

Errata-corrige

Cap. 4, § 4.2.2, pag. 57, 12^a riga: “... nella fattispecie, *iperstatica*”.

Cap. 11, Eq. (11.2a): $T^* = \dots = -\varphi$

Cap. 13, pag. 164, secondo paragrafo: “essendo infatti T simmetrico, *come dimostrato oltre dalla (13.4.14)*”.

Cap 13, § 13.5, pag. 168, terzo paragrafo: “Nel caso più generale, nello spazio, le *direzioni* principali sono tre; ...”

Cap 13, § 13.5, pag. 170, Figura 13.15: invertire σ_3 con σ_2 .

Cap 13, § 13.6, pag. 180, Figura 13.23 (dx): invertire gli assi 1 e 2 per determinare la corrispondenza di cui all’Eq. (13.6.13), pag. 179.

Cap. 14, § 14.2, pag. 195, secondo paragrafo: “...tra le componenti di tensione e deformazione se $\frac{\partial^2 \omega}{\partial \varepsilon_{ij} \partial \varepsilon_{kl}}$ è continua...”

Cap. 14, § 14.2, pag. 195, Eq. (14.2.2):

$$\frac{\partial \psi}{\partial \sigma_{ij}} = \sum_{k,l=1}^3 \frac{\partial \sigma_{kl}}{\partial \sigma_{ij}} \varepsilon_{kl} + \sum_{k,l=1}^3 \frac{\partial \varepsilon_{kl}}{\partial \sigma_{ij}} \sigma_{kl} - \frac{\partial \omega}{\partial \sigma_{ij}}$$

Cap. 14, § 14.4.2, pag. 203, Eq. (14.4.2.8):

$$\frac{1}{E} > 0, \quad \frac{1-v^2}{E^2} > 0, \quad \frac{(1+v)^2(1-2v)}{E^3} > 0$$

Cap. 17, pag. 263, primo paragrafo:

$$\begin{aligned} \xi_F^1 &= F/(3EJ) \cdot (1/2)^3 = F1^3/24EJ, \varphi_F^1 = F/(2EJ) \cdot (1/2)^2 = F1^2/8EJ \\ \xi_F^2 &= \varphi_F^1 \cdot 1/2 = F1^3/16EJ \\ \Rightarrow \xi_F &= \xi_F^1 + \xi_F^2 = \Delta \xi_{DC}^2(F) = 5/48 \cdot F1^3/EJ (+) \end{aligned}$$

Cap. 17, pag. 264, Eqq. (17.3.4.2-3):

$$\begin{aligned} -X1^3/EJ - 2/3 \cdot X1^3/EJ + F1^3/4EJ + 5/48 \cdot F1^3/EJ + p1^4/12EJ &= X1/(EA)_{DC} - \alpha \cdot 1 \cdot \Delta t \\ X(5/3 \cdot 1^2/EJ + 1/(EA)_{DC}) &= 17/48 \cdot F1^2/EJ + p1^3/12EJ + \alpha \cdot \Delta t \end{aligned}$$

Cap. 18, § 18.2.2, Eq. (18.2.2.1):

$$3J_2' = J_1^2 - 3J_2 = \frac{1}{2} \left[(\sigma_I - \sigma_{II})^2 + (\sigma_I - \sigma_{III})^2 + (\sigma_{II} - \sigma_{III})^2 \right] \leq k^2$$

Cap. 20, § 20.7.1, pag. 379, formula dopo quinto paragrafo

$$\tau_{zs}(s) = \frac{M_t}{2\Omega b(s)} = \frac{1800000}{2 \cdot 27025 \cdot 5} \frac{\text{N}}{\text{mm}^2} = 66.6 \frac{\text{N}}{\text{mm}^2} = 66.6 \text{ MPa}$$

Cap. 20, § 20.7.1, pag. 381, formula dopo secondo paragrafo
 $\tau_{zy P} = 66.6 + 7.59 = 74.91 \text{ MPa}$

Cap. 20, § 20.7.2, pag. 385, la formula relativa alla tensione tangenziale massima è calcolata come se risultassero resistenti i singoli elementi rettangolari 1, 2 e 3 e dà luogo esclusivamente ad una stima in eccesso; essa non fornisce infatti il valore della tensione massima effettiva sulla sezione, da calcolarsi invece come

$$\tau_{\max} = \frac{M_t}{J} b_{\max} = \frac{90600}{21135} 6 \frac{\text{N}}{\text{mm}^2} = 25.72 \text{ MPa}$$