OBSAH

Úvod 7
I. Všeobecný popis indirektního regulátoru 9
II. Předpoklady a základní rovnice 23
A. Hlavní předpoklady 23
B. Časové konstanty 23
C. Základní rovnice 27
III. Použití základních rovnic a všeobecné řešení 33
IV. Regulace direktní 45
V. Indirektní regulátor bez vratného vedení 47
VI. Indirektní regulátor s pevným vratným vedením 49
VII. Vliv hmoty roztěžníku na regulaci 55
VIII. Vliv časového zpoždění (krytí) na regulaci 58
IX. Vliv necitlivosti roztěžníku na regulaci 61
X. Regulátor se sekundární kompensací 62
XI. Vliv hmoty isodromu na stabilitu 68
XII. Regulace aperiodická 69
XIII. Vliv změny momentu v závislosti na rychlosti stroje 74
XIV. Regulace vodních turbin s potrubím 78
XV. Regulace pomocí inerčních sil 87
XVI. Tlumení regulace vracením objímky ke střední poloze 92
XVII. Některé možnosti, jak čelit zhoršeným poměrům u vodních turbin 95
XVIII. Vektorové znázornění regulačních rovnic; určení stability methodou Nyquist . 100
XIX. Vektorové znázornění regulace 104
XX. Transformace stabilní oblasti v Gaussově rovině 108
XXI. Regulace rychlosti s hlediska paralelního chodu elektrických alternátorů . . . 111
XXII. Stabilita vyrovnávacích komor 116
Přehled novější literatury 139