G. Legnani, G. Palmieri

Fondamenti di Meccanica e Biomeccanica del Movimento

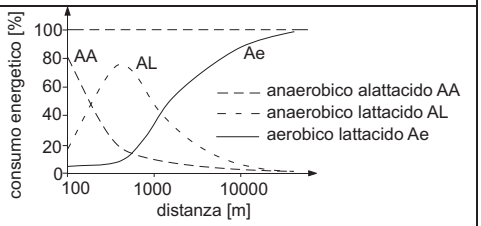
Città Studi - ISBN 978-88-251-7407-6

`http://robotics.unibs.it` `http://www.meccanicadellemacchine.it`

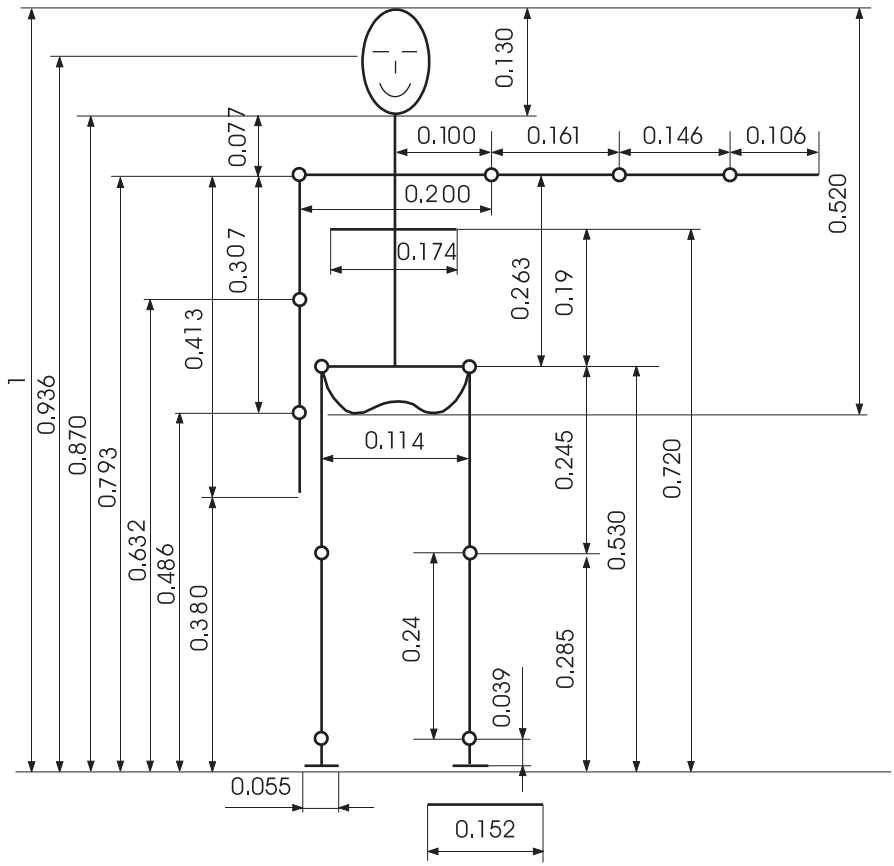
`http://www.cittastudi.it/catalogo/ingegneria/fondamenti-di-meccanica-e-biomeccanica-del-movimento-3562`

inviare commenti e suggerimenti a
`giovanni.legnani@unibs.it` e `g.palmieri@univpm.it`

Errata Corrige e Ampliamenti
5 giugno 2018

Pagina	Riferimento	Errata	Corrige
xvi	riga 28	Gabriele Baronio	Stefano Uberti
27	Fig. 2.6	fascio muscolare	fibra muscolare
29	Fig. 2.9	F=4 V=4 ΔL= 1	F=4 V=1 ΔL=1
34	r.17 dal fondo	peso specifico	densità
51	fig. 2.33	*legende scambiate*	
104	riga 4	*teorema!di Galileo*	*teorema di Galileo*
135	eq. 3.4.31	$a_B = \ldots + m\omega_2^2(\cos\theta + \sin\theta\tan\alpha) - \ldots$	$a_B = \ldots - m\omega_2^2(\cos\theta - \sin\theta\tan\alpha) - \ldots$
141	eq. (3.5.6)	$\mathbf{P}_0 = \mathbf{t}_{(0)} + \mathbf{P}_{1(0)} = \mathbf{t}(0) + \mathbf{R}_{01}\mathbf{P}_1$	$\mathbf{P}_0 = \mathbf{t}_{(0)} + \mathbf{P}_{1(0)} = \mathbf{t}_{(0)} + \mathbf{R}_{01}\mathbf{P}_1$
142	eq. (3.5.10)	$\mathbf{P}_2 = \mathbf{M}_{12}\mathbf{P}_2$	$\mathbf{P}_1 = \mathbf{M}_{12}\mathbf{P}_2$
158	es. 3.12	$\mathbf{v}_C = \begin{bmatrix} 0.06 \\ 0.77 \end{bmatrix}$ m/s	$\mathbf{v}_C = \begin{bmatrix} 0.16 \\ 0.94 \end{bmatrix}$ m/s
158	es. 3.12	$\mathbf{a}_C = \begin{bmatrix} -0.57 \\ 0.20 \end{bmatrix}$ m/s^2	$\mathbf{a}_C = \begin{bmatrix} -1.06 \\ 0.45 \end{bmatrix}$ m/s^2
215	Fig. 5.3	l_{bs}	l_{cs}
282	eq. (6.3.13)	$L = M(\theta_1 - \theta_2)$	$L = M(\theta_2 - \theta_1)$
306	es. 6.12	$a = 7.4\,\mathrm{m/s^2}$	$a = 3.7\,\mathrm{m/s^2}$
339	eq. (8.4.23)	$\cdots = C_1 e^{\omega_n\left(-\zeta+\sqrt{1-\zeta^2}\right)t} + C_2 e^{\omega_n\left(-\zeta-\sqrt{1-\zeta^2}\right)t}$	$\cdots = C_1 e^{\omega_n\left(-\zeta+\sqrt{\zeta^2-1}\right)t} + C_2 e^{\omega_n\left(-\zeta-\sqrt{\zeta^2-1}\right)t}$

Pagina	**Riferimento**	**Errata**	**Corrige**
341	riga 10	$c = c_c r = \dots$	$c = c_{cr=} \dots$
346	eq. (8.5.11)	$\begin{cases} A = C\sin\theta \\ B = C\cos\theta \end{cases}$	$\begin{cases} A = C\sin\alpha \\ B = C\cos\alpha \end{cases}$
347	riga 2	$f_a = 0.4$	$f_a = 0.6$
348	riga 5	$\cdots = 11.05\,\mathrm{N}$	$\cdots = 265.62\,\mathrm{N}$
349	riga 10	$\omega/\omega_n > 2$	$\omega/\omega_n > \sqrt{2}$
368	Fig. 9.7	PL/8	PL/4
372	eq. (9.3.2)	$S_x = \dots \quad S_y = \dots$	$S_y = \dots \quad S_x = \dots$
376	righe 14, 16	P	N
386	eq. (9.7.5)	$\cdots = -\dfrac{E}{\rho} S_y = 0 \quad \rightarrow \quad S_y = 0$	$\cdots = -\dfrac{E}{\rho} S_z = 0 \quad \rightarrow \quad S_z = 0$
386	riga 7	in cui S_y rappresenta ... all'asse y ...	in cui S_z rappresenta ... all'asse z ...
433	Es. 11.1 riga 3	del braccio	dell'avambraccio
436	riga 4	§4.12	§4.2
438	riga 13	§4.12	§4.2
439	eq. (11.6.2)	$I_{xy} = \int \dots \simeq \sum \dots$	$I_{xy} = -\int \dots \simeq -\sum \dots$
439	eq. (11.6.2)	$I_{yz} = \int \dots \simeq \sum \dots$	$I_{yz} = -\int \dots \simeq -\sum \dots$
439	eq. (11.6.2)	$I_{xz} = \int \dots \simeq \sum \dots$	$I_{xz} = -\int \dots \simeq -\sum \dots$
487	eq. (12.9.1)	$\dfrac{i}{d_1} - \dfrac{i}{d_2}$	$\dfrac{i}{d_1^2} - \dfrac{i}{d_2^2}$
539	Fig. 13.43 asse y fig. dx	$F_1 + F_2$	$F_2 + F_3$
544	Fig. 13.48	cambiare verso a $\mathbf{b}_3$	
545	eq. (13.3.6)	$\begin{cases} \dots \quad -a_3 = 0 \\ \dots \quad -a_4 = 0 \end{cases}$	$\begin{cases} \dots \quad -a_4 = 0 \\ \dots \quad -a_3 = 0 \end{cases}$
546	riga 1	sin : α	$\sin\alpha$
546	eq. (13.3.10)	$\begin{bmatrix} b_1\dot\vartheta^2 C_\vartheta & b_2\dot\varepsilon_1^2 C_{\varepsilon_1} & b_3\dot\varepsilon_2^2 C_{\varepsilon_2} & -a_2\dot\varepsilon_3^2 C_{\varepsilon_3} \\ -b_1\dot\vartheta^2 S_\vartheta & -b_2\dot\varepsilon_1^2 S_{\varepsilon_1} & -b_3\dot\varepsilon_2^2 S_{\varepsilon_2} & a_2\dot\varepsilon_3^2 S_{\varepsilon_3} \end{bmatrix}$	$\begin{bmatrix} b_1 C_\vartheta & b_2 C_{\varepsilon_1} & b_3 C_{\varepsilon_2} & -a_2 C_{\varepsilon_3} \\ -b_1 S_\vartheta & -b_2 S_{\varepsilon_1} & -b_3 S_{\varepsilon_2} & a_2 S_{\varepsilon_3} \end{bmatrix} \begin{bmatrix} \dot\vartheta^2 \\ \dot\varepsilon_1^2 \\ \dot\varepsilon_2^2 \\ \dot\varepsilon_3^2 \end{bmatrix}$
547	eq. (13.3.11)	$= \mathbf{a}_{G_{cs}} - \dots$	$= \mathbf{a}_A - \dots$
547	eq. (13.3.11)	$(\mathbf{G}_{gm} - \mathbf{G}_{cs})$	$(\mathbf{G}_{gm} - \mathbf{A})$ (2 volte)
547	eq. (13.3.11)	$= \mathbf{a}_{G_{cm}} - \dots$	$= \mathbf{a}_B - \dots$
547	eq. (13.3.11)	$(\mathbf{G}_{pd} - \mathbf{G}_{gm})$	$(\mathbf{G}_{pd} - \mathbf{B})$ (2 volte)
548	eq. (13.3.12)	$M_{cv} = \cdots - f m_{pd} G_{pd\,y} C_{\epsilon_2}$	$M_{cv} = \cdots - f m_{pd} a_{Gpd\,y} C_{\epsilon_2}$
581	riga 11	adduttori	abduttori
601	riga 10	motivi motivi	motivi



Questa figura, adattata da [Winter, 2009], rimpiazza la fig. 11.8 di pag 431. Nel redarre questa figura [Winter, 2009] aveva interpretato erroneamente i dati originali di [Drillis and Contini, 1966]. Alcune dimensioni della superficie esterna del corpo (spalle, anche) erano state interpretate come posizione di centri articolari.