

## Errori dispensa e correzioni

- Pag. 15, figura 1.8: nel grafico sotto invertire la posizione delle linee grosse mettendole alte quando sono basse e viceversa.
- Pag. 27, equazione che precede la (2.3): aggiungere i coefficienti  $a_k$ .
- Pag. 33 penultima formula:  $y_\ell = C_1 e^{-t} + C_2 t e^{-t}$ .
- Pag. 36: In varie parti il numero di variabili latenti è indicato come  $k$  invece che come  $n$ .
- Pag. 37: Due volte ci si riferisce alla formula (2.4) invece che riferirsi alla penultima formula di pagina 36.
- Pag. 37: la seconda equazione dell'ultima formula è  $u(t)^2 - \ell_2(t) + \ell_2(t)\dot{\ell}_1(t) = 0$ .
- Pag. 58 e pag. 59: nelle figure 3.10 e 3.11 scambiare il + col - nell'operazionale e invertire la direzione della corrente  $i$ .
- Pag. 89: nell'ultima formula sostituire " $= 2/e - T e^{-T}$ " con " $= 2/e - (T + 1)e^{-(T+1)}$ ".
- Pag. 93: nel punto 2. la seconda riga della tabella deve cominciare con  $i + 1$ .
- Pag. 95 esercizio 4.25:  $a(s) = s^3 - 4s^2 + s + 6$ .
- Pag. 106 osservazione 5.3:  $-l \geq k$ .
- Pag 123 prima formula centrata:

$$W_{v,\omega}(s) = \frac{H}{(Ls + R)(Js + B) + H^2}$$

$$W_{T,\omega}(s) = \frac{Ls + R}{(Ls + R)(Js + B) + H^2}$$

- Pag. 124 righe 3 e 7:  $R/L \gg B/J$ .
- Pag. 155 seconda formula centrata:

$$K = (-1)^{m+n} \frac{\prod \bar{z}_i}{\prod z_i} K_B$$

- Pag. 186 figura 8.4: sostituire  $2\nu$  con  $2\pi$ .
- Pag. 253: sostituire

$$S \simeq M_p - 1$$

con

$$S \simeq M_p$$

Nella nota: sostituire

$$\frac{S}{T(0)} \simeq \frac{M_p}{T(0)} - 1$$

con

$$S \simeq \frac{M_p}{T(0)}$$

- Pag. 256: sostituire

$$T_s \text{ decresce} \Leftrightarrow m_\varphi \text{ cresce}$$

con

$$T_s \text{ decresce} \Leftrightarrow \omega_A \text{ cresce}$$

- Pag. 257 figura 10.4: sostituire  $|1 + G(j\omega_A)|$  con  $|1 + W(j\omega_A)|$ .
- Pag. 261 prima formula: sostituire  $|G(j\omega_A)| = |\bar{C}(j\omega_A)| |\widehat{W}(j\omega_A)|$  con  $|W(j\omega_A)| = |\bar{C}(j\omega_A)| |\widehat{W}(j\omega_A)|$ .
- Pag. 261 penultima formula: sostituire  $m_\varphi = \angle G(j\omega_A) + \pi = \angle \bar{C}(j\omega_A) + \angle \widehat{W}(j\omega_A) + \pi$  con  $m_\varphi = \angle W(j\omega_A) + \pi = \angle \bar{C}(j\omega_A) + \angle \widehat{W}(j\omega_A) + \pi$