

Modello bidimensionale

Contenuto

3.1	Definizione del sistema di riferimento secondario	12
3.2	Descrizione della semplificazione	12
3.3	Rigidezza del sistema nel piano xy : k_r	12
3.3.1	Caso di tre molle	12
3.3.2	Caso di n molle	16
3.4	Rigidezza del sistema lungo l'asse z : k_z	17
3.4.1	Caso di una molla	17
3.4.2	Caso di n molle	18
3.5	Analisi delle rigidezze k_z e k_r	18
3.6	Forze esercitate dalle molle	20
3.6.1	Modulo	20
3.6.2	Direzione	21
3.7	Condizioni di equilibrio per la parte mobile della bilancia	22
3.7.1	Equilibrio delle forze	22
3.7.2	Equilibrio dei momenti	22
3.8	Sistema di equazioni	24

In questo capitolo si sviluppa un modello bidimensionale del sistema da utilizzare per l'analisi statica, valido per un numero di molle per attacco qualunque purché maggiore o uguale a tre. In primo luogo si dimostra che il modello svi-