

# Obsah

Představení autora . . . . .	4
1 Úvod . . . . .	5
2 Dynamický model asynchronního stroje . . . . .	8
2.1 Dynamický model v zapojení do hvězdy . . . . .	9
2.1.1 Dynamické rovnice ve formě prostorového vektoru . . . . .	12
2.2 Transformace dynamických rovnic do obecné souřadnicové soustavy . . . . .	13
2.3 Dynamické modely s uvážením ztrát v železe . . . . .	14
2.3.1 Model popsáný prostorovým vektorem . . . . .	14
2.3.2 Model v obecné rotující soustavě . . . . .	15
2.3.3 Model asynchronního stroje se zapojeným vinutím do hvězdy . . . . .	16
3 Statický model asynchronního stroje . . . . .	17
3.1 Odvození statického modelu asynchronního stroje . . . . .	17
3.1.1 Model s respektováním ztrát v železe . . . . .	18
3.2 Přepočty náhradních zapojení . . . . .	20
3.2.1 Nemožnost přepočtu T-čláčku na $\Gamma$ -článek s uvážením $R_{Fe}$ . . . . .	25
3.3 Statické charakteristiky . . . . .	26
3.3.1 Proudová charakteristika . . . . .	26
3.3.2 Momentová charakteristika . . . . .	27
3.4 Statický model s nelineární magnetizační indukčností . . . . .	29
4 Závěr . . . . .	33
Literatura . . . . .	34