

OBSAH

PŘEDSTAVENÍ AUTORA	4
1 ÚVOD	5
2 MODELOVÁNÍ STŘÍDAVÝCH MOTORŮ	5
2.1 Komplexorové pojetí veličin	5
2.2 Model asynchronního motoru	7
3 VEKTOROVÉ ŘÍZENÍ	9
3.1 Algoritmus vektorového řízení	9
3.2 Vlastnosti vektorového řízení a další užívané algoritmy	13
4 PREDIKTIVNÍ ŘÍZENÍ S MODELEM	14
4.1 Princip prediktivního řízení	14
4.2 Aplikace MPC pro pohony	15
4.3 Diskretizace modelu	22
5 ZÁVĚR	27
LITERATURA	28
ABSTRACT	30