

Asenkron Makinalar Kitabında Yapılması Gereken Düzeltmeler

Sayfa	Yanlış Olan Kısım	Düzeltilmiş Hali
29	Eşitlik 4.3.2'de $Z_m = g_c - jb_m$	$\frac{1}{Z_m} = Y_\phi = g_c - jb_m$
33	Eşitlik 4.5.2'de, $3 \frac{V_s^2}{R_c} = 3 \frac{V_s^2}{R_c}$	$3 \frac{E_s^2}{R_c} = 3 \frac{E_s^2}{R_c}$
34	Altan 4. satırın 4. kelimesi (akımları)	kayıpları
36	Üstten 3. satırdan 5. satıra kadar olan kısım(bağlantı şekli, tam yüklü durumdaki rotor hızı, çalışma frekansı, ve tam yükündeki çalışma sıcaklığıdır. Motorun güç faktörü, giriş gücü, torku, verimi ve toplam kayıpları etiket)	bağlantı şekli, cosφ, tam yüklü durumdaki rotor hızı, çalışma frekansı, faz sayısı ve tam yükündeki çalışma sıcaklığıdır. Motorun giriş gücü, torku, verimi ve toplam kayıpları etiket
39	Altan 2. satırda, stator bakır kayıpları %6	stator bakır kayıpları (259.56/4611)=%6
40	Şekil 4.8.2'nin altındaki paragrafta; 4184W, %4, %8,%3, %18'lük, %82'lik	4191W, %5, %9, %4, %21'lik, %79'luk
41	Üstten 3. satırda, %8	%9
44	1. satırda, -33.6 A	-33.6° A
45	Altan 7. satırda R _c =100Ω	R _c =500Ω
46	Altan 4. satırda, (Buna göre eşdeğer)	Buna göre rotor ve manyetik devrenin eşdeğer
48	$E_s = V_s - I_s Z_s = 124.7 \angle -3.71^\circ \text{ V}$	$E_s = V_s - I_s Z_s = 124.7 \angle -3.71^\circ \text{ V}$
49	Üstten 5. satırda, R _r	R' _r
60	Son satırda, I' _r ²	(I' _r) ²
61	3. satırda, I' _r ²	(I' _r) ²
61	2. paragrafın son satırında, (P _{out} 'a)	P _{out} 'un toplamına
61	Altan 5. satırda, I' _r ²	(I' _r) ²
67	Eşitlik 5.3.6'da, v _{TH} =	V _{TH} =
67	Eşitlik 5.3.7'de, $z_{TH} = \frac{V_{TH}}{I_s} = \frac{Z_s Z_m}{Z_s + Z_m}$	$z_{TH} = \frac{Z_s Z_m}{Z_s + Z_m}$
68	Eşitlik 5.3.8'de, $R_{TH} = R_s \frac{X_m}{X_{s\ell} + X_m}$	$R_{TH} = R_s \left(\frac{X_m}{X_{s\ell} + X_m} \right)^2$
78	Eşitlik 5.5.8'de, $\sqrt{(R_T + R_r')^2 (X_T + X_r')^2}$	$\sqrt{(R_{TH} + R_r')^2 + (X_{TH} + X_{r\ell}')^2}$
78	Eşitlik 5.5.9'de, $\sqrt{(R_T + R_r')^2 (X_T + X_r')^2}$	$\sqrt{(R_{TH} + R_r')^2 + (X_{TH} + X_{r\ell}')^2}$
79	4. satırın son direnç değeri, R _l =	R ₄ =
79	Altan 2. satırın ilk kelimesi, (artıkca)	azaldıkca
100	Eşitlik 6.1.1'de, $R_T = \frac{V_{dc}}{I_{dc}} = R_{sdc} + \frac{(R_{sdc})(2R_{sdc})}{R_{sdc} + 2R_{sdc}} = \frac{2}{3} R_{sdc}$	$R_T = \frac{V_{dc}}{I_{dc}} = \frac{(R_{sdc})(2R_{sdc})}{R_{sdc} + 2R_{sdc}} = \frac{2}{3} R_{sdc}$
108	Eşitlik 6.3.2'de, R _r	R' _r
109	Eşitlik 6.3.3'de, R _r	R' _r
118	1. satırda, (kayıpları kayıpları)	kayıpları
119	Altan 1. ve 2. satırda, $E_{pn\ell} = \frac{1300}{\sqrt{3}} - 60(0.096 - j0.995)$ $E_{pn\ell} = 0.1 + j0.375\Omega = 727.6 \angle 0.3^\circ \text{ V}$	$E_{pn\ell} = \frac{1300}{\sqrt{3}} - 60(0.096 - j0.995)(0.1 - j0.375)$ $E_{pn\ell} = 727.6 + j3.81 = 727.6 \angle 0.3^\circ \text{ V}$
120	Altan 2. satırda, P _{conv} = P _{rot} + P _{out} 149200	P _{conv} = P _{rot} + P _{out} = 149200
121	Altan 3. satırda, 15200 =	154200 =
129	1. ve 2. paragraflar	Sayfa 130'daki 7.1.2'nin 1. paragrafından sonra gelecek.
129	Şekil 7.1.2.1	Sayfa 130'daki 7.1.2'nin sonunda olacak
130	1. paragraf	Tamamen silinecek.
115	Altan 4. satırda, (tork azalır)	tork artar
162	1. satırda, $\omega_s = \frac{4\pi}{p} f_s \frac{R_r'}{s} \Rightarrow s = \frac{f_r}{f_s}$	$\omega_s = \frac{4\pi}{p} f_s \Rightarrow s = \frac{f_r}{f_s}$
162	4. satırda, $\left(\frac{2\pi(L_m + L_r')f_r}{R_r'} \right)$	$\left(\frac{2\pi(L_m + L_r')f_r}{R_r'} \right)^2$