

Dinamica Tecnica e Computazionale vol.I - (ed. 2001)

E. Pennestrì

Casa Editrice Ambrosiana

Errata-Corrige

Aggiornata al 2 Novembre 2006

Pagina	Riga	Errata	Corrige
72	2	$\alpha = \sqrt{\frac{2\zeta_2^2 \dots}{(2\zeta_2\beta)^2 \dots}}$	$\alpha = \sqrt{\frac{4T^2\zeta_2^2 \dots}{(2\zeta_2T\beta)^2 \dots}}$
79		$[m_2\Omega^2 (k_1 - m_1\Omega^2)^2]^2$	$[m_2\Omega^2 (k_1 - m_1\Omega^2)]^2$
93		...avvalendosi dai grafici	...avvalendosi dei grafici...
110	10	(3.82)	(3.26)
110	11	q_i	x_i
116	14	...algebrico positivo	...algebrico negativo
121	1	...rimanenti autovettori	...rimanenti autovalori
122	21	...gli autovettori di $\{Y_j\}$...gli autovettori $\{Y_j\}$
126	2	$[k^{(p+1,1)}] = [R^{(p)}]^T [k^{(p,L)}] [R^{(p)}]$	$[k^{(p+1,1)}] = [R^{(p)}]^T [k^{(p,0)}] [R^{(p)}]$
126	16	$[R^{(p)}]^T [k^{(p,L-1)}] [R^{(p)}]$	$[R^{(p)}]^T [k^{(p,0)}] [R^{(p)}]$
129	6	$[R^{(p)}]^T [k^{(p,L-1)}] [R^{(p)}]$	$[R^{(p)}]^T [k^{(p,0)}] [R^{(p)}]$
129	8	$[R^{(p)}]^T [m^{(p,L-1)}] [R^{(p)}]$	$[R^{(p)}]^T [m^{(p,0)}] [R^{(p)}]$
130	18	$\{q_s\}$	$\{X_s\}$
133	2	$\begin{bmatrix} k_1 + k_2 + k_3 & -k_1 & -k_3 \\ -k_2 & k_2 & 0 \\ -k_3 & 0 & k_3 \end{bmatrix}$	$\begin{bmatrix} k_1 + k_2 + k_3 & -k_2 & -k_3 \\ -k_2 & k_2 & 0 \\ -k_3 & 0 & k_3 \end{bmatrix}$
133	19	$k_1 = 100 \text{ Nm}, k_2 = 200 \text{ Nm}, k_3 = 100 \text{ Nm}$	$k_1 = 100 \text{ Nm}^{-1}, k_2 = 200 \text{ Nm}^{-1}, k_3 = 100 \text{ Nm}^{-1}$
149	12	$[k^{(2,1)}] = [R^{(2)}]^T [k^{(1,6)}] [R^{(2)}]$	$[k^{(3,0)}] = [R^{(2)}]^T [k^{(2,0)}] [R^{(2)}]$
149	ultima	$[R^{(2)}] = [R_{12}^{(2)}] [R_{13}^{(2)}] [R_{14}^{(2)}] [R_{23}^{(2)}] [R_{24}^{(2)}] [R_{34}^{(2)}]$	$[R^{(3)}] = [R_{12}^{(3)}] [R_{13}^{(3)}] [R_{14}^{(3)}] [R_{23}^{(3)}] [R_{24}^{(3)}] [R_{34}^{(3)}]$
150	2	$[k^{(3,1)}] = [R^{(2)}]^T [k^{(2,6)}] [R^{(2)}]$	$[k^{(4,0)}] = [R^{(3)}]^T [k^{(3,0)}] [R^{(3)}]$
169	5	$\Omega \ll \omega_n$	$\Omega \gg \omega_n$
165	ultima	... dei rotore	... del rotore
187	19	$\mathbf{X}_u = X_u (\cos \Phi_u - i \sin \Phi_u)$	$\mathbf{X}_u = X_u (\cos \Phi_u + i \sin \Phi_u)$
187	20	$\mathbf{X}_{u+t} = X_{u+t} (\cos \Phi_{u+t} - i \sin \Phi_{u+t})$	$\mathbf{X}_{u+t} = X_{u+t} (\cos \Phi_{u+t} + i \sin \Phi_{u+t})$
202	(4.127)	$I_e = I_1\tau_1^2 + I_2\tau_2^2$	$I_e = \frac{I_1}{\tau_1^2} + \frac{I_2}{\tau_2^2}$
202	(4.129)	$I_e = \sum_{i=1}^n I_i\tau_i^2$	$I_e = \sum_{i=1}^n \frac{I_i}{\tau_i^2}$
215	5	...linea di trasmissione	...di una linea di trasmissione
217	3 dal basso	in ogni caso, dovranno l'analisi teorica...	in ogni caso, l'analisi teorica...
218	2 dal basso	evidente che tale ogni...	evidente che ogni...
289	3 dal basso	$F(\nu_n) = \Delta t \sum_{n=0}^{N-1} \dots$	$F(\nu_n) = \Delta t \sum_{k=0}^{N-1} \dots$
311	15 e 16		aggiungere dt negli integrali
345	eq.(7.77)	$D_1 (E_1 S_1 \omega_1 L_1 \dots)$	$D_1 (E_1 S_1 \omega_1 \dots)$
346	eq. (7.79)	$E_1 S_1 \cos \gamma_1 L_1$	$E_1 S_1 \gamma_1 \cos \gamma_1 L_1$

Continua pag. successiva

Pagina	Riga	Errata	Corrige
346	eq. (7.80)	$\dots E_1 S_1 \cos \dots$	$\dots E_1 S_1 \frac{\omega}{a_1} \cos \dots$
387	8	...dove si appare	...dove appare
391	penultima	$V = \frac{1}{2} \{u\}^T [k] \{u\}$	$V = \frac{1}{2} \{q\}^T [k] \{q\}$
406	11	$\dots \rho A \left(\frac{\partial u}{\partial x}\right)^2 dx$	$\dots \rho A u^2 dx$
406	12	$AL\rho \left(\frac{a_1^2}{5} - \frac{a_1 a_2}{15} - \frac{a_2^2}{105}\right)$	$AL\rho \left(\frac{a_1^2}{5} + \frac{a_1 a_2}{15} + \frac{a_2^2}{105}\right)$
406	15	$\dots \Lambda^2 \frac{2A\rho L}{15}$	$\dots \Lambda^2 \frac{2A\rho L}{5}$
406	16	$\dots \Lambda^2 \frac{2A\rho L}{15}$	$\dots \Lambda^2 \frac{2A\rho L}{15}$
408	11	$[X_I] = \begin{bmatrix} 1.000 & -0.4141 \\ -0.414 & 1.000 \end{bmatrix}$	$[X_I] = \begin{bmatrix} 1.000 & -0.4141 \\ -0.414 & -1.000 \end{bmatrix}$
408	12	$[X_{II}] = \begin{bmatrix} 1.000 & -1.000 \\ 1.000 & 1.000 \end{bmatrix}$	$[X_{II}] = \begin{bmatrix} 1.000 & 1.000 \\ 1.000 & -1.000 \end{bmatrix}$
409	3	$3m$	m_2
413	1	...in una più accurato...	...in un più accurato...
431	11	$V = \frac{1}{2} \int \dots$	$V = \frac{1}{2} EI \int \dots$
431	14	$[k] = \int \dots$	$[k] = EI \int \dots$
433	2	$m_{\rho A}(3, 3)$	$m_{\rho A}(3, 2)$
438		$\{\bar{U}\} = \sum_{e=1}^{N_E} \{\bar{U}\}_e$	$\{\bar{U}\} = \bigcup_{e=1}^{N_E} \{\bar{U}\}_e$
458	1	$\{P\} = \{ 0 \ 0 \ 0 \ F(t) \}^T$	$\{P\} = \{ 0 \ 0 \ F(t) \ 0 \}^T$

p.137 La frase “La Figura 3.2 mostra l’andamento di x_1 in funzione del tempo t . deve essere spostata a p.135, subito dopo l’espressione di $q_3(t) = \dots$ e la didascalia di tale figura deve leggersi “Risposta dinamica $q_1(t)$ ”.