

$I_2 = \text{Funktion von } \Phi \text{ und } f_2$
 $\Phi = \text{Funktion von } I_1 \text{ und } I_2$

 $\Phi = \text{Funktion von } I_1 \text{ und } f_2$

AEG *Die drei Möglichkeiten zum Betrieb einer frequenz-gesteuerten Käfigläufermaschine* **TLA 1231**