

Obsah

Anotace	III
Annotation	IV
Seznam použitých symbolů	VI
1 Úvod	9
1.1 Předmět a cíle práce.....	9
2 Rešeršní část	10
2.1 Vyvažování těles.....	10
2.2 Matematický popis vázaného mechanického systému.....	10
2.3 Matematický model synchronního motoru s permanentními magnety.....	12
2.4 Skládání abstraktních dynamických systémů.....	14
3 Návrh dynamického vyvážení	15
3.1 Kriteria stupně vyvážení setrvačných účinků.....	17
4 Simulační modely	18
4.1 Zdvihové závislosti.....	18
4.2 Parametry vyvažujících subsystémů.....	20
4.3 Modely pružných elementů vyvažujících subsystémů.....	20
4.4 Model pohonu.....	21
5 Výsledky simulací	22
5.1 Vačkový mechanismus VM_1.....	22
5.2 Vačkový mechanismus VM_2.....	23
5.3 Čtyřkloubový mechanismus.....	23
6 Závěr	24
Seznam použité literatury	26
Přehled publikovaných prací	27