

# Obsah

<b>Představení autora</b> . . . . .	<b>4</b>
<b>1 Úvod</b> . . . . .	<b>5</b>
<b>2 Teorie synchronních strojů spouštěných ze sítě</b> . . . . .	<b>8</b>
<b>2.1 Matematický model</b> . . . . .	<b>9</b>
<b>2.2 Ustálený stav</b> . . . . .	<b>11</b>
<b>2.3 Asynchronní moment</b> . . . . .	<b>13</b>
<b>2.4 Momentová charakteristika</b> . . . . .	<b>15</b>
<b>2.5 Synchronizace</b> . . . . .	<b>16</b>
<b>3 Návrhové metody a aspekty</b> . . . . .	<b>19</b>
<b>4 Případové studie</b> . . . . .	<b>21</b>
<b>4.1 Výzkum a vývoj synchronního stroje malého výkonu spouštěného ze sítě</b> . . . . .	<b>21</b>
<b>4.2 Výzkum a vývoj tvaru drážek rotoru prostřednictvím topologické optimalizace</b> . . . . .	<b>26</b>
<b>5 Měření na synchronních strojích spouštěných ze sítě</b> . . . . .	<b>30</b>
<b>5.1 Měření indukovaného napětí naprázdno</b> . . . . .	<b>30</b>
<b>5.2 Měření zatěžovacích křivek</b> . . . . .	<b>32</b>
<b>5.3 Měření rozběhů</b> . . . . .	<b>32</b>
<b>6 Závěr</b> . . . . .	<b>35</b>
<b>Literatura</b> . . . . .	<b>37</b>