

## ■ 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):  $\vec{a} = \begin{pmatrix} a \\ 0 \text{ m/s}^2 \\ 0 \text{ m/s}^2 \end{pmatrix} = a \cdot \cancel{\vec{e}_x} \vec{e}_x$
- 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  $c$ : ~~WJ~~/(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 ...

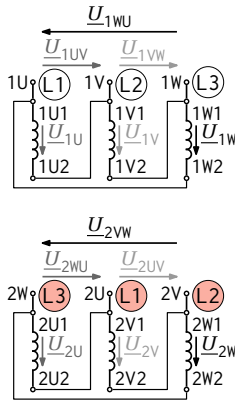
### 5 Einphasen-Transformator

- 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):  $P_L = \text{Re}(\underline{U}_2 \cdot \cancel{\underline{I}_L} \underline{I}_L^*) = -\text{Re}(\underline{U}_2 \cdot \underline{I}_2^*)$
- Seite 151: **Tiefspanner**. Beim Tiefspanner mit  $U_2 < U_{\cancel{1}}$  ...
- Seite 153, Gl. (5.52):  $\frac{I_{1A}}{\cancel{I_{1AB}}} = \frac{S_{NA}}{S_{NB}}$

### 6 Drehstrom-Transformator

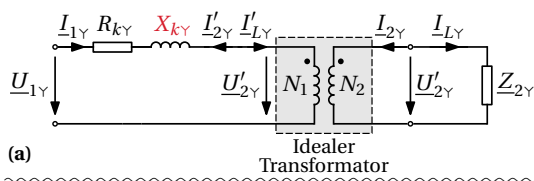
- Seite 167, Gl. (6.4):  $|\underline{U}_{1U}| = |\underline{U}_{1V}| = |\underline{U}_{1\cancel{W}}|$

- Seite 168, Bild 6.9a: Änderung der Reihenfolge der Phasenbeschriftung auf Seite 2 von  $\underline{L2} \underline{L3} \underline{L1}$  auf  $\underline{L3} \underline{L1} \underline{L2}$



(a)

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



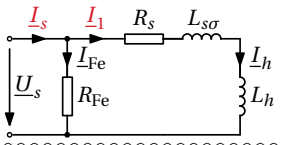
(a)

## 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  $\underline{I}_1$  und  $\underline{I}_s$  gehören vertauscht:

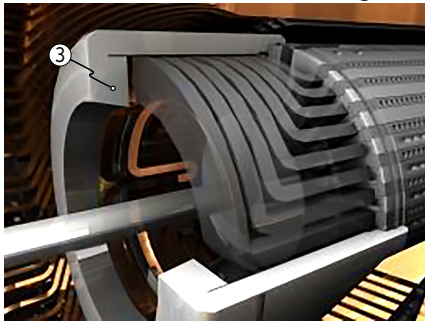


## 11 Asynchronmaschine

- 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  $\underline{I}_1$  und  $\underline{I}_s$  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:

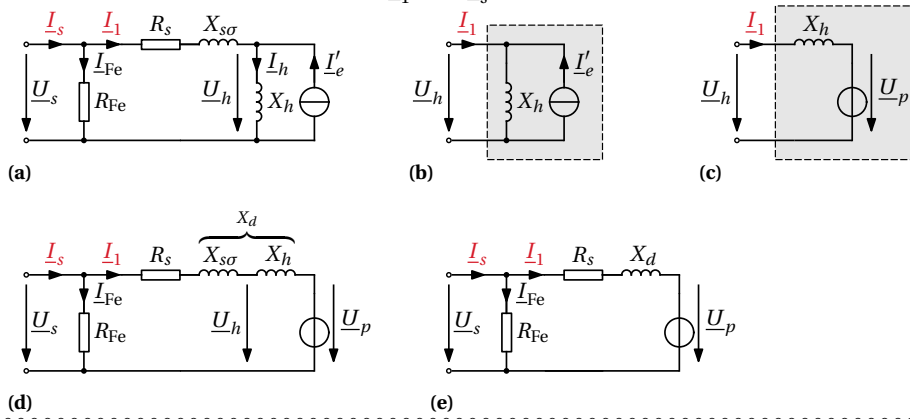


(a)

- Seite 351, Einheiten der Reaktanzen:

Zeichen	Einheit	Größe	Quantity
$X_d$	$\text{H}\Omega$	Synchrone Längsreaktanz	Direct axis synchronous reactance
$X_h$	$\text{H}\Omega$	Hauptfeldreaktanz	Main field reactance
$X_{s\sigma}$	$\text{H}\Omega$	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:  $\underline{I}_h = \underline{I}_{\lambda 1} + \underline{I}'_e$
- Seite 353, Gl. (12.8), Ströme  $\underline{I}_1$  und  $\underline{I}_s$  gehören vertauscht:  $\underline{U}_s = R_s \cdot \underline{I}_{\lambda 1} + j \cdot X_d \cdot \underline{I}_{\lambda 1} + \underline{U}_p$
- Seite 354, Gl. (12.11), Ströme  $\underline{I}_1$  und  $\underline{I}_s$  gehören vertauscht:  $P_{\text{Cu},s} = 3 \cdot R_s \cdot |\underline{I}_{\lambda 1}|^2 \approx 3 \cdot R_s \cdot |\underline{I}_{\lambda s}|^2$
- Seite 354, Gl. (12.13), Ströme  $\underline{I}_1$  und  $\underline{I}_s$  gehören vertauscht:  $P_s = 3 \cdot \text{Re}(\underline{U}_s \cdot \underline{I}_{\lambda s}^*) = 3 \cdot |\underline{U}_s| \cdot |\underline{I}_{\lambda s}| \cdot \cos(\varphi_s)$
- Seite 355, Tabelle 12.1: Vorzeichen der Leistungsterme einer Synchronmaschine
- Seite 369, Einheiten der Reaktanzen:

Zeichen	Einheit	Größe	Quantity
$X_{hd}$	$\text{H}\Omega$	Hauptfeldreaktanz der $d$ -Achse	Main field reactance of the $d$ axis
$X_q$	$\text{H}\Omega$	Synchrone Querreaktanz	Quadrature axis synchronous reactance
$X_{hq}$	$\text{H}\Omega$	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 ...