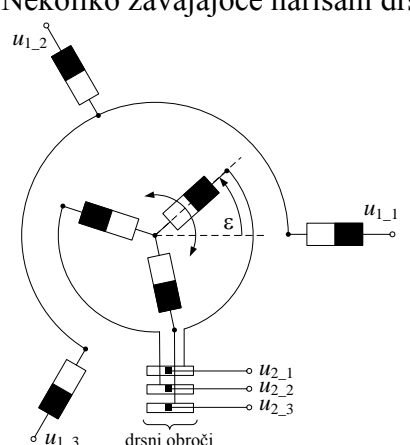


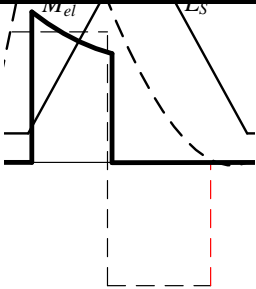
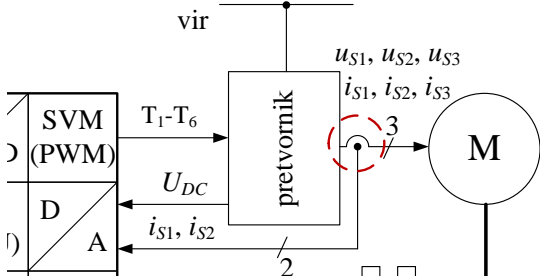
## ERRATA IN DODATNA POJASNILA

### Električni servo pogoni Vanja Ambrožič, Peter Zajec

Avtorja bosta hvaležna bralcem za javljanje morebitnih napak ali nejasnosti.

Stran, oznaka	Popravek		
Str. 8: (2.3)	<b>Napačno:</b> $\alpha = p \varepsilon_m$ ; <b>pravilno:</b> $\alpha = p \alpha_m$		
Str. ## (2.24)	<b>Napačno:</b> $J = r^2 m$ ; <b>pravilno:</b> $J = \frac{1}{2} r^2 m$		
Str.## (2.25)	<table style="width: 100%; border: none;"> <tr> <td style="width: 50%; vertical-align: top;"> <b>Napačno:</b>  <math>V = \pi r_1^2 l_1 = \pi r_2^2 l_2</math>  <math>J_2 = m r_2^2 = m r_1^2 \frac{l_1}{l_2} &lt; m r_1^2 = J_1,</math> </td> <td style="width: 50%; vertical-align: top;"> <b>Pravilno:</b>  <math>V = \pi r_1^2 l_1 = \pi r_2^2 l_2</math>  <math>J_2 = \frac{1}{2} m r_2^2 = \frac{1}{2} m r_1^2 \frac{l_1}{l_2} &lt; \frac{1}{2} m r_1^2 = J_1,</math> </td> </tr> </table>	<b>Napačno:</b> $V = \pi r_1^2 l_1 = \pi r_2^2 l_2$ $J_2 = m r_2^2 = m r_1^2 \frac{l_1}{l_2} < m r_1^2 = J_1,$	<b>Pravilno:</b> $V = \pi r_1^2 l_1 = \pi r_2^2 l_2$ $J_2 = \frac{1}{2} m r_2^2 = \frac{1}{2} m r_1^2 \frac{l_1}{l_2} < \frac{1}{2} m r_1^2 = J_1,$
<b>Napačno:</b> $V = \pi r_1^2 l_1 = \pi r_2^2 l_2$ $J_2 = m r_2^2 = m r_1^2 \frac{l_1}{l_2} < m r_1^2 = J_1,$	<b>Pravilno:</b> $V = \pi r_1^2 l_1 = \pi r_2^2 l_2$ $J_2 = \frac{1}{2} m r_2^2 = \frac{1}{2} m r_1^2 \frac{l_1}{l_2} < \frac{1}{2} m r_1^2 = J_1,$		
Str. 69: (4.39)	<b>Napačno:</b> $\uparrow \omega_m = \frac{e_{\max}}{k_e L_{vz}} \downarrow i_{vz}$ ; <b>pravilno:</b> $\uparrow \omega_m = \frac{e_{\max}}{L_{vz}} \downarrow i_{vz}$		
Str. 77: Slika 5.1	<p>Nekoliko zavajajoče narisani drsni obroči. Pravilno:</p> 		
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)	<b>Napačno:</b> $\psi_R^{RKS}(t) = L_{\sigma R} \mathbf{i}_R^{RKS}(t) + L_m \mathbf{i}_m^{RKS}(t) = \sigma_R L_R \mathbf{i}_R^{RKS}(t) + \dots$ <b>Pravilno:</b> $\psi_R^{RKS}(t) = L_{\sigma R} \mathbf{i}_R^{RKS}(t) + L_m \mathbf{i}_m^{RKS}(t) = \sigma_R L_m \mathbf{i}_R^{RKS}(t) + \dots$		
Str. 109: (5.68)	<b>Napačno:</b> $\mathbf{u}_s(t) = R_s \mathbf{i}_s(t) + L_s \frac{d\mathbf{i}_s(t)}{dt} + L_m \frac{d}{dt} (\mathbf{i}_R(t) e^{j\epsilon(t)})$ <b>Pravilno:</b> $\mathbf{u}_s(t) = R_s \mathbf{i}_s(t) + L_s \frac{d\mathbf{i}_s(t)}{dt} + L_m \frac{d}{dt} (\mathbf{i}_R^{RKS}(t) e^{j\epsilon(t)})$		
Str. 113: (5.92)	<b>Napačno:</b> $\mathbf{u}_s(t) = R_s \mathbf{i}_s(t) + L_s \frac{d\mathbf{i}_s(t)}{dt} + L_m \frac{d}{dt} (\mathbf{i}_R(t) e^{j\epsilon(t)})$		

	<b>Pravilno:</b> $\mathbf{u}_s(t) = R_s \mathbf{i}_s(t) + L_s \frac{d\mathbf{i}_s(t)}{dt} + L_m \frac{d(\mathbf{i}_R^{RKS}(t) e^{j\epsilon(t)})}{dt}$
Str. 113: (5.95)	<b>Napačno:</b> $\omega(t) = \frac{d\epsilon(t)}{dt}$ oz. $\omega_m(t) = \frac{d\epsilon_m(t)}{dt} = \frac{\omega(t)}{p}$ <b>Pravilno:</b> $\omega(t) = \frac{d\epsilon(t)}{dt}$ oz. $\omega_m(t) = \frac{d\epsilon_m(t)}{dt} = \frac{\omega_m(t)}{p}$
Str. 147: (5.192) in tekst za enačbo	<b>Napačno:</b> $TK_R$ ; <b>pravilno:</b> $\alpha$ (zaradi konsistentnosti oznak).
Str. 155: Slika 5.56, skrajnje desno	
Str. 202: (6.17) Str. 203: (6.18)	<b>Napačno:</b> $\omega_m$ ; <b>pravilno:</b> $\omega$
Str. 204: pred enačbo	<b>Napačno:</b> „...demodulacijske matrike $D(\epsilon)$ v Clarkini transformaciji..“ <b>Pravilno:</b> „...demodulacijske matrike $D(\epsilon)$ v Parkovi transformaciji..“
Str. 213: Slika 6.18	<b>Dopolnitev teksta pod sliko:</b> Oscilogrami hitrosti, tokov <b>in navora</b> 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	<b>Napačno:</b> $L_{lS}$ ; <b>pravilno:</b> $L_{\sigma S}$
Str. 235: (6.103), (6.105), (6.106)	<b>Napačno:</b> $L_m$ ; <b>pravilno:</b> $L_{md}$
Str. 235: stavek za (6.104) » $L_m$ je glavna... elektromagneta.«	<b>Pravilno:</b> » $L_{md}$ 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 » ~ « ( <b>napačno</b> ) zamenjati z znakom » ∞ « ( <b>pravilno</b> ).
Str. 249: Slika 6.52 podnapis	<b>Napačno:</b> »... - primer polovičnega koraka«; <b>pravilno:</b> »... - primer polnega koraka«
Str. 268: Slika 7.8	Pravokotnik, skrajnje desno – <b>napačno:</b> dvakrat se pojavlja spremenljivka $i_{sq}$ ; <b>pravilno:</b> zgoraj $i_{sq}$ , spodaj $i_{sd}$
Str. 279: Slika 7.19	
Str. 488: (10.15)	$\mathbf{x}(t) = \mathbf{x}(\lambda) e^{-\mathbf{A}(t-\lambda)} + \int_{\lambda}^t e^{-\mathbf{A}(t-\tau)} \mathbf{B} \mathbf{v}(\tau) d\tau$