

Berichtigungen

Seite	Stelle	Falsch	Richtig
37	Fette Überschrift	Reglervverfahren	Reglervverhalten
56	Unterste Gleichung	$\Delta\ddot{\varphi} = \dots + \sin \varphi_0 \sin \Delta\varphi) + \dots$	$\Delta\ddot{\varphi} = \dots - \sin \varphi_0 \sin \Delta\varphi) + \dots$
57	Vorletzte Gleichung	$\Delta\ddot{\varphi} = \dots + \sin \varphi_0 \Delta\varphi) + \dots$	$\Delta\ddot{\varphi} = \dots - \sin \varphi_0 \Delta\varphi) + \dots$
167	2. Textzeile unter dem Bild	$x_\sigma = \frac{T_l}{T_t} x_{\max}$	$x_\sigma = \frac{T_t}{T_l} x_{\max}$
168	Gl. 4.47	Vorzeichen jeweils letzter Klammerterm	$T = x_\Delta \left(\frac{T_{\text{lauf}}}{x_{\max} - x_S} + \frac{T_{\text{lab}}}{x_S} \right)$ $+ T_t \left(2 + \frac{T_{\text{lab}}}{T_{\text{lauf}}} \frac{x_{\max} - x_S}{x_S} + \frac{T_{\text{lauf}}}{T_{\text{lab}}} \frac{x_S}{x_{\max} - x_S} \right)$
288	Bild 9.1a	Additionsstelle mit $\bar{y}(t)$ und $\bar{z}(t)$	Additionsstelle mit $\bar{y}(t)$ und $-\bar{z}(t)$
288	Bild 9.1b	Additionsstelle mit y_k und z_k	Additionsstelle mit y_k und $-z_k$
296	Bild 9.9, P-Regler	$\frac{T_g}{K_{\text{PS}} T_u}$	$\frac{T_g}{K_{\text{PS}} (T_u + T)}$
397	Fussnote 2		Diese Bedingung zu überprüfen erübrigt sich, wenn man die Laplace-Transformierte der Funktionstabelle von Bild A.3.1 entnimmt.