

Berichtigungen

Seite	Stelle	Falsch	Richtig
34	7. Zeile von oben	Begriffliche Zuordnung von Führungsgröße bzw. Regelgröße	...von Steuerzylinder (Regelgröße) und Steuerkolben (Führungsgröße).
37	Fette Überschrift	Reglervfahren	Reglerverhalten
56	Unterste Gleichung	$\Delta\dot{\varphi} = \dots + \sin \varphi_0 \sin \Delta\varphi) + \dots$	$\Delta\dot{\varphi} = \dots - \sin \varphi_0 \sin \Delta\varphi) + \dots$
57	Vorletzte Gleichung	$\Delta\dot{\varphi} = \dots + \sin \varphi_0 \Delta\varphi) + \dots$	$\Delta\dot{\varphi} = \dots - \sin \varphi_0 \Delta\varphi) + \dots$
167	2. Textzeile unter dem Bild	$x_\sigma = \frac{T_1}{T_t} x_{max}$	$x_\sigma = \frac{T_t}{T_1} x_{max}$
168	Gl. 4.47	Vorzeichen jeweils letzter Klammerterm	$T = x_\Delta \left(\frac{T_{1auf}}{x_{max} - x_S} + \frac{T_{1ab}}{x_S} \right) + T_t \left(2 + \frac{T_{1ab}}{T_{1auf}} \frac{x_{max} - x_S}{x_S} + \frac{T_{1auf}}{T_{1ab}} \frac{x_S}{x_{max} - x_S} \right)$
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	$\frac{T_g}{K_{PS}T_u}$	$\frac{T_g}{K_{PS}(T_u + T)}$
397	Fußnote 2		Diese Bedingung zu überprüfen erübrigt sich, wenn man die Laplace-Transformierte der Funktionstabelle von Bild A.3.1 entnimmt.