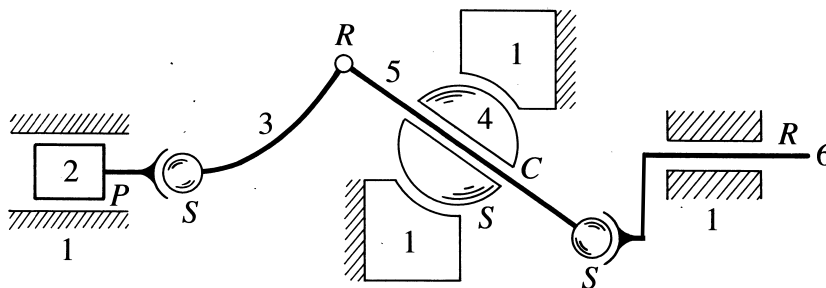


# Introduzione alla Cinematica dei Meccanismi vol.I

Edizione 1993

## Errata-Corrige

- p. XXIII, rigo 5. Errata: "...distinguere tra le... Corrigge: "...distinguere quali tra le ...
- p.XXXVI, rigo 13, Errata: "...similmente posto..., Corrigge: "...similmente posto rispetto...
- p.8 (v. Titolo Tabella 8) Errata: Reuleuax Corrigge: Reuleaux
- p.18, rigo 18 Errata:  $(\ell - f_i)$  Corrigge:  $(\lambda - f_i)$
- p.25 (Fig.1-22) Corrigge: I vertici 3 e 4 del grafo vanno scambiati reciprocamente.
- p.26 Corrigge



- p.59, Tabella E1-3 Errata: 7 6 3 3 3 Corrigge: 8 7 4 4 3
- p.62 Formula (E1-8) Errata:  $(h = 1, 2, \dots, m)$  Corrigge:  $(h = 1, 2, \dots, n)$
- p.63 Rigo 6. Errata:  $r = m$  Corrigge:  $r \neq m$

- p.64 Riga 5 Corrigere:

$$J = \begin{bmatrix} \dots & \dots & -r_3 \sin \vartheta_3 \\ \dots & \dots & \dots \end{bmatrix}$$

- p.70 Formula (E1-20) Corrigere:

$$\begin{aligned} f_1 &= \dots \\ f_2 &= \dots \\ f_3 &= -r_4 \cos \theta_4 + \dots \\ f_4 &= -r_4 \sin \theta_4 + \dots \end{aligned}$$

- p.70 Formula (E1-21) Corrigere:

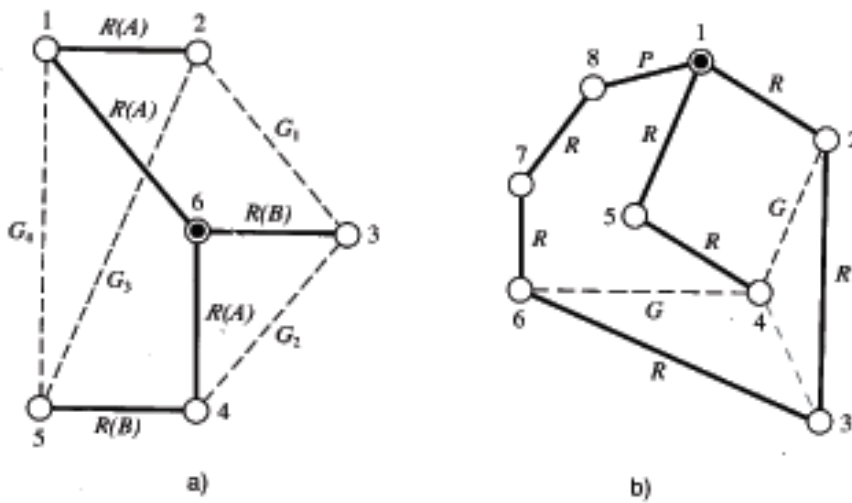
$$\begin{bmatrix} \dots & \dots & \dots & \dots \\ \dots & \dots & \dots & \dots \\ \dots & \dots & \dots & r_4 \sin \vartheta_4 \\ \dots & \dots & \dots & -r_4 \sin \vartheta_4 \end{bmatrix}$$

- p.70 Figura E1-18 Scambiare reciprocamente  $r_{21}$  con  $r_{22}$  ed  $s_3$  con  $s_4$ .

- p.70 Corrigere:

$$J = \dots = \begin{bmatrix} \dots & \dots & \dots & \dots \\ \dots & \dots & \dots & \dots \\ \dots & \dots & \dots & \dots \\ r_1 \cos \vartheta_1 & \dots & \dots & \dots \end{bmatrix}$$

- p.80 Figura E1-32. Corrigere



- p.80 Riga 12: Errata: ....Per quanto concerne il meccanismo b) dal relativo grafo b), di figura E1-32, si deduce essere  $e=10$ ,  $v=8$ , per cui risulta pari a tre il numero dei circuiti indipendenti, quali, ad esempio, i seguenti

$$\begin{aligned}
 &1 - 8 - 7 - 6 - 4 - 5 - 1 \\
 &1 - 5 - 4 - 2 - 1 \\
 &2 - 4 - 6 - 3 - 2 .
 \end{aligned}$$

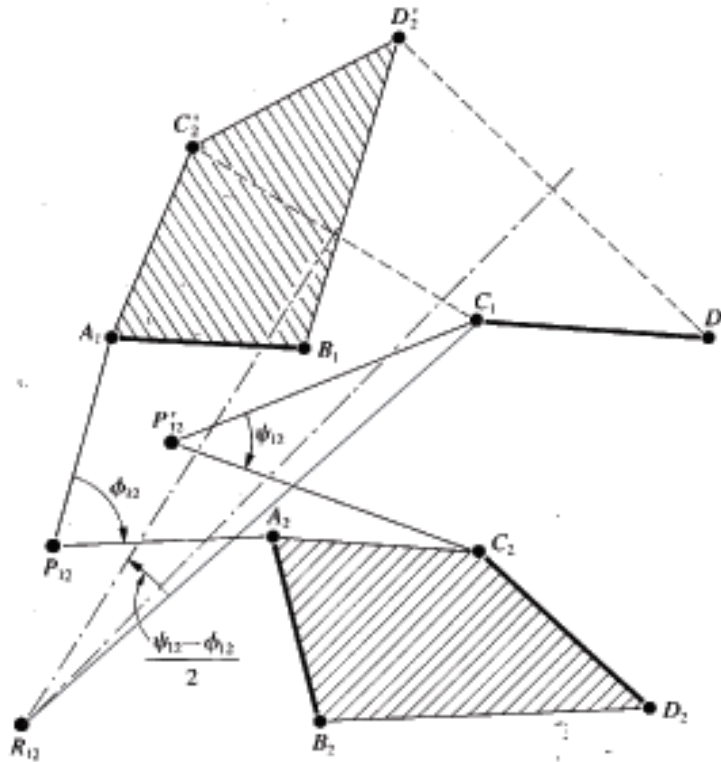
Corrige: ....Per quanto concerne il meccanismo b) dal relativo grafo b), di figura E1-32, si deduce essere  $e=11$ ,  $v=8$ , per cui risulta pari a quattro il numero dei circuiti indipendenti, quali, ad esempio, i seguenti

$$\begin{aligned}
 &1 - 8 - 7 - 6 - 4 - 5 - 1 \\
 &1 - 5 - 4 - 2 - 1 \\
 &2 - 4 - 6 - 3 - 2 \\
 &2 - 3 - 4 - 2 .
 \end{aligned}$$

- p.96 Figura E1-48 . Nella figura di sinistra il lato che collega i vertici 2 e 4 deve essere etichettato quale  $R(A)$  e non  $R(B)$ .
- p.142, riga 1. Errata:“...seguenti relazioni:, Errata:“...seguenti relazioni<sup>1</sup>:
- p.158 Formula (2-46) Corrige:

$$\dots + \frac{1}{2} (R_j^2 + S_j^2) , \quad (j = 2, 3, \dots, n)$$

- p.136 Corrigge Figura 2-11 come segue



- p.158 Riga 4 dal basso. Errata:.... per le quali... Corrigge: ...in cui...
- p.159 Riga 12 dal basso. Errata: “Inoltre, in tale scelta à da verificare sia.... Corrigge: “In tale scelta à da verificare, altresì...

- p.165 Errata:

$$f^2 = a^2 + c^2 - 2ac \cos(\phi - \psi) \quad (2-54)$$

Corrigge:

$$f^2 = a^2 + c^2 - 2ac \cos(\phi - \psi) \quad (2-55)$$

- p.165 Errata:

$$b \cos \alpha = \frac{b^2 + d^2 - a^2 - c^2 - 2ac \cos(\phi - \psi)}{2d}$$

Corrige:

$$b \cos \alpha = \frac{b^2 + d^2 - a^2 - c^2 + 2ac \cos(\phi - \psi)}{2d} \quad (2-56)$$

- p.165 Errata

$$b \cos \alpha = d - a \cos \phi - c \cos \psi + d$$

Corrige

$$b \cos \alpha = d + a \cos \phi - c \cos \psi$$

- p.172

Errata:

b) Centro  $\equiv (-3.39329, 7.11794)$ .....

Corrige:

b) Centro  $\equiv (12.62601, 5.00525)$ .....

- p.172

Errata:

d) Centro  $\equiv (12.62601, 5.00525)$ , Raggio= 15.41279

Corrige:

d) Centro  $\equiv (-3.39329, 7.11794)$ , Raggio= 8.20363

- p.178 Figura E2-2 Il simbolo  $-\frac{\phi_{12}}{2}$  all'estrema destra va sostituito con  $-\frac{\psi_{12}}{2}$

- p.179 Riga 5. Errata:...qualsivoglia semiretterne.... Corrige: ....qualsivoglia semirette ....

- p.185 Corrige:

$$\begin{bmatrix} \dots & \dots & 1 - \cos \phi_{1j} \\ \dots & \dots & \sin \phi_{1j} \\ \dots & \dots & \dots \end{bmatrix} \quad (E2-5)$$

- p.185 Corrige

$$[D_{1j}] = [D]_2 [D]_1 = \dots \quad (E2-6)$$

- p.188 Corrige

$$a^2 = \sin^2 \frac{\psi}{2} \quad (E2-20)$$

- p.194

$$c^2 = \sin^2 \frac{\phi}{2} + \lambda^2 \cos^2 \frac{\phi}{2} \quad (\text{E2-36})$$

- p.208 Rigo 2 Errata:...(E2-60), si ottiene...“, Corrigge: ...(E2-60)...“
- p.208 Rigo 6 Errata...che definiscono le dimensioni...“, Corrigge:...ovvero le dimensioni...“

- p.208

$$a_2 \sin \vartheta + s \cos \phi - h \sin \phi = c \quad (\text{E2-67})$$

- p.211 Corrigge

$$\dots = 968.955$$

$$\dots = 1594.800$$

$$\dots = 371.006$$

$$\dots = 692.500$$

- p.212 Corrigge:  $Y_1 = 56.435$
- p.219 Riga 5 dal basso. Errata:...si confondono...“ Corrigge:...si confondono...“
- p.257 (v. Tabella 3-1) Errata:  $\psi_3^* = \arg\dots$ , Corrigge:  $\psi_4^* = \arg\dots$
- p.257 Riga 3 dal basso. Errata:...valore di  $\beta_2\dots$ “, Corrigge:...valore di  $\psi_2\dots$ “
- p.261, Riga 5 Errata: ...associato al vettore  $QK_j^c\dots$  Corrigge: ...associato al vettore  $BK_j^c\dots$
- p.285, Riga 6

$$\left. \frac{dT_3}{dt} \right|_{t=t_i} \equiv 3t_i^2 + 2p_2t_i + p_1 = 0 \quad (i = 2, 3)$$

- p.291 Errata

$$\begin{cases} -15(\alpha + \beta) + \dots \\ 2\alpha\beta + \dots \\ \dots \end{cases}$$

Corrige

$$\begin{cases} -15(\alpha + \beta) + \dots \\ 12\alpha\beta + \dots \\ \dots \end{cases}$$

- p.298 Riga 1 Corrige  $[\phi_0, \phi_{n+1}]$

- p.308 Corrige:

$$PQ \cdot PR = C(x, y) \quad (\text{E3-12})$$

- p.309 Riga 6 dal basso Errata: "...traformano un moto circolare...", Corrige: "...trasformano un moto circolare..."

- p.317 Errata:  $P_{1;23}$ , Corrige  $P_{23}^1$

- p.332 Errata: Nomeclatura, Corrige: Nomenclatura

- p.334 (v. Figura E3-18) Errata: GANASIA, Corrige: GANASCIA

- p. 335, riga 6 dal basso. Errata: "...per lo viluppo dei quali...", Corrige: "...per lo sviluppo dei quali..."

- p.391, Riga 11. Errata:  $\tau = \frac{r_m}{r_f}$ , Corrige:  $\tau = \frac{r_f}{r_m} - 1$

- p.393, Riga 4 Errata:  $\frac{p+\sqrt{p^2+9}}{6}$ , Corrige:  $\frac{q+\sqrt{q^2+9}}{6}$

- p.397, riga 19. Errata: Poiché alla minimizzazione... Corrige: Alla minimizzazione...

- p.404 Corrige:

$$\overrightarrow{OC} = \overrightarrow{OA_0} + \overrightarrow{A_0D} + \overrightarrow{DC} \quad (\text{E3-127})$$

- p.410 (v.Figura E3-45) Errata: "...errore sturturale... Corrige: ...errore strutturale..."

- p.414 Corrige:

$$\varepsilon = AL = \frac{1 - 4h^2 \sin^2 \eta}{4} \left[ \frac{1}{2} (\cotg\psi_4 - \cotg\psi_1) + \cotg\psi_2 - \cotg\psi_3 \right] \quad (\text{E3-184})$$

- p.415 Corrige:

$$\varepsilon = A \left[ \frac{1}{2} (\cotg\psi_4 - \cotg\psi_1) + \cotg\psi_2 - \cotg\psi_3 \right] \quad (\text{E3-184})$$

- p.415 Corrige:

$$a_3 = -\frac{1}{2} (\cotg\psi_4 + \cotg\psi_1) - (\cotg\psi_3 + \cotg\psi_2) \quad (\text{E3-169})$$

- p.415 Riga 15: Corrige:  $S = 1.1338$
- p.417 Alla Figura E3-49 sostiuire la seguente didascalia : Quadrilatero di P.L. Chebyshev generatore di traiettoria rettilinea approssimata.“
- p.438 Riga 5 dal basso. Errata ...von Mechanisms...“, Corrige:...von Mechanismen...“
- p.452 Errata: Telaio-strutturale, 179“, Corrige: Telaio-strutturale, 178“.