

## ■ 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 ...

### 4 Magnetisches Feld

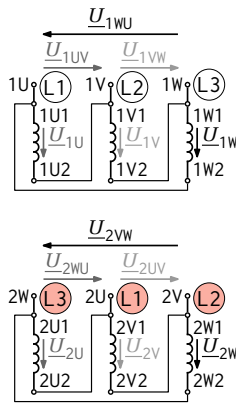
- Seite 118: Kasten ganz unten: Wenn wir in einer Konfiguration kein zeitlich veränderliches Magnetfeld ~~haben~~, oder das Magnetfeld sogar null ist und wir keine bewegten Leiter haben bzw. keinen bewegten Leiter haben, oder das Magnetfeld sogar null ist, so folgt ...

### 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  $U_2 < U_{\cancel{2}1}$  ...
- Seite 153, Gl. (5.52):  $\frac{I_{1A}}{\cancel{I_{1A}B}} = \frac{S_{NA}}{S_{NB}}$

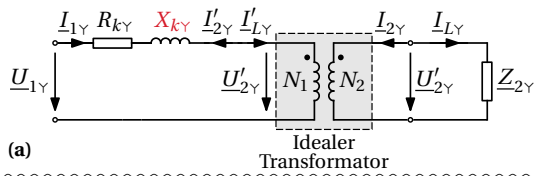
### 6 Drehstrom-Transformator

- 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 ~~(L2)(L3)(L1)~~ auf (L3)(L1)(L2)



(a)

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



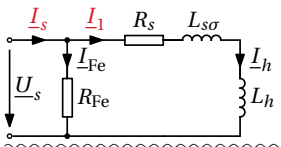
(a)

## 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.

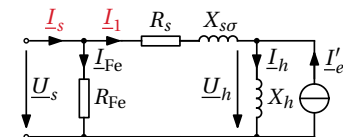
## 10 Drehfeldmaschine

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

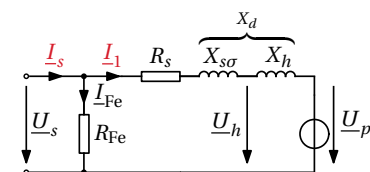


## 12 Synchronmaschine

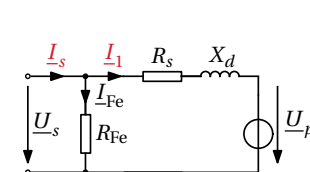
- Seite 352, Bild 12.14a, d und e, Ströme  $I_1$  und  $I_s$  gehören vertauscht:



(a)



(d)



(e)

- Seite 354, Gl. (12.11):  $P_{\text{Cu},s} = 3 \cdot R_s \cdot |\underline{I}_{\sim 1}|^2 \approx 3 \cdot R_s \cdot |\underline{I}_{\sim s}|^2$
- Seite 254, Gl. (12.13):  $P_s = 3 \cdot \text{Re}(\underline{U}_s \cdot \underline{I}_{\sim s}^*) = 3 \cdot |\underline{U}_s| \cdot |\underline{I}_{\sim s}| \cdot \cos(\varphi_s)$
- Seite 379, Bild 12.33, dritte Zeile der Bildunterschrift: ...~~(a)~~ und ~~(b)~~ eine achsige ...