

# Introduzione alla Cinematica dei Meccanismi vol.III

## Errata-Corrige Aggiornata al 7 Giugno 2002

- p.198 Errata:  $\vec{a}_B^t = \vec{\alpha}_3 \times \vec{B_0B}$ , Corrige:  $\vec{a}_B^t = \vec{\alpha}_4 \times \vec{B_0B}$
- p.203 Errata:  $A_0A=2 \text{ rad} \cdot \text{s}^{-1}$ , Corrige:  $A_0A=2$
- p.209 Errata:  $\vec{v}_{C_2} = \vec{\omega}_2 \times \vec{AC}$ , Corrige:  $\vec{v}_{C_2} = \vec{\omega}_2 \times \vec{A_0C}$
- p. 212 Corrige del diagramma delle accelerazioni Tavola N.15

Equazioni Vettoriali	Diagramma Polare Delle Accelerazioni
$\vec{a}_{A_3}^n + \vec{a}_{A_3}^t = \vec{a}_{A_2} + \vec{a}_{A_3A_2}^n + \vec{a}_{A_3A_2}^t + \vec{a}_{Cor}$ $\vec{a}_{A_3}^n = \omega_3^2 \vec{AB}_0 (m, d)$ $\vec{a}_{A_3}^t = \alpha_3^2 \times \vec{B_0A} (d)$ $\vec{a}_{A_2}^n = \omega_2^2 \vec{AA}_0 (m, d)$ $\vec{a}_{A_3A_2}^n = 0$ $\vec{a}_{Cor} = 2\vec{\omega}_3 \times \vec{v}_{A_3A_2} (m, d)$ $a_{A_2} = 400.0, a_{A_3}^n = 111.8,$ $a_{Cor} = 100.0, a_{A_3A_2}^t = 476.0$ $a_{A_3}^t = 52.0, \alpha_3 = 11.8 \text{ rad/s}^2$	