11
<i>I. Zapojení, princip činnosti a historický přehled rozvoje oboru bezkontaktních stejnosměrných motorů</i>	<i>15</i>
1. Zapojení a princip činnosti	15
2. Krátký historický přehled	16
<i>II. Základní teoretické poznatky</i>	<i>27</i>
3. Matematický rozbor činnosti stroje	27
4. Základní vztahy	28
5. Vlastnosti reakce kotvy	36
6. Vliv tvaru křivky indukovaného napětí na činnost motoru	40
7. Využití vinutí	43
8. Reakční momenty a jejich vliv na funkci stroje	44
9. Základní charakteristiky motorů	45
<i>III. Regulace a stabilizace rychlosti otáčení</i>	<i>50</i>
10. Základní metody regulace rychlosti	50
11. Statická stabilizace rychlosti	42
12. Astatická stabilizace rychlosti	57
<i>IV. Základy konstrukce bezkontaktních motorů</i>	<i>61</i>
13. Magnetový systém	61
14. Kotva	66
15. Snímače polohy rotoru	67
16. Polovodičové invertory	75
17. Obvody ke stabilizaci rychlosti otáčení	76
18. Konstrukční prvky	78
19. Chlazení	79
<i>V. Návrh bezkontaktních stejnosměrných motorů</i>	<i>80</i>
20. Základní údaje potřebné pro návrh	80
21. Buzení motoru	81
22. Volba druhu vinutí kotvy a komutačního obvodu	82
23. Základní rozměry a parametry motoru	83
24. Vinutí kotvy	89

25. Magnetický obvod kotvy	93
26. Magnetový systém	98
27. Výpočet magnetického obvodu kotvy	102
28. Výpočet magnetického obvodu magnetového systému	105
29. Parametry vinutí kotvy	111
30. Volba komutačních prvků	111
31. Reakce kotvy	112
32. Výpočet budicího obvodu	113
33. Ztráty motoru při jmenovitém chodu	117
34. Výpočet pracovních charakteristik motoru	120
35. Příklad výpočtu bezkontaktního stejnosměrného motoru	123
<i>VI. Přehled vyráběných motorků a konstrukčních materiálů</i>	<i>136</i>
<i>VII. Bezkomutátorové stejnosměrné motory pro pohon magnetofonů</i> (Napsal Doc. Ing. V. Suchánek CSc.)	<i>139</i>
<i>VIII. Princip zapojení ventilových motorů větších výkonů</i> (Napsal Doc. Ing. V. Suchánek CSc.)	<i>152</i>
Literatura	161