

ERRATA IN DODATNA POJASNILA

Električni servo pogoni Vanja Ambrožič, Peter Zajec

Avtorja bosta hvaležna bralcem za javljanje morebitnih napak ali nejasnosti.

Stran, oznaka	Popravek
Str. 82: (5.8)	Enačba spremenjena zaradi natančnejšega umeščanja enot: $\omega [\text{rad s}^{-1}] = 2\pi \cdot (f [\text{s}^{-1}]) = \frac{2\pi}{60} \cdot (n [\text{okr min}^{-1}])$
Str. 147: (5.192) in tekst za enačbo	Napačno: TK_R ; pravilno: α (zaradi konsistentnosti oznak).
Str. 155: Sl. 5.56	Skrajnje desno – napačno: M_t ; pravilno: M_{br}
Str. 202: (6.17) Str. 203: (6.18)	Napačno: ω_m ; pravilno: ω
Str. 213: Slika 6.18	Dopolnitev teksta pod sliko: Oscilogrami hitrosti, tokov in navora reguliranega SPM
Str. 235: Tabela 5.8	Napačno: L_{lS} ; pravilno: $L_{\sigma S}$
Str. 235: (6.103), (6.105), (6.106)	Napačno: L_m ; pravilno: L_{md}
Str. 235: stavek za (6.104) » L_m je glavna... elektromagneta.«	Pravilno: » L_{md} je glavna (medsebojna) induktivnost v d osi, i_{vz} pa enosmerni vzbujalni tok rotorskega navitja – elektromagneta. L_{md} skupaj s stresanjem statorskega navitja $L_{\sigma S}$ tvori L_{sd} , s stresanjem vzbujalnega navitja pa L_{vz} (glej tabelo 6.8).«
Str. 248: Sl. 6.49	Poenotenje s preostalim tekstom: znak za izražanje proporcionalnosti » \sim « (napačno) zamenjati z znakom » \propto « (pravilno).
Str. 249: Sl. 6.52 podnapis	Napačno: »... - primer polovičnega koraka«; pravilno: »... - primer polnega koraka«
Str. 268: Sl. 7.8	Pravokotnik, skrajnje desno – napačno: dvakrat se pojavlja spremenljivka i_{sq} ; pravilno: zgoraj i_{sq} , spodaj i_{sd}
Str. 279: Sl. 7.19	
Str. 488: (10.15)	$\mathbf{x}(t) = \mathbf{x}(\lambda) e^{-\mathbf{A}(t-\lambda)} + \int_{\lambda}^t e^{-\mathbf{A}(t-\tau)} \mathbf{B} \mathbf{v}(\tau) d\tau$