

■ Errata zu Grundlagen der Antriebstechnik

Fehler sind durchgestrichen und durch wellenförmig unterstrichene Korrekturen ersetzt.

1 Grundlegendes Handwerkszeug

- Seite 40, Fußnote 7, zweite Zeile: ... von u unterstreichen möchte.

2 Mechanik

- Seite 66, Gl. (2.29): $\vec{a} = \begin{pmatrix} a \\ 0 \text{ m/s}^2 \\ 0 \text{ m/s}^2 \end{pmatrix} = a \cdot \vec{e}_x$
- Seite 76, in der zweiten Zeile unter Gl. (2.62): ... wobei wegen ~~wegen~~ ...

3 Betriebsumfeld

- Seite 86, Tabelle 3.1, Zeile IM V2: Flanschlagerschild auf Nicht-Antriebsseite ...
- Seite 90, Einheit der spezifischen Wärmespeicherkapazität c : ~~W~~J/(kg·K)

4 Magnetisches Feld

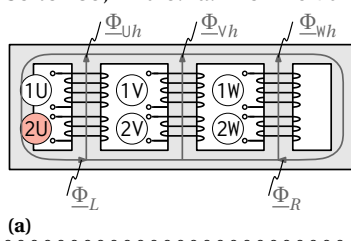
- Seite 118: Kasten ganz unten: Wenn wir in einer Konfiguration kein zeitlich veränderliches Magnetfeld ~~haben~~, oder das Magnetfeld sogar null ist und wir ~~keine bewegten Leiter haben~~ bzw. keinen bewegten Leiter haben, oder das Magnetfeld sogar null ist, so folgt ...

5 Einphasen-Transformator

- Seite 137, vorletzte Zeile: Im Extremfall kann der Effektivwert der Spannung ...
- Seite 141, drei Zeilen über Bild 5.13: Falls möglich, messen wir ~~bei~~ beim Bemessungsstrom ...
- Seite 145: Gl. (5.40): $P_L = \text{Re}(\underline{U}_2 \cdot \underline{I}_L^*) = -\text{Re}(\underline{U}_2 \cdot \underline{I}_2^*)$
- Seite 151: **Tiefspanner.** Beim Tiefspanner mit $U_2 < U_{\text{N}}$...
- Seite 153, Gl. (5.52): $\frac{I_{1A}}{I_{1B}} = \frac{S_{NA}}{S_{NB}}$

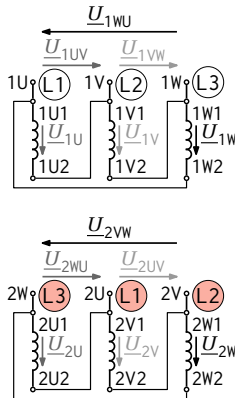
6 Drehstrom-Transformator

- Seite 159, Bild 6.2a: Die Wicklungsbezeichnung ~~(1V)~~ links unten muss durch ~~(2U)~~ ersetzt werden



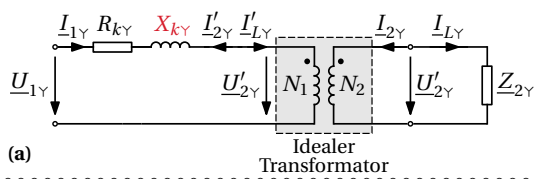
- Seite 167, Gl. (6.4): $|\underline{U}_{1U}| = |\underline{U}_{1V}| = |\underline{U}_{1W}|$

- Seite 168, Bild 6.9a: Änderung der Reihenfolge der Phasenbeschriftung auf Seite 2 von (L_2, L_3, L_1) auf (L_3, L_1, L_2)



(a)

- Seite 175, Bild 6.14a: Die beschriftete Kurzschlussreaktanz des Transformators ist X_{kY}



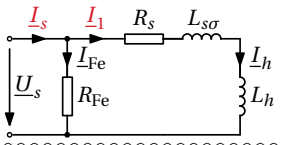
(a)

7 Gleichstrommaschine

- Seite 196, Bild 7.9, Bildunterschrift zu (b) in der zweiten Zeile: ... zu Maschinen der Bauweise ...
- Seite 209, fünf Zeilen unterhalb von **Wechselwirkung zwischen elektrischen und mechanischen Größen:** ... wir mit $M_i = N_a \cdot \Phi_h \cdot \Omega_{I_a}$ folgende ...
- Seite 219, sechs Zeilen unterhalb von **Drehmoment-Drehzahl-Kennlinien:** ... sind in den Kapiteln 8 und 9 behandelt.

10 Drehfeldmaschine

- Seite 265, Bild 10.6b, Ströme I_1 und I_s gehören vertauscht:

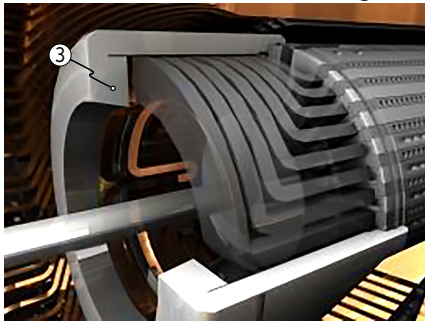


11 Asynchronmaschine

- Seite 292, **Statorleistung.** ... komplexen Zeigern \underline{U}_s und \underline{I}_{1s} oder aus deren Effektivwerten $|\underline{U}_s|$ und $|\underline{I}_{1s}|$ sowie ...
- Seite 292, Gl. (11.13), Ströme I_1 und I_s gehören vertauscht: $P_s = 3 \cdot \text{Re}(\underline{U}_s \cdot \underline{I}_{1s}^*) = 3 \cdot |\underline{U}_s| \cdot |\underline{I}_{1s}| \cdot \cos(\varphi_s)$
- Seite 320, Abschnitt 11.6, dritter Absatz: ... kann einer selbstgeführter ...

12 Synchronmaschine

- Seite 342, Bild 12.4a, Beschriftung ③ fehlt:

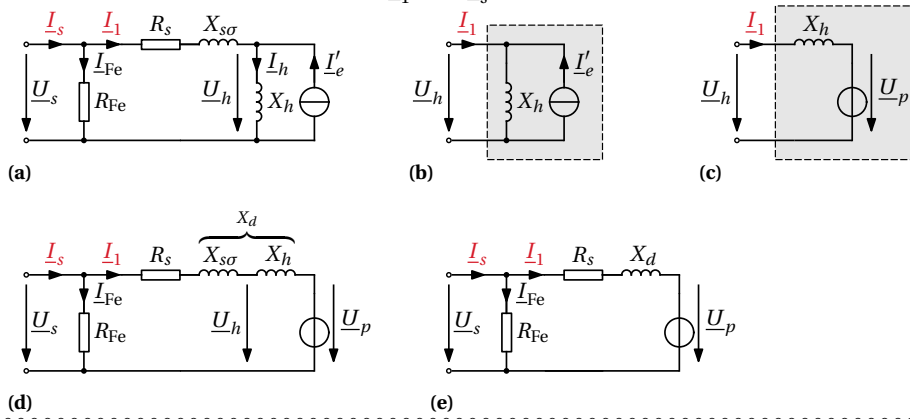


(a)

- Seite 351, Einheiten der Reaktanzen:

Zeichen	Einheit	Größe	Quantity
X_d	Ω	Synchrone Längsreaktanz	Direct axis synchronous reactance
X_h	Ω	Hauptfeldreaktanz	Main field reactance
$X_{s\sigma}$	Ω	Statorstreureaktanz	Stator leakage reactance

- Seite 352, Bild 12.14a bis e, Ströme \underline{I}_1 und \underline{I}_s gehören vertauscht:



- Seite 353, Gl. (12.6), Ströme \underline{I}_1 und \underline{I}_s gehören vertauscht: $\underline{I}_h = \underline{I}_{\underline{I}_1} + \underline{I}'_e$
- Seite 353, Gl. (12.8), Ströme \underline{I}_1 und \underline{I}_s gehören vertauscht: $\underline{U}_s = R_s \cdot \underline{I}_{\underline{I}_1} + j \cdot X_d \cdot \underline{I}_{\underline{I}_1} + \underline{U}_p$
- Seite 354, Gl. (12.11), Ströme \underline{I}_1 und \underline{I}_s gehören vertauscht: $P_{Cu,s} = 3 \cdot R_s \cdot |\underline{I}_{\underline{I}_1}|^2 \approx 3 \cdot R_s \cdot |\underline{I}_{\underline{I}_s}|^2$
- Seite 354, Gl. (12.13), Ströme \underline{I}_1 und \underline{I}_s gehören vertauscht: $P_s = 3 \cdot \text{Re}(\underline{U}_s \cdot \underline{I}_{\underline{I}_s}^*) = 3 \cdot |\underline{U}_s| \cdot |\underline{I}_{\underline{I}_s}| \cdot \cos(\varphi_s)$
- Seite 355, Tabelle 12.1: Vorzeichen der Leistungsterme einer Synchronmaschine
- Seite 369, Einheiten der Reaktanzen:

Zeichen	Einheit	Größe	Quantity
X_{hd}	Ω	Hauptfeldreaktanz der d -Achse	Main field reactance of the d axis
X_q	Ω	Synchrone Querreaktanz	Quadrature axis synchronous reactance
X_{hq}	Ω	Hauptfeldreaktanz der q -Achse	Main field reactance of the q axis

- Seite 379, Bild 12.33, dritte Zeile der Bildunterschrift: ... (a) und (b) eine achsige ...