

Casa Editrice Esculapio - isbn 978-88-7488-952-5

Meccanica degli Azionamenti

Azionamenti Elettrici

G. Legnani, M. Tiboni, R. Adamini, D. Tosi

<http://robotics.unibs.it> giovanni.legnani@unibs.it

Errata Corrige del 1 ottobre 2020 all'edizione marzo 2016

pagina	riferimento	errata	corrigere
25	riga 6	$C_r \omega_m$	$C_m \omega_m$
61	esercizio	per coerenza con tabella 2.2: Nn deve essere 2835 e non 2850 [giri/min], C_n è 3.4 e non 3.3 [Nm]. Risulta $K \simeq 0.0206$, $Nm \simeq 2878$, $\omega_r = 5.02$ [rad/s] $\simeq 48$ [giri/min]	
72	riga 21	J_n	J_m
72	riga 41	...una coppia quadratica media erogabile...	...una coppia continuativa erogabile C_c ...
73	eq 2.76	$\leq C_n$	$\leq C_c$
73	eq 2.79	$\frac{C_n}{\sqrt{J_m}}$	$\frac{C_c}{\sqrt{J_m}}$
74	eq 2.81	$\frac{C_n \pm \sqrt{C_n^2 - \dots}}{\dots}$	$\frac{C_c \pm \sqrt{C_c^2 - \dots}}{\dots}$
80	eq 2.105	$\frac{C_n}{\sqrt{J_m}}$	$\frac{C_c}{\sqrt{J_m}}$
80	eq 2.106	$\frac{C_c}{\sqrt{J_n}} \geq \dots$	$\frac{C_c}{\sqrt{J_m}} \geq \dots$
81	eq 2.108	$\tilde{B} = \dots - C_n^2$	$\tilde{B} = \dots - C_c^2$
84	riga 1	rapporto caratteristico $\alpha = C_n/\sqrt{J_m}$	rapporto caratteristico $\alpha = C_c/\sqrt{J_m}$
84	eq. 2.112	$\alpha = C_c/\sqrt{J_n}$	$\alpha = C_c/\sqrt{J_m}$
85	riga 22	$C_c/\sqrt{\dots}$	$C_1/\sqrt{\dots}$
86	eq 2.118	$\dots = -4.89$	$\dots = -4.98$
86	tab 2.6	$\tau_{min,din} 1/92$	$\tau_{min,din} 1/93$
87	eq 2.121	$\dots \sqrt{\frac{\dots}{0.4}} \dots$	$\dots \sqrt{\frac{\dots}{3 \cdot 0.4}} \dots$
133	riga 17	$c_{cu} \simeq 400$	$c_{cu} \simeq 385$
375	riga 8	includendo nel modello anche i fenomeni di natura induttiva si ottiene la seguente equazione che descrive il transitorio di velocità	includendo nel modello anche i fenomeni di natura induttiva e (per generalizzare l'analisi) anche l'inerzia del carico, si ottengono le seguenti equazioni che descrivono il transitorio di velocità (si assume per semplicità $\eta = 1$)

continua nella pagina seguente ...

pagina	riferimento	errata	corrige
477	eq. 12.11	$\frac{1}{\bar{k}_i} = \frac{1}{\tau_i^2 \bar{k}_{i-1}} + \frac{1}{k_i}$ <p>k_i è la rigidezza del riduttore i-esimo calcolata all'albero di uscita \bar{k}_i è la rigidezza equivalente dell'insieme di tutti i riduttori da 1 a i calcolata all'albero di uscita del riduttore i</p>	$\frac{1}{\bar{k}_i} = \frac{\tau_i^2}{\bar{k}_{i-1}} + \frac{1}{k_i}$