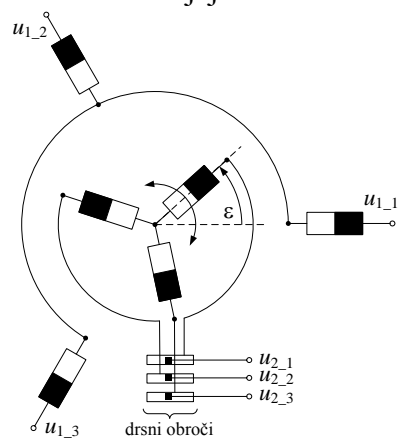
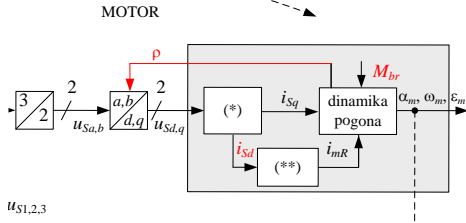
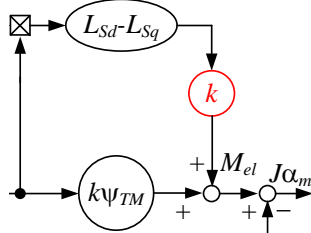
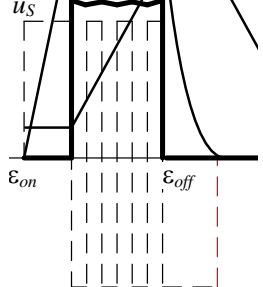
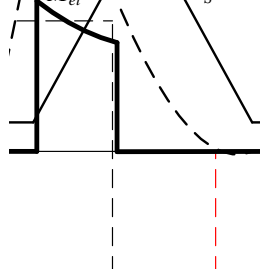


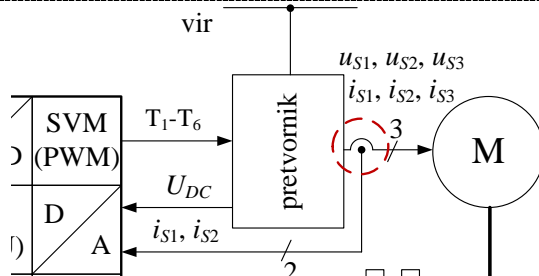
ERRATA IN DODATNA POJASNILA

Električni servo pogoni Vanja Ambrožič, Peter Zajec

Avtorja bosta hvaležna bralcem za javljanje morebitnih napak ali nejasnosti.

Stran, oznaka	Popravek
Str. 8: (2.3)	Napačno: $\alpha = p \varepsilon_m$; pravilno: $\alpha = p \alpha_m$
Str. 69: (4.39)	Napačno: $\uparrow \omega_m = \frac{e_{\max}}{k_e L_{vz}} \downarrow i_{vz}$; pravilno: $\uparrow \omega_m = \frac{e_{\max}}{L_{vz}} \downarrow i_{vz}$
Str. 77: Slika 5.1	Nekoliko zavajajoče narisani drsni obroči. Pravilno: 
Str. 82: (5.8)	Enačba spremenjena zaradi natančnejšega umeščanja enot: $\omega [\text{rad s}^{-1}] = 2\pi \cdot (f [\text{s}^{-1}]) = \frac{2\pi}{60} \cdot (n [\text{vrt min}^{-1}])$
Str. 107: (5.59)	Napačno: $\psi_R^{RKS}(t) = L_{\sigma R} \dot{\mathbf{i}}_R^{RKS}(t) + L_m \dot{\mathbf{i}}_m^{RKS}(t) = \sigma_R L_R \dot{\mathbf{i}}_R^{RKS}(t) + \dots$ Pravilno: $\psi_R^{RKS}(t) = L_{\sigma R} \dot{\mathbf{i}}_R^{RKS}(t) + L_m \dot{\mathbf{i}}_m^{RKS}(t) = \sigma_R L_m \dot{\mathbf{i}}_R^{RKS}(t) + \dots$
Str. 109: (5.68)	Napačno: $\mathbf{u}_S(t) = R_S \mathbf{i}_S(t) + L_S \frac{d\dot{\mathbf{i}}_S(t)}{dt} + L_m \frac{d}{dt}(\mathbf{i}_R(t) e^{j\varepsilon(t)})$ Pravilno: $\mathbf{u}_S(t) = R_S \mathbf{i}_S(t) + L_S \frac{d\dot{\mathbf{i}}_S(t)}{dt} + L_m \frac{d}{dt}(\dot{\mathbf{i}}_R^{RKS}(t) e^{j\varepsilon(t)})$
Str. 113: (5.92)	Napačno: $\mathbf{u}_S(t) = R_S \mathbf{i}_S(t) + L_S \frac{d\dot{\mathbf{i}}_S(t)}{dt} + L_m \frac{d}{dt}(\mathbf{i}_R(t) e^{j\varepsilon(t)})$ Pravilno: $\mathbf{u}_S(t) = R_S \mathbf{i}_S(t) + L_S \frac{d\dot{\mathbf{i}}_S(t)}{dt} + L_m \frac{d}{dt}(\dot{\mathbf{i}}_R^{RKS}(t) e^{j\varepsilon(t)})$
Str. 113: (5.95)	Napačno: $\omega(t) = \frac{d\varepsilon(t)}{dt}$ oz. $\omega_m(t) = \frac{d\varepsilon_m(t)}{dt} = \frac{\omega(t)}{p}$ Pravilno: $\omega(t) = \frac{d\varepsilon(t)}{dt}$ oz. $\omega_m(t) = \frac{d\varepsilon_m(t)}{dt} = \frac{\omega_m(t)}{p}$
Str. 147: (5.192) in tekst za	Napačno: TK_R ; pravilno: α (zaradi konsistentnosti oznak).

enačbo	
Str. 155: Slika 5.56, skrajnje desno	
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. 221: Slika 6.26	
Str. 233: Slika 6.37	$U_{R=} \rightarrow (1 + \sigma_R) / R_R$
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. 246: Slika 6.46	
Str. 247: Slika 6.48	
Str. 248: Slika 6.49	Poenotenje s preostalim tekstom: znak za izražanje proporcionalnosti » ~ « (napačno) zamenjati z znakom » ∞ « (pravilno).

Str. 249: Slika 6.52 podnapis	Napačno: »... - primer polovičnega koraka«; pravilno: »... - primer polnega koraka«
Str. 268: Slika 7.8	Pravokotnik, skrajnje desno – napačno: dvakrat se pojavlja spremenljivka i_{Sg} ; pravilno: zgoraj i_{Sg} , spodaj i_{Sd}
Str. 279: Slika 7.19	
Str. 488: (10.15)	$\mathbf{x}(t) = \mathbf{x}(\lambda) e^{-\mathbf{A}(t-\lambda)} + \int_{\lambda}^t e^{-\mathbf{A}(t-\tau)} \mathbf{B} \mathbf{v}(\tau) d\tau$