

5.4.	Rozbor vrcholového skluzu - - - - -	69
5.5.	Náhrada pohybové trajektorie - - - - -	73
5.6.	Dynamická stabilita tázování na konci kmitočtového rozběhu - - - -	79
5.7.	Dynamická porucha ze synchronního chodu - - - - -	83
5.8.	Mez synchronizace synchronního motoru - - - - -	94
6.	Simulační řešení dynamických poruch - - - - -	99
6.1.	Základní rozdělení simulací dynamických dějů v synchronním stroji -	99
6.2.	Simulační řešení primitivní rovnice - - - - -	100
6.3.	Zobecnění dynamické rovnice synchronního stroje - - - - -	103
6.4.	Zobecněné simulační řešení synchronizačního pochodu - - - - -	110
6.5.	Experimentální ověření mezí synchronizační stability - - - - -	122
6.6.	Stabilita při poklesu napětí sítě - - - - -	127
6.7.	Matematický model základních rovnic synchronního stroje - - - - -	140
6.8.	Simulační řešení pomocí základních rovnic - - - - -	144
6.9.	Napětí indukované v budicím obvodu při asynchronním chodu - - -	155
	Dodatek I: Poměrný výkon setrvačných hmot a doba urychlování -	162
	Dodatek II: Poměrné veličiny synchronního stroje - - - - -	166
II.1.	Statorové vztažné hodnoty - - - - -	166
II.2.	Vliv náhradního schématu - - - - -	170
II.3.	Náhradní rotorové reaktance $x_{RC}, x_{D\sigma}, x_{Q\sigma}$ - - - - -	175
II.4.	Redukce zpřesněného podélného náhradního schématu na klasický tvar - - - - -	177
II.5.	Rotorové vztažné hodnoty - - - - -	178
	Dodatek III: Náhradní vazební reaktance - - - - -	185
III.1.	Vztažná reaktance X_{an} - - - - -	185
III.2.	Nesycené reaktance reakce kotvy X_{ad}, X_{aq} - - - - -	186
III.3.	Vzájemné reaktance X_{Fd}, X_{dF} - - - - -	187
III.4.	Vzájemné reaktance X_{dD}, X_{Dd} - - - - -	188
III.5.	Vzájemné reaktance X_{FD}, X_{DF} - - - - -	189
	Dodatek IV: Tvarové činitele elektromagnetického pole ve vzduchové mezeře - - - - -	190
IV.1.	Tvarový činitel C_{F1} podélného budicího vinutí - - - - -	191
IV.2.	Tvarový činitel C_{d1}, C_{q1} reakce kotvy - - - - -	193
IV.3.	Tvarové činitele C_{D1}, C_{Q1} reakce tlumicího vinutí u stroje s vyniklými póly - - - - -	197
IV.4.	Prostorová závislost C_{D1}/C_{F1} a C_{q1}/C_{F1} - - - - -	198
	Literatura - - - - -	205
	Rejstřík - - - - -	213

OBSAH

	Předmluva - - - - -	5
	Seznam obecně používaných symbolů - - - - -	9
	Úvod - - - - -	13
1.	Provozní stavy synchronního stroje - - - - -	15
1.1.	Základní definice stability synchronních strojů - - - - -	15
1.2.	Typické dynamické poruchy - - - - -	16
1.3.	Kritérium dynamické stability - - - - -	17
2.	Analytické zobrazení synchronního stroje - - - - -	19
2.1.	Základní konvence o polaritě momentů a výkonů - - - - -	19
2.2.	Základní rovnice synchronního stroje - - - - -	21
2.3.	Transformované napájecí napětí - - - - -	29
3.	Výkon synchronního stroje - - - - -	34
3.1.	Okamžitý výkon a moment synchronního stroje - - - - -	34
3.2.	Ustálený provozní stav - - - - -	35
3.3.	Přechodný provozní stav - - - - -	38
3.4.	Rázový provozní stav - - - - -	44
3.5.	Simulační ověření výkonových rovnic - - - - -	48
4.	Asynchronní výkon synchronního stroje - - - - -	53
4.1.	Momentová rovnice synchronního stroje v asynchronním chodu - - - - -	53
4.2.	Zobecnění složek asynchronního momentu - - - - -	55
4.3.	Ustálená (střední) složka asynchronního momentu - - - - -	57
4.4.	Periodická složka asynchronního momentu - - - - -	61
5.	Analytické řešení dynamických poruch - - - - -	64
5.1.	Primitivní rovnice dynamického chodu synchronního stroje - - - - -	64
5.2.	Analytické řešení primitivní rovnice dynamického chodu - - - - -	66
5.3.	Metoda malých kyvů - - - - -	67