

	Zoznam použitých označení	IV
1.	NÁVRH REGULOVANÉHO POHONU	1.1
2.	RIADENIE LINEÁRNYCH JEDNOSMERNÝCH POHONOV	2.1
2.1	Riadenie vo frekvenčnej oblasti	2.7
2.1.1	Voľba typu regulátora	2.9
2.1.2	Určenie parametrov regulátorov	2.23
2.1.3	Štrukturálne schémy riadenia so spojitou reguláciou	2.33
2.2	Riadenie v časovej oblasti	2.46
2.2.1	Určenie parametrov regulátorov	2.47
2.2.2	Stavové riadenie s pozorovateľom	2.50
2.2.3	Štrukturálne schémy stavového riadenia	2.52
3.	RIADENIE STRIEDAVÝCH POHONOV	3.1
3.1	Matematický popis striedavých strojov	3.1
3.1.1	Priestorové vektory	3.2
3.1.2	Transformácia súradnicového systému	3.3
3.2	Meniče pre striedavé pohony	3.8
3.3	Riadenie asynchrónneho motora s kotvou nakrátko	3.12
3.3.1	Rovnice asynchrónneho motora s kotvou nakrátko	3.13
3.3.2	Skalárne riadenie	3.16
3.3.3	Vektorové riadenie asynchrónneho motora	3.20
3.3.4	Riadenie asynchrónnych motorov s ohraničeným rozsahom rýchlosti	3.29
3.4	Riadenie synchronného motora	3.31
3.4.1	Riadenie synchronného motora s permanentnými magnetmi	3.31
3.4.2	Riadenie synchronného motora s budiacim vinutím	3.34
4.	NEŠTANDARDNÉ NÁVRHY RIADENIA POHONOV	4.1
4.1	Riadenie systémov s pružnými členmi	4.1
4.1.1	Mechanická sústava s pružnými členmi	4.2
4.1.2	Návrh regulátora pružného systému	4.5
4.2	Riadenie lineárnych časovovariantných systémov	4.10
4.3	Impulzové riadenie	4.15
4.3.1	Riadenie šírky impulzov	4.15
4.3.2	Riadenie fázy impulzov	4.19
4.3.3	Riadenie frekvencie impulzov	4.20
4.3.4	Riadenie metódou fázového závesu	4.21
5.	NELINEÁRNE REGULAČNÉ OBVODY	5.1
5.1	Stabilita nelineárneho regulačného obvodu	5.2
5.1.1	Ljapunovova teória stability	5.2
5.1.2	Kritérium absolútnej stability	5.7

5.2	Metóda fázovej roviny	5.10
5.3	Metóda ekvivalentných prenosov	5.18
6.	STAVOVÉ RIADENIE NELINEÁRNYCH SYSTÉMOV	6.1
6.1	Návrh stavového riadenia jednosmerných pohonov	6.1
6.2	Nelineárny pozorovateľ	6.10
7.	RIADENIE SYSTÉMOV S PREMENLIVÝMI PARAMETRAMI	7.1
7.1	Robustné riadenie	7.1
7.1.1	Geometrické metóda návrhu robustného riadenia	7.2
7.2	Adeptívne riadenie	7.9
7.2.1	Riadenie s meraním parametrov	7.10
7.2.2	Riadenie s identifikáciou parametrov	7.15
8.	OPTIMÁLNE RIADENIE	8.1
8.1	Metódy dynamickej optimalizácie	8.1
8.1.1	Základné vzťahy variačného počtu	8.2
8.1.2	Základné vzťahy princípu maxima	8.4
8.2	Úloha minimalizujúca stratovú energiu	8.6
8.2.1	Cudzobudený motor	8.6
8.2.2	Asynchrónny motor	8.13
8.3	Časovooptimálna úloha	8.15