

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

Errata Corrigé del 17 ottobre 2008 all'edizione Dicembre 2003

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

pagina	riferimento	errata	corrigé
12	riga 12	valocità	velocità
13	riga 12	capitoli !!!!!!!5,	capitolo 5.
47	1° riga dopo eq.(2.52)	$A = J_m$	$A = J_m \dot{\omega}_r$
47	1° riga dopo eq.(2.53)	$A = J_m$	$A = J_m \dot{\omega}_r$
52	eq.(2.63)	$C_{m,max} > \tau \omega_{r,max} \Rightarrow$ $\tau \leq \frac{C_{r,max}}{C_{m,max}} = \tau_{max}$	$C_{m,max} > \tau C_{r,max} \Rightarrow$ $\tau \leq \frac{C_{m,max}}{C_{r,max}} = \tau_{max}$
59	riga 2	$J = \beta^2 C^2$	$J = C^2 / \beta^2$
63	riga 10	...nel primo e secondo quadrantenel primo e quarto quadrante ...
67	eq.(2.106)	$\tau_{opt}^2 = \tau_{min} \tau_{max} = \frac{\tilde{C}}{\tilde{A}}$	$\tau_{opt}^2 = \tau_{min} \tau_{max} = \sqrt{\frac{\tilde{C}}{\tilde{A}}}$
71	prima 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)
71	eq.(2.112)	$\frac{\dots + 114 \cdot (-13.6) \cdot 0.083}{0.4} \cong 2871;$	$\frac{\dots - 114 \cdot (-13.6) \cdot 0.083}{0.4} \cong 2853;$
71	eq.(2.113)	$\dots \sqrt{2} \sqrt{73 \cdot 60 + 2871} \cong 120$	$\dots \sqrt{2} \sqrt{73 \cdot 60 + 2853} \cong 120$
73	eq.(2.118)	$\omega_{r,max} \sqrt{\frac{t_1/3 + t_2 + t_3/3}{3T}}$	$\omega_{r,max} \sqrt{\frac{t_1/3 + t_2 + t_3/3}{T}}$
74	Tabella 2.7	$\frac{K}{\tilde{C}}$	$\frac{K}{\tilde{C}_{rms}}$
78	eq.(2.132)	$\frac{K}{\sqrt{J^2 \Omega^2 + K^2}} \leq \Delta C_r$	$\frac{K}{\sqrt{J^2 \Omega^2 + K^2}} \Delta C_r \leq \Delta C_r$
82	eq.(2.140)	$\frac{\Delta E}{\bar{\omega}} \sqrt{\frac{1}{i^2 \bar{\omega}^2} - \frac{K^2}{C_{max} - C_{min}}}$	$\frac{\Delta E}{\bar{\omega}} \sqrt{\frac{1}{i^2 \bar{\omega}^2} - \frac{K^2}{(C_{max} - C_{min})^2}}$

continua nella pagina seguente ...

pagina	riferimento	errata	corrigere
82	dopo eq.(2.140)	... con 2.130 ... la relazione appena trovata con l'eq.(2.130) ... che la relazione appena trovata sia valida ...
91	10° riga dal fondo	$AT_1 = DT_2$	$AT_1 = DT_3$
98	eq.(4.21)	$\alpha = \frac{R}{K_t^2}$	$\alpha = \frac{RR_{th}}{K_t^2}$
108	eq.(4.38)	$I_p = \frac{I_n}{\sqrt{1 - e^{t/\tau}}}$	$I_p = \frac{I_n}{\sqrt{1 - e^{-t/\tau}}}$
135	1° riga dopo eq.(5.45)	... di frequenza $S/(2\pi)$... di frequenza $pS/(2\pi)$
136	4° riga	un campo rotante alla velocità S/p	un campo rotante alla velocità S
136	5° riga	(essendo $S/p + \omega = \omega_0$)	(essendo $S + \omega = \omega_0$)
137	terzultima riga	... il rendimento sarebbe positivo: il rendimento sarebbe maggiore di uno: ...
167	riga 2	... eccitando la fase C si ottiene la rotazione nel verso opposto.	... eccitando la fase B si ottiene la rotazione nel verso opposto.
223	fig.(6.66)	master α_2, ω_2, C_2	slave α_2, ω_2, C_2
275	eq.(A.40)	$\begin{bmatrix} 1 & \frac{\sqrt{3}}{3} \\ -\frac{1}{3} & \frac{\sqrt{3}}{6} \\ \frac{1}{2} & \frac{\sqrt{3}}{2} \end{bmatrix}$	$\begin{bmatrix} \frac{2}{3} & 0 \\ -\frac{1}{3} & \frac{\sqrt{3}}{3} \\ -\frac{1}{3} & -\frac{\sqrt{3}}{3} \end{bmatrix}$