

	str.
Ú v o d	
1.00 ELEKTROMECHANICKÁ PŘEMĚNA ENERGIE	3
1.10 Prvky s jedním elektrickým obvodem	4
1.11 Napěťová rovnice a elektromagnetická síla	9
1.12 Dynamika měniče	11
1.20 Prvky se dvěma elektrickými obvody	13
1.21 Magnetická energie elektrických obvodů v klidu ..	17
1.22 Krouticí moment elektromagnetických sil	19
1.23 Jednoduché točivé stroje	22
1.30 Točivé stroje a elektrické obvody	27
1.31 Základní stroje holonomní	32
1.31.1 Indukčnosti modelů s rovnoměrnou vzducho- von mezerou	39
1.31.2 Indukčnosti trojfázových modelů s vynik- lými póly	43
1.31.3 Zebecnění energetické bilance	46
1.32 Základní stroje neholonomní	47
1.32.1 Energetická bilance v ustáleném stavu ...	50
1.33 Obecný elektrický stroj	52
2.00 OBVODOVÉ ŘEŠENÍ POHYBU MECHANICKÉ ČÁSTI MĚNIČE	56
3.00 KONSTANTY A PARAMETRY ELEKTRICKÝCH OBVODŮ	60
3.10 Magnetická vazba n - elektrických obvodů	64
3.10.1 Příklady	66
3.20 Závislost indukčnosti na kmitočtu	68
3.30 Poznámky k teoremu harmonické analýzy vinutí ...	70
3.30.1 Obvod jedné fáze se stejnosměrným a stří- dávým proudem	73
3.30.2 Trojfázový systém	74
3.30.3 Poznámky ke komplexním vektorům okamži- tých veličin	76
3.30.4 Zebecnění přepočtů převodu vinutí	82
3.40 Dualita elektrických a magnetických obvodů	84
4.00 TRANSFORMACE ELEKTRICKÝCH OBVODŮ TOČIVÝCH STROJŮ	87
4.00.1 Závislost základních transformací	91

	str.	
4.10	Teorie transformací	93
4.10.1	Diskuze závěrů	99
4.10.2	Příklad	100
4.20	Transformace počtu fází	104
4.20.1	Transformace symetrické soustavy proudů a napětí	109
4.20.2	Transformace matice indukčnosti L^S, L^R ..	110
4.20.3	Transformace matice vzájemných indukčností	113
4.30	Transformace dvoufázové soustavy	117
4.30.1	Transformace proudů a napětí	120
4.30.2	Transformace diagonální matice konstantních impedancí	122
4.30.3	Transformace matice vzájemných indukčností	123
4.30.4	Transformace vlastních indukčností	124
4.40	Ustálený stav synchronního modelu	126
4.50	Ustálený stav modelu asynchronního	127
4.50.1	Krouticí moment elektromagnetických sil	129
4.60	Poznámka k transformacím nesouměrných soustav ..	130
5.00	STEJNOSMĚRNÉ STROJE	132
5.10	Ideální charakteristiky ustálených stavů	135
5.20	Matematické modely	142
5.30	Napětí indukovaná v komutující cívce stejnosměrného stroje	145
6.00	SYNCHRONNÍ STROJE	148
6.00.1	Poznámky k znaménkové konvenci	152
6.00.2	Poznámky k rovnicím stroje	155
6.10	Charakteristiky ustálených stavů	159
6.10.1	Charakteristiky naprázdno, nakrátko a indukční	161
6.10.2	Kruhový diagram a V- křivky	162
6.10.3	Reaktance rozptylu a Potierův trojúhelník	164
6.20	Matematický model	165
7.00	ASYNCHRONNÍ STROJE	167
7.10	Charakteristiky ustálených stavů	170
7.10.1	Energetická bilance	173
7.10.2	Kruhový diagram	175
7.10.3	Momentová charakteristika	177

	str.
7.10.4 Náhradní schema a charakteristiky dvouklecových motorů	179
7.10.5 Parazitní momenty	182
7.11 Nesouměrné napájení	183
7.11.1 Dvoufázový servomotor	184
7.20 Matematický model	187
Seznam literatury	190