

INTRODUZIONE ALLA TERMOMECCANICA DEI CONTINUI

Tommaso Ruggeri

ERRATA CORRIGE

(aggiornata al 21 giugno 2007)

posizione	correggere da	correggere in
pag. 18, riga 1	un operatore simmetrico può decomporsi	un operatore può decomporsi
pag. 33, Teorema 1.20.1	Sia $\mathbf{F} \in \mathcal{Lin}$ un operatore non singolare.	Sia dato un operatore $\mathbf{F} \in \mathcal{Lin}^+$.
pag. 41, Figura 2.5	<i>scambiare le etichette $d\mathbf{X}$ e $\delta\mathbf{X}$ nella figura di sinistra</i>	
pag. 41, Figura 2.5	<i>scambiare le etichette $d\mathbf{x}$ e $\delta\mathbf{x}$ nella figura di destra</i>	
pag. 62, riga 5	<i>Numerare la formula come (5.26b)</i>	
pag. 62, riga 25	[6]	[5]
pag. 63, riga 2	<i>Numerare la formula come (5.29b)</i>	
pag. 63, riga 15	Verifichiamo questo risultato nel caso del fluido. Da (5.26) e (5.31) si ha	Verifichiamo questo risultato nel caso del sistema (5.25). Da (5.26b) e (5.29b) si ha
pag. 69, riga 6	$-\frac{1}{2} \operatorname{tr} \left(\mathbf{S} \left(\dot{\mathbf{F}}^T \mathbf{F} + \dot{\mathbf{F}} \mathbf{F}^T \right) \right)$	$-\frac{1}{2} \operatorname{tr} \left(\mathbf{S} \left(\dot{\mathbf{F}}^T \mathbf{F} + \mathbf{F}^T \dot{\mathbf{F}} \right) \right)$
pag. 80, formula (7.23)	$\frac{\partial Q_A}{\partial X_A}$	$\left(\frac{\partial Q_A}{\partial X_A} - r^* \right)$
pag. 80, righe 8/9	Osserviamo che i primi due termini in (7.23) sono lineari nelle derivate parziali	Osserviamo che le derivate spaziali $\partial v_i / \partial X_A$ e $\partial Q_A / \partial X_A$ in (7.23) sono lineari
pag. 83, riga 10 dal fondo	$s = cost$	$S = cost$
pag. 84, riga 4	$s = cost$	$S = cost$
pag. 89, § 8.1, riga 5	$p_n \mathbf{n} = p_1 \mathbf{n}_1 + p_2 \mathbf{n}_2 + p_3 \mathbf{n}_3$	$p_n \mathbf{n} = p_1 n_1 \mathbf{e}_1 + p_2 n_2 \mathbf{e}_2 + p_3 n_3 \mathbf{e}_3$
pag. 94, formula (8.26)	$\operatorname{div} \mathbf{q}$	$(\operatorname{div} \mathbf{q} - r)$
pag. 97, formula (8.37) ₂	$\operatorname{div} (\chi \nabla \vartheta) = r$	$\operatorname{div} (\chi \nabla \vartheta) = -r$
pag. 99, riga 11	loro derivate $\partial \tilde{\rho} / \partial x_i, \partial \tilde{\mathbf{v}} / \partial x_i, \partial \tilde{S} / \partial x_i$	loro derivate parziali.
pag. 99, formula (8.44)	$\frac{\partial \tilde{\rho}}{\partial t}, \frac{\partial \tilde{v}_j}{\partial t}, \frac{\partial \tilde{S}}{\partial t}$	$\frac{\partial \tilde{\rho}}{\partial t}, \frac{\partial \tilde{v}_j}{\partial t}, \frac{\partial \tilde{S}}{\partial t}$
da pag. 109 (11 occorrenze)	Burger	Burgers
pag. 114, formula (10.13)	$\frac{\partial}{\partial X_A}$	$\frac{\partial}{\partial X_A}$
pag. 119, formula (10.44)	$x \in [a, b]$	$x \in [0, a]$
pag. 131, formula (11.35)	$V = V_0 \left(1 + \frac{p - p_0}{M_0^2 p_0 \gamma} \right)$	$V = V_0 \left(1 - \frac{p - p_0}{M_0^2 p_0 \gamma} \right)$