

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](mailto:giovanni.legnani@ing.unibs.it)

Errata Corrige del 17 ottobre 2008 all'edizione Ottobre 2006

pagina	riferimento	errata	corrige
47	1° riga dopo eq.(2.52)	$A = J_m$	$A = J_m \dot{\omega}_r$
47	1° riga dopo eq.(2.53)	$A = J_m$	$A = J_m \dot{\omega}_r$
59	riga 2	$J = \beta^2 C^2$	$J = C^2 / \beta^2$
63	riga 10<	...nel primo e secondo quadrante ...	...nel primo e quarto quadrante ...
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)	$\dots \sqrt{2} \sqrt{73 \cdot 60 + 2871} \cong 120$	$\dots \sqrt{2} \sqrt{73 \cdot 60 + 2853} \cong 120$
74	Tabella 2.7	$\bar{C}$	$\bar{C}_{rms}$
82	eq.(2.140)	$\frac{\Delta E}{\bar{\omega}} \sqrt{\frac{1}{i^2 \bar{\omega}^2} - \frac{K^2}{C_{max} - C_{min}}}$	$\frac{\Delta E}{\bar{\omega}} \sqrt{\frac{1}{i^2 \bar{\omega}^2} - \frac{K^2}{(C_{max} - C_{min})^2}}$
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 $S + \omega = \omega_0$ )
223	fig.(6.66)	master $\alpha_2, \omega_2, C_2$	slave $\alpha_2, \omega_2, C_2$