

Obsah

Předmluva	3
Obsah	4
1. Principy, problémy, struktury	7
1.1. Funkční (užitné) vlastnosti a principy řízení	7
1.2. Ekonomická životnost	8
1.3. Kmitočtové řízení asynchronní motory	8
1.3.1. Pohony s napěťovým střídačem	8
1.3.2. Pohony s proudovým střídačem	9
1.3.3. Pohony s cyklokonvertorem	10
1.3.4. Mnohomotorové pohony	10
1.4. Pohony s motory s kotvou kroužkovou	10
1.5 Pohony se synchronním motorem	11
2. Kmitočtové řízení asynchronní motor s kotvou nakrátko	13
2.1 Důvody z oblasti nasazení	13
2.2 Srovnání elektrické, mechanické a hydraulické regulace otáček	14
2.3 Motor s kotvou nakrátko – přirozené charakteristiky	15
2.4 Fázorový diagram určení s_m a I_{sm}	16
2.5 Přirozené charakteristiky při velkých skluzech	18
2.6 Charakteristiky při kmitočtovém řízení	19
2.7 Motor napájený zdrojem proudu	20
2.7.1 Charakteristika $\alpha(M)$ při vyšších kmitočtech f_r v rotoru	20
2.7.2 Charakteristika $\alpha(M)$ při malých kmitočtech f_r v rotoru	21
3. Pohon s napěťovým střídačem	24
3.1 Obecná struktura pohonu	24
3.2 Vstupní obvody	25
3.2.1 Transformátor nebo reaktor	26
3.2.2 Omezení nabíjecího proudu kondenzátoru	27
3.3 Působení stejnosměrného obvodu	29
3.4 Usměrňovače	30
3.5 Střídač	31
3.6 Uspořádání pohonu	33
3.6.1 Uspořádání při napájení z třífázové sítě	33
3.6.2 Uspořádání při napájení ze stejnosměrného zdroje	36
3.6.3 Tříhladinové řízení	36
3.6.4 Motory se dvěma vinutími	39
3.6.5 Mnohomotorové pohony	39
3.6.6 Veličiny a rozsah řízení	40
3.7 Nepříznivé jevy při provozu měničů s napěťovými střídači	42
3.8 Výstupní obvody	45
4. Motor napájený z proudového střídače	49
4.1 Hlavní odlišnosti napěťových a proudových střídačů	50
4.2 Uspořádání při napájení ze 3fázové sítě a zpětné vlivy na tuto síť	51
5. Principy a struktury řízení měniče a asynchronního motoru	54
5.1 Úvod do problematiky regulace asynchronního motoru	54
5.2 Napěťové kmitočtové řízení	56
5.3 Proudové kmitočtové řízení	57
5.4 Vektorové řízení	58
5.4.1 Proudový model vektorového řízení	59
5.4.2 Napěťový model vektorového řízení	60
5.5 Přímé řízení momentu	61
6. Mikroprocesorové řízení a diagnostika	64
6.1 Hardware řídicí elektroniky měniče	64
6.2 Software řídicí elektroniky měniče	66
6.3 Diagnostický a informační systém pohonu	66
6.4 Vývoj číslicového řízení pohonu	69
7. Energetika pohonů s asynchronním motorem a měničem kmitočtu	72
7.1 Ztráty v motoru	72
7.1.1 Asynchronní motor – jmenovitý stav	72

7.1.2 Ztráty při frekvenčním řízení	74
7.2 Ztráty v měniči kmitočtu	76
7.2.1 Ztráty a účinnost při typovém zatížení	76
7.2.2 Ztráty v různých provozních stavech	77
7.2.3 Rozdělení celkových ztrát měniče	78
7.2.4 Ztráty přídavných zařízení výkonových obvodů	80
7.2.5 Odchyly od standardního provedení	81
7.3 Energetika rozběhu a brzdění	81
7.3.1 Rozběh konvenční bez zatížení	82
7.3.2 Rozběh frekvenční bez zatížení	82
7.3.3 Rozběh konvenční se zatížením	84
7.3.4 Rozběh frekvenční se zatížením	85
7.3.5 Ztráty v motoru při brzdění	86
8. Elektrické brzdění	88
8.1 Druhy a základní principy	88
8.2 Brzdění odporové	89
8.2.1 Uspoládání a princip působení	89
8.2.2 Rozsah brzdění	90
8.2.3 Dimenzování odporu a pulsního spínače	90
8.3 Brzdění rekuperací	91
8.3.1 Rekuperace do 3 fázové sítě	91
8.3.2 Dimenzování rekuperačního střídače a autotransformátoru	93
8.4 Brzdění stejnosměrným proudem	93
8.4.1 Momentová charakteristika	94
8.4.2 Volba velikosti proudu	94
8.5 Brzdění ztrátami pohonu	94
9. Zatěžování a dimenzování motoru	96
9.1 Obecné o dimenzování motoru	96
9.2 Zatížitelnost motorů	97
9.2.1 Motory s cizí ventilací	98
9.2.2 Motory s vlastní ventilací	99
9.2.3 Zatížitelnost při zhoršeném ochlazování	99
9.2.4 Zatížitelnost při odbuzování motoru	101
9.2.5 Zatížitelnost a ochlazování stojícího motoru	101
9.3 Metoda efektivního momentu	101
9.4 Dimenzování motoru při různých způsobech zatěžování	103
9.4.1 Trvalé zatížení S1 a krátkodobé S2	104
9.4.2 Zatížení S3 a S6	104
9.4.3 Dlouhodobý moment při rozběhu a brzdění	105
9.4.4 Další způsoby zatěžování	107
10. Dimenzování měniče kmitočtu	109
10.1 Moment motoru a proud střídače	109
10.2 Zatížitelnost střídače	110
10.3 Dimenzování střídače	112
10.4 Proudové dimenzování tlumivek, transformátoru a usměrňovače	113
11. Měkké startování	115
11.1 Měniče pro měkké startování	115
11.2 Dimenzování měniče napětí	117
11.3 Řízení rozběhu	117
11.4 Jiná užití měniče střídavého napětí	118
Pohony s asynchronním motorem s kotvou kroužkovou	120
12. Štítek, katalog, energetika motoru	120
13. Motor řízený napětím a odporem	121
13.1 Návrh a dimenzování odporu	121
14. Podsynchrónní ventilová kaskáda	123
14.1 Princip a rozsah řízení, rozběh	123
14.2 Dimenzování měniče kmitočtu a transformátoru	123
14.3 Účinnost a účinků	125
15. Nadsynchronní kaskáda	126
16. Pohon s pulsní řízeným odporem	128

Pohony s motory synchronního typu.....	130
17. Ventilový motor synchronní.....	130
17.1 Výkonová část.....	130
17.2 Řízení momentu a rychlosti, rozběh.....	132
18. Pohony s PM motory.....	134
18.1 Motory, jejich konstrukce a vlastnosti.....	134
18.2 Stejnosměrný bezkomutátorový motor.....	135
18.3 Sítidlový bezkomutátorový motor.....	135
19. Spínáný reluktanční motor	137
19.1 Řízení SRM.....	138
19.2 Provozní vlastnosti	139
Literatura.....	141
Knihy	141
Skripta, dizertače.....	141
Časopisy, sborníky	141
Firemní literatura	142

1. Elektrické stroje a jejich využití	14
1.1 Elektrické stroje	14
1.2 Využití elektřiny v průmyslu	15
1.3 Elektrické stroje v domácnosti	16
2. Elektrické stroje a jejich využití	17
2.1 Charakteristiky a využití elektromotoru	17
2.2 Charakteristiky a využití elektromotoru a stabilita elektrického stroje	19
2.3 Motorový generátor	20
2.4 Charakteristiky a využití elektromotoru	20
2.5 Charakteristiky a využití elektromotoru	21
2.6 Pohony s elektromotory	24
2.7 Elektromotorové pohony	24
2.8 Elektromotorové pohony	25
2.9 Transformátory neho pohony	26
2.10 Základní pojemství z elektromechaniky	27
2.11 Pohybem stejnosemenných motorů	28
2.12 Pohybem indukčních motorů	29
2.13 Umožnění pohybu motoru	30
2.14 Umožnění pohybu motoru	31
2.15 Umožnění pohybu motoru	32
2.16 Umožnění pohybu motoru	33
2.17 Umožnění pohybu motoru	34
2.18 Umožnění pohybu motoru	35
2.19 Umožnění pohybu motoru	36
2.20 Umožnění pohybu motoru	37
2.21 Umožnění pohybu motoru	38
2.22 Umožnění pohybu motoru	39
2.23 Umožnění pohybu motoru	40
2.24 Umožnění pohybu motoru	41
2.25 Umožnění pohybu motoru	42
2.26 Umožnění pohybu motoru	43
2.27 Motorové pohody	43
2.28 Motorové pohody	49
2.29 Motorové pohody	50
2.30 Motorové pohody	51
2.31 Motorové pohody	52
2.32 Motorové pohody	53
2.33 Motorové pohody	54
2.34 Motorové pohody	55
2.35 Motorové pohody	56
2.36 Motorové pohody	57
2.37 Motorové pohody	58
2.38 Motorové pohody	59
2.39 Motorové pohody	60
2.40 Motorové pohody	61
2.41 Mikroprocesorové řízení a řízení	61
2.42 Mikroprocesorové řízení a řízení	62
2.43 Mikroprocesorové řízení a řízení	63
2.44 Mikroprocesorové řízení a řízení	64
2.45 Mikroprocesorové řízení a řízení	64
2.46 Mikroprocesorové řízení a řízení	65
2.47 Mikroprocesorové řízení a řízení	66
2.48 Mikroprocesorové řízení a řízení	67
2.49 Mikroprocesorové řízení a řízení	68
2.50 Mikroprocesorové řízení a řízení	69
2.51 Mikroprocesorové řízení a řízení	70
2.52 Mikroprocesorové řízení a řízení	71
2.53 Mikroprocesorové řízení a řízení	72