

Obsah

1 Úvod.....	6
2 Lineární hydraulický motor.....	7
2.1 Řídicí systém hydromotoru.....	8
3 Experimentální identifikace obou hydromotorů.....	10
3.1 Obrazový přenos uzavřené smyčky s P regulací.....	10
4 Úkol řízení dvou lineárních hydromotorů v tandemu.....	14
4.1 Možné postupy řešení.....	14
4.2 Počítačová simulace zvoleného zapojení.....	16
5 Zapojení hydromotorů do tandemu.....	18
5.1 Vymezení termínů.....	18
5.2 Základní řídicí schéma.....	19
5.3 Úpravy řídicího systému a rozvodů hydrauliky.....	19
5.4 Řízení hydromotorů bez pevného spojení.....	20
5.5 Přidání mechanického spojení hydromotorů.....	21
6 Komora pro měření tlumičových prvků.....	23
6.1 Vstupy a výstupy měřicí komory.....	25
7 Softwarová podpora řízení.....	26
8 Závěr	27
Vlastní publikace.....	29
Použitá literatura.....	31
Dedikace.....	32