



Fomelzeichen in Zeile 1	Formelzeichen in Excel	Wert	Einheit
T Ende Simulation	TE_SIM	0,1	[s]
T Abtast Simulation	TA_SIM	0,0000625	[s]
J Motor EMS	JM_EMS	0,0001	[kgm ²]
J Last EMS	JL_EMS	0,0010	[kgm ²]
C _{ZMS1}	C_ZMS1	50	
D _{ZMS1}	D_ZMS1	20	
Φ Trajektorie	FI_T	6,28	[rad]
T Ende Trajektorie	TE_T	0,06	[s]
TYP Trajektorie	TYP_T	1/3 Trapez	-
Stützstellen Trajektorie	SS_T	960	
Stützstellen Simulation	SS_SIM	1600	
KP Lageregler	KP_LR	1133,201576	
TN Lageregler	TN_LR	0,001764911	
KP Drehzahlregler	KP_DR	3,71	
TN Drehzahlregler	TN_DR	0,00059375	
KP Stromregler	KP_SR	51,61290323	
TN Stromregler	TN_SR	0,005	
U Zwischenkreis	U_ZWK	325	[V]
R Motor	R_M	1	[Ω]
L Motor	L_M	5	[mH]
T Motor	T_M	0,005	[s]
KT Motor	KT_M	1	[Nm/A]
I Nenn Regler	IN_R	50	[A]
I Max Regler	IM_R	150	[A]
KP Vorsteuerung Stromregler	KP_VSR	0,9	-
KP Vorsteuerung Drehzahlregler	KP_VDR	0,9	-
KP Lageregler Optimum	KP_LR_SO	1133,20	
TN Lageregler Optimum	TN_LR_SO	0,001765	[s]
KP Drehzahlregler Sym. Optimum	KP_DR_SO	3,71	
TN Drehzahlregler Sym. Optimum	TN_DR_SO	0,000594	[s]
KP Stromregler Betragsoptimum	KP_SR_BO	51,61	
TN Stromregler Betragsoptimum	TN_SR_BO	0,005	[s]
T Ersatz Stromregler	TE_SR	0,000100	[s]
T Ersatz Drehzahlregler	TE_DR	0,000316	[s]
Φ Fenster	DF_LR	0,000291	[rad]
Φ Fenster	DF_LR	1	[arcmin]





