

Seznam nalezených chyb a omylů ke skriptu

Kobrlé P., Pavelka J.: Elektrické pohony a jejich řízení, ČVUT v Praze, 2016

(poslední oprava 23. ledna 2018)

str. 14: odstavec pod obr. 5

Původně: V případě, že úhlová rychlost Ω s otáčkami mírně klesá, ...

Správně: V případě, že úhlová rychlost Ω se zatížením mírně klesá, ...

str. 25: rovnice (34)

Původně: $\Delta\Omega = Ke^{\frac{A}{J}t}$

Správně: $\Delta\Omega = Ke^{\frac{A}{J}t}$

str. 34: rovnice (64)

Původně: $\eta = \frac{P}{P + \Delta P_{\Sigma}} = -\frac{P}{P + \Delta P_0 + \Delta P_{jN} \left(\frac{P}{P_N} \right)^2} = \frac{1}{1 + \frac{\Delta P_0}{P} + \frac{\Delta P_{jN}}{P_N^2} P}$

Správně: $\eta = \frac{P}{P + \Delta P_{\Sigma}} = \frac{P}{P + \Delta P_0 + \Delta P_{jN} \left(\frac{P}{P_N} \right)^2} = \frac{1}{1 + \frac{\Delta P_0}{P} + \frac{\Delta P_{jN}}{P_N^2} P}$

str. 36: text v obr. 19

Původně: KINTEICKÁ ENERGIE

Správně: KINETICKÁ ENERGIE

str. 41: první řádek textu

Původně: ... pohonu, tj. $t_z > \tau_{\vartheta}$, kde...

Správně: ... pohonu, tj. $t_z > 3\tau_{\vartheta}$, kde...

str. 49: první odstavec kapitoly 6.2.1

Původně: S úlohami logického řízení se nejčastější setkáváme...

Správně: S úlohami logického řízení se nejčastěji setkáváme...

str. 57: odstavec pod rovnicí (94) – třetí řádek

Původně: ... nejvýše roven stupni jmenovatele m ($m \leq n$).

Správně: ... nejvýše roven stupni jmenovatele n ($m \leq n$).

str. 65: odstavec nad obr. 36

Původně: ... chování mechanismů s vůlí, jako jsou v mechanické převodovky...

Správně: ... chování mechanismů s vůlí, jako jsou mechanické převodovky...

str. 66: vztahy (114) – druhý a třetí řádek

$$\text{if } u(t) \geq a \quad \text{then } y(t) = \text{tg } \alpha(u(t) - a)$$

Původně: $\text{if } c < u(t) < a \quad \text{then } y(t) = 0$

$$\text{if } u(t) \leq c \quad \text{then } y(t) = \text{tg } \alpha(u(t) - a)$$

$$\text{if } u(t) \geq a \quad \text{then } y(t) = \text{tg } \alpha(u(t) - a)$$

Správně: $\text{if } b < u(t) < a \quad \text{then } y(t) = 0$

$$\text{if } u(t) \leq b \quad \text{then } y(t) = \text{tg } \alpha(u(t) - a)$$

str. 71: poslední odstavec kapitoly 6.6.5 – pátý řádek

Původně: ... Rozsah kmitočtů o nuly do ω_m , ...

Správně: ... Rozsah kmitočtů od nuly do ω_m , ...

str. 78: druhý odstavec – pátý řádek

Původně: ... je tato soustava rovnic soustavu lineárních diferenciálních rovnic...

Správně: ... je tato soustava rovnic soustavou lineárních diferenciálních rovnic...

str. 81: poslední řádek odstavce 7.1.7 a)

Původně: ... dynamo, které se otáčí se ve stejném směru.

Správně: ... dynamo, které se otáčí ve stejném směru.

str. 86: poslední věta posledního odstavce a rovnice (160)

Původně: Výsledný přenos stejnosměrného měniče napětí je:

$$G_{\text{PM}}(s) = \frac{U_{2(\text{AV})}(s)}{z(s)} = \frac{U_1}{1 + s\tau_{\text{PM}}} = U_1 \quad (1)$$

Správně: Výsledný přenos jednokvadrantového stejnosměrného měniče napětí je:

$$G_{\text{PM}}(s) = \frac{U_{2(\text{AV})}(s)}{U_{\text{f}}(s)} = \frac{U_1(s) \cdot z(s)}{U_{\text{f}}(s)} \cdot \frac{1}{1 + s\tau_{\text{PM}}} = \frac{U_1(s)}{U_{\text{fmax}}(s)} \cdot \frac{1}{1 + s\tau_{\text{PM}}} = \frac{K_{\text{PM}}}{1 + s\tau_{\text{PM}}} \doteq K_{\text{PM}} \quad (2)$$

str. 90: druhý odstavec

Původně: ... oblast režimu nepřerušovaného proudu Definice přerušovaného proudu...

Správně: ... oblast režimu nepřerušovaného proudu. Definice přerušovaného proudu...

str. 105: titulek k obr. 67

Původně: Zapojení „kotevní“ diody při rekuperačním brzdění

Správně: Reverzace směru rychlosti stejnosměrného sériově buzeného motoru

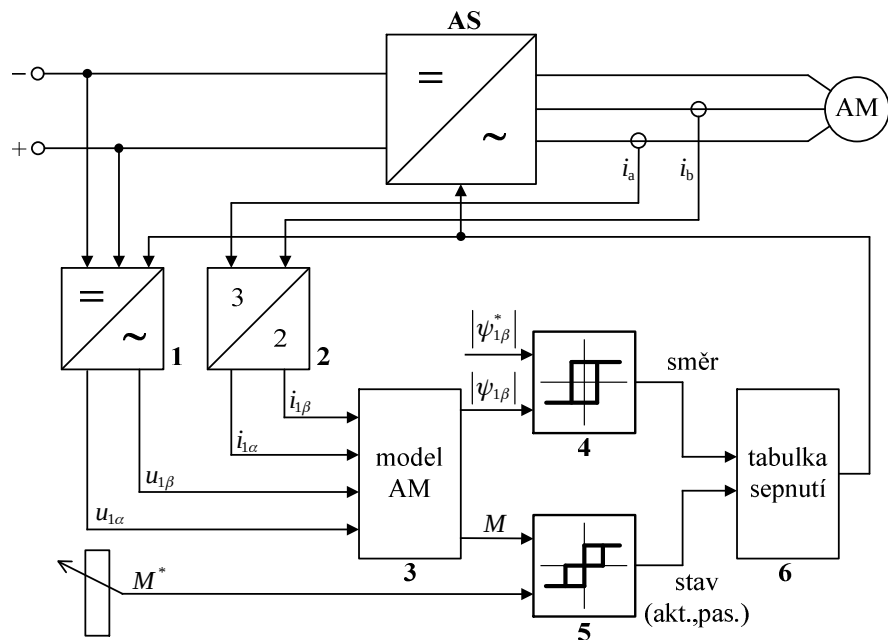
str. 113: první řádek

Původně: ... fáze statorového vinutí a $L_{1h}(\vartheta) = 1,5M_1(\vartheta) \dots$

Správně: ... fáze statorového vinutí a $L_{1h}(\vartheta) = 1,5M(\vartheta) \dots$

str. 148: obr. 101

Správně:



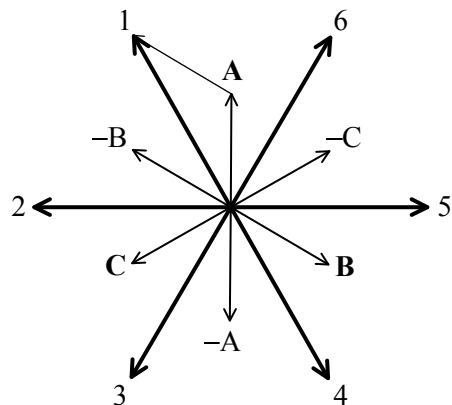
str. 153: vztah (254)

Původně:
$$M = \frac{3p_p}{\omega_1} \left(\frac{U U_i}{X_d} \sin \beta + \frac{U^2}{2} \left(\frac{1}{X_q} - \frac{1}{X_d} \right) \sin 2\beta \right) = M_s + M_{rel}$$

Správně:
$$M = \frac{3p_p}{\omega_1} \left(\frac{U U_{ief}}{X_d} \sin \beta + \frac{U^2}{2} \left(\frac{1}{X_q} - \frac{1}{X_d} \right) \sin 2\beta \right) = M_s + M_{rel}$$

str. 168: obr. 123 (musí být v souladu s obr. 122 a s tab. 7)

Správně:



str. 168: konec prvního odstavce (spolu s předchozí opravou)

Původně: ... ve směru hodinových ručiček.

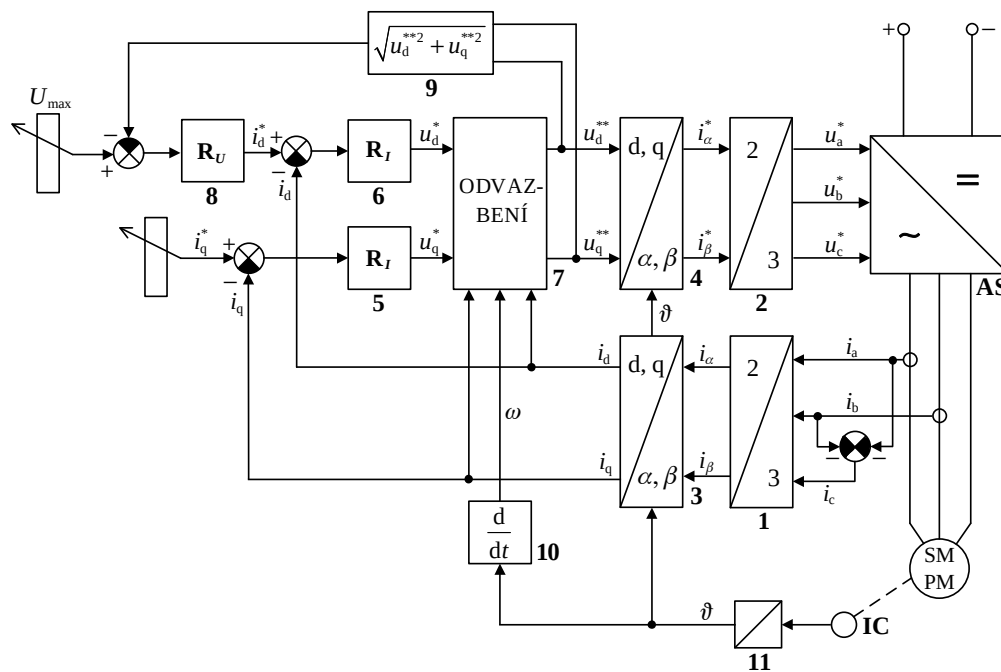
Správně: ... proti směru hodinových ručiček.

str. 180: třetí řádek prvního odstavce

Původně: ... úhel natočení rotoru vůči statoru ϑ a jeho integrací v bloku 10...

Správně: ... úhel natočení rotoru vůči statoru ϑ a jeho derivací v bloku 10...

Správně:



str. 184: vztah (265)

Původně: $M = \frac{p_1}{\Omega} = \frac{dL}{dt} i^2$

Správně: $M = \frac{p_1}{\Omega} = \frac{dL}{d\varphi} i^2$

Další nalezené chyby, omyly a připomínky ke skriptu zašlete, prosím, na adresu kobrlpav@fel.cvut.cz.
Děkuji, Pavel Kobrle.