

OBSAH

	Str.
Předmluva	3
1. Úvod	5
2. Základní charakteristiky stejnosměrného motoru s cizím buzením	10
3. Řízení usměrňování	12
3.1 Thyatron se stejnosměrným anodovým napětím	13
3.2 Thyatron pracující se střídavým anodovým napětím	15
3.21 — Stejnosměrné řízení	16
3.22 — Řízení posunutím fáze	18
3.3 Obvody pro natáčení fáze	19
3.31 — Obvod s odporem a indukčností	20
3.32 — Obvod s odporem a kapacitou	20
3.33 — Elektricky ovládané obvody pro natočení fáze	21
3.4 Impulsové obvody	23
4. Průběh proudu a napětí	25
4.1 Proud a napětí z jedné anody	26
4.2 Vliv mrtvé anody	29
5. Usměrňovače pro kotvu motoru	33
5.1 Základní schema	33
5.2 Udržování napětí kotvy	35
5.3 Kompensace ohmického úbytku kotvy	37
5.4 Ovládání zrychlení a omezení proudu	39
5.5 Jiné úpravy usměrňovače pro kotvu motoru	42
5.51 — Proudový měnič	42
5.52 — Tachometrické dynamko	44
5.53 — Příklad řízení posunutím fáze	46
6. Usměrňovače pro buzení	47
7. Brzdění motoru	51
8. Příklad úplného usměrňovače	55
9. Dimensování hlavních součástí elektronického pohonu	61
10. Příklady strojů s elektronickým pohonem	64
10.1 Starší soustruh	64
10.2 Revolverový soustruh	65
10.3 Soustruh pro čelní soustružení	69
10.4 Vertikální frézka	70
10.5 Speciální horizontka	72
10.6 Horizontální frézovací a vyvrtávací stroj	73
10.7 Vrtací jednotka	74
10.8 Hoblovka	75
10.9 Bruska TOS-Hostivař s regulátorem Křižík	76
11. Závěr	80
Literatura	81