

Casa Editrice Esculapio - isbn 88-86524-64-1

Meccanica degli Azionamenti

Vol. 1 -Azionamenti Elettrici

G. Legnani, M. Tiboni, R. Adamini

<http://bsing.ing.unibs.it/~legnani> <http://applmech.ing.unibs.it> giovanni.legnani@ing.unibs.it

Errata Corrige del 17 ottobre 2008 all'edizione del 2002

É uscita una nuova ristampa ampliata, riveduta e corretta (Ottobre 2006)

pagina	riferimento	errata	corrige
2	riga 31	PLC (Programmable Logic Circuit)	PLC (Programmable Logic Controller)
17	fig. 2.14	la posizione delle intersezioni non coincide con la descrizione	alzare la curva del carico
22	eq.(2.18)	$\dots = ((z + \dots$	$\dots = (z + C_0 \operatorname{sgn}(\omega))\omega + mau$
23	2° eq.	$\dots + \alpha/J$	$\dots + \alpha/\beta$
25	fig. 2.24	C_m	C_m, C_r
28	eq.(2.34)	$E_c = \frac{1}{2}J'\omega_1^2 = \frac{1}{2}J\omega_2^2$	$E_c = \frac{1}{2}J'\omega_1^2 = \frac{1}{2}J\omega_2^2$
33	eq.(2.49)	$\dot{\omega}C_r > 0$	$\dot{\omega}_r(J_r\dot{\omega}_r + C_r) > 0$
33	eq.(2.51)	$\dot{\omega}C_r < 0$	$\dot{\omega}_r(J_r\dot{\omega}_r + C_r) < 0$
33	eq.(2.53)	$\tau_{opt} = \sqrt{\frac{J_m\dot{\omega}_r}{ J_m\dot{\omega}_r + C_r }}$	$\tau_{opt} = \sqrt{\left \frac{J_m\dot{\omega}_r}{J_m\dot{\omega}_r + C_r} \right }$
42	riga 31	$J=\beta^2C^2$	$J=C^2/\beta^2$
43	eq.(2.65), (2.66) e seguenti	J_c	J_r
46	quintultima riga	...nel primo e secondo quadrantenel primo e quarto quadrante ...
48	eq.(2.84)	scambiare verso disequazioni	
50	eq.(2.100)	$\tau_{opt}^2 = \tau_{min}\tau_{max} = \frac{\tilde{C}}{\tilde{A}}$	$\tau_{opt}^2 = \tau_{min}\tau_{max} = \sqrt{\frac{\tilde{C}}{\tilde{A}}}$
54	seconda eq.	$\dots = \frac{\pi}{2}/0.083 = 9.46$	$\dots = \frac{\pi}{2}/0.167 = 9.42$ (nelle eq. seguenti qualche valore numerico sarà leggermente diverso)
55	eq.(2.108)	$\frac{\dots + 114 \cdot (-13.6) \cdot 0.083}{0.4} \cong 2871;$	$\frac{\dots - 114 \cdot (-13.6) \cdot 0.083}{0.4} \cong 2853;$

continua nella pagina seguente ...

pagina	riferimento	errata	corrige
55	eq.(2.109)	$\dots\sqrt{2}\sqrt{73 \cdot 60 + 2871} \cong 120$	$\dots\sqrt{2}\sqrt{73 \cdot 60 + 2853} \cong 120$
57	eq.(2.114)	$\omega_{r,max} \sqrt{\frac{t_1/3+t_2+t_3/3}{3T}}$	$\omega_{r,max} \sqrt{\frac{t_1/3+t_2+t_3/3}{T}}$
58	tabella 2.7	\bar{C}	\bar{C}_{rms}
62	2° formula	$\frac{C_{max}-C_{min}}{\bar{C}} \simeq \frac{\omega_{max}-\omega_{min}}{\bar{\omega}} = i$	$C_{max}-C_{min} \simeq K^*(\omega_{max}-\omega_{min})$ $K^* \simeq \frac{C_n}{\omega_0-\omega_n}$
68	eq.(3.24)	$\dots = \frac{1}{\lambda(1-\lambda^2)}$	$\dots = \frac{1}{\lambda(1-\lambda)^2}$
69	tabella 3.1	$V - (t - T_a)$	$V - D(t - T_a)$
71	10° riga dal fondo	$AT_1 = DT_2$	$AT_1 = DT_3$
76	eq.(4.13)	$\dots k^* \omega^k \dots$	$\dots k^* \omega ^k \dots$
76	eq.(4.14)	$C_n \simeq K_t \sqrt{\frac{\theta_r}{RR_{th}} - \frac{k^* \omega ^k}{RR_{th}}}$	$C_n \simeq K_t \sqrt{\frac{\theta_r}{RR_{th}} - \frac{k^* \omega ^k}{R}}$
78	eq.(4.22)	$\alpha = \frac{R}{K_t^2}$	$\alpha = \frac{RR_{th}}{K_t^2}$
81	eq.(4.28)	$t_a \leq -\tau \log \left(1 - \frac{C_n^2}{C_{max}^2} \right) (1 - e^{t_c/\tau_{th}})$	$t_a \leq -\tau \log \left(1 - \frac{C_n^2}{C_{max}^2} (1 - e^{-t_c/\tau_{th}}) \right)$
81	eq.(4.29)	$t_c \geq -\tau \log \left(1 - \frac{C_{max}^2}{C_n^2} \right) (1 - e^{t_a/\tau_{th}})$	$t_c \geq -\tau \log \left(1 - \frac{C_{max}^2}{C_n^2} (1 - e^{-t_a/\tau_{th}}) \right)$
86	eq.(4.34)	$\left[\frac{W}{C} \right]$	$\left[\frac{C}{W} \right]$
88	fig. 4.14	ω_m	t
117	1° riga dopo eq.(5.45)	... di frequenza $S/(2\pi)$... di frequenza $pS/(2\pi)$
118	6° riga	un campo rotante alla velocità S/p	un campo rotante alla velocità S
118	7° riga	(essendo $S/p + \omega = \omega_0$)	(essendo $S + \omega = \omega_0$)
120	seconda riga	...il rendimento sarebbe positivo:il rendimento sarebbe maggiore di uno: ...
120	eq.(5.60)	$C_{max} = \frac{V^2}{2\omega_0^2 p^2 L^2}$	$C_{max} = \frac{V^2}{2\omega_0^2 p L}$
141	seconda riga dopo la figura	... eccitando la fase C eccitando la fase B ...
209	prima di eq.(8.27)	$R = (1 + \tau_d s)$	$R = (1 + T_d s)$
210	titolo 8.7	Controllo di velocità ...	Controllo di posizione ...
260	fig.C.21	$\dot{Y}/F = \dots$	$\dot{X}/F = \dots$
260	eq.(C.36)	$\dots m_2 \ddot{x} = 0$	$\dots m_2 \ddot{y} = 0$

continua nella pagina seguente ...

pagina	riferimento	errata	corrige
260	eq.(C.37)	$m_2\ddot{x} + r\dot{x} + kx = ky + r\dot{y}$	$m_2\ddot{y} + r\dot{y} + ky = kx + r\dot{x}$
260	eq.(C.38)	$X(s)/Y(s) = \dots$	$Y(s)/X(s) = \dots$
261	eq.(C.42)	...velocità dell'uscita \dot{y} e forza vale: $\frac{\dot{Y}(s)}{F(S)} = \frac{s^2 \frac{m_1}{k} + \dots}{\dots}$...velocità \dot{x} della massa 2 e forza vale: $\frac{\dot{X}(s)}{F(S)} = \frac{s^2 \frac{m_2}{k} + \dots}{\dots}$
266	eq.(C.55)	... $E(s) dv$ $E(s)$... (cancellare dv)