

8 Dodatek III

Ogólnie używane skróty

ASIC	układ specjalnego zastosowania	M_{acc}	moment przyśpieszający
CSI	falownik prądowy	M_{dec}	moment hamujący
d	długość, odległość	M_k	moment krytyczny
DDC	bezpośrednie sterowanie cyfrowe	M_n	moment znamionowy
f	częstotliwość	U_q	napięcie samoindukcji
F	siła	U	napięcie
g	siła grawitacji	U_S	napięcie zasilania
KM	jedn. mocy - Koń Mechaniczny	VVC	modulacja wektorowa napięcia
I_1	prąd stojana silnika	W	praca
I_W	prąd czynny	WK^2	moment zamachowy
I_B	prąd bierny	X_h	miernik reaktancji
I_L	prąd wirnika	X_l	reaktancja wirnika
I_M, I_S	rzeczywisty prąd silnika	ϕ	strumień główny, strumień stojana
I_N	prąd znamionowy	ϕ_L	strumień wirnika
I_μ	prąd wzbudzenia	η	sprawność silnika
I_ϕ	prąd magnesujący	ω	prędkość kątowna
IC	zintegrowany włącznik / wyłącznik		
J	moment bezwładności		
L	indukcyjność		
n	prędkość		
n_n	prędkość znamionowa		
n_o	prędkość synchroniczna		
n_s	prędkość przy danym poślizgu		
p	liczba par biegunów		
P	moc		
P_1	moc wejściowa (elektryczna)		
P_2	moc wyjściowa (mechaniczna)		
P_V	straty mocy		
PLC	logiczny sterownik programowalny		
r	promień		
R	rezystancja - opór elektryczny		
s	poślizg		
S	moc pozorna		
SFAVM	asynchroniczna modulacja napięcia zorientowana wg wektora pola stojana (ang Stator Flux Orientated Asynchronous Vector Modulation)		
60° AVM	asynchroniczna modulacja wektorowa- 60°		
S_M	moc pozorna silnika		
t_{acc}	czas przyśpieszenia		
t_{dec}	czas zatrzymania		
t_{on}	czas stanu załączonego tranzystora		
t_{off}	czas stanu wyłączonego tranzystora		
M	moment		
M_a	moment rozruchowy		