

Předmluva . . . . .	7
Seznam nejdůležitějších označení . . . . .	8
Úvod . . . . .	9
1. Metody řešení . . . . .	11
1.1 Základní úvahy . . . . .	11
1.2 Stabilita rovnovážné polohy — metoda hraničních hodnot parametrů . . . . .	12
1.3 Stabilita rovnovážné polohy — metoda hraničních křivek a optimalizace parametrů . . . . .	13
1.4 Princip řešení amplitud samobuzených kmitů . . . . .	19
1.5 Analogové řešení ustálených kmitů . . . . .	21
1.6 Vyšetřování ustáleného řešení pro poruchový puls . . . . .	21
2. Dvouhmotové systémy . . . . .	25
2.1 Přehled řešených systémů a jejich pohybové rovnice . . . . .	25
2.2 Vyšetřování stability rovnovážné polohy metodou hraničních hodnot . . . . .	28
2.3 Vyšetřování stability rovnovážné polohy metodou hraničních křivek . . . . .	36
2.4 Přibližná analýza vlivu suchého tření . . . . .	43
2.5 Výpočet amplitud samobuzených kmitů . . . . .	57
2.6 Výsledky analogových řešení . . . . .	63
2.7 Vyšetřování stability pro poruchový puls . . . . .	77
2.8 Shrnutí výsledků . . . . .	92
3. Tříhmotové systémy se základním systémem jednohmotovým . . . . .	98
3.1 Přehled analyzovaných systémů a jejich pohybové rovnice . . . . .	98
3.2 Hraniční křivky a optimální naladění . . . . .	99
3.3 Výpočet závislosti amplitud samobuzených kmitů na součiniteli naladění tlumiče . . . . .	113
3.4 Výsledky analogového řešení . . . . .	128
3.5 Shrnutí výsledků . . . . .	156
4. Systémy s vícehmotovým základním systémem . . . . .	163
4.1 Přehled řešených systémů a jejich pohybové rovnice . . . . .	163

4.2	Hraniční křivky a optimální naladění . . . . .	166
4.3	Závislosti amplitud na součiniteli naladění tlumiče . . . . .	174
4.4	Výsledky analogového řešení . . . . .	188
4.5	Shrnutí výsledků . . . . .	191
5.	Závěr . . . . .	196
5.1	Přehled nejdůležitějších výsledků . . . . .	196
5.2	Některé praktické pokyny pro využití výsledků . . . . .	198
	Dodatek — Vliv nelinearity pružin . . . . .	201
	Literatura . . . . .	204
	Summary . . . . .	205
	Резюме . . . . .	207
	Rejstřík . . . . .	209