

O B S A H

	strana
Obsah	3
Předmluva	4
Tabulka použitých symbolů	5
 <u>I. Všeobecná část</u>	
I-1. Vliv elektronizace na laboratorní úlohy z elektrických strojů....	9
I-2. Použití výpočetní techniky a požadavky na program	9
I-3. Použití elektronických přístrojů k měření	11
I-4. Měření elektrických strojů měřicím systémem	12
I-5. Parametry náhradního obvodu elektrických strojů a jejich měření..	16
 <u>II. Užití teorie obecného stroje</u>	
II-1. Měření na indukčně vázaných obvodech	20
II-2. Nabuzování dynama	27
II-3. Řešení dynamického děje na stejnosměrném stroji	31
II-4. Ověření vlastností universálního motoru	40
II-5. Repulsní motor	44
II-6. Měření indukčností a reaktancí synchronního stroje	47
II-7. Modelování synchronního stroje pomocí komutátorového stroje	51
 <u>III. Napájení elektrických strojů z polovodičových měničů</u>	
III-1. Vliv zvinění proudu na komutaci stejnosměrného stroje	55
III-2. Stejnosměrný motor s nezávislým buzením napájený z řízeného usměrňovače	59
III-3. Pulsně řízený stejnosměrný motor	64
III-4. Seriový motor napájený ze střídavé sítě s tyristorem	68
III-5. Kmitočtové řízení asynchronního motoru	71
III-6. Asynchronní motor napájený z měniče střídavého napětí	78