

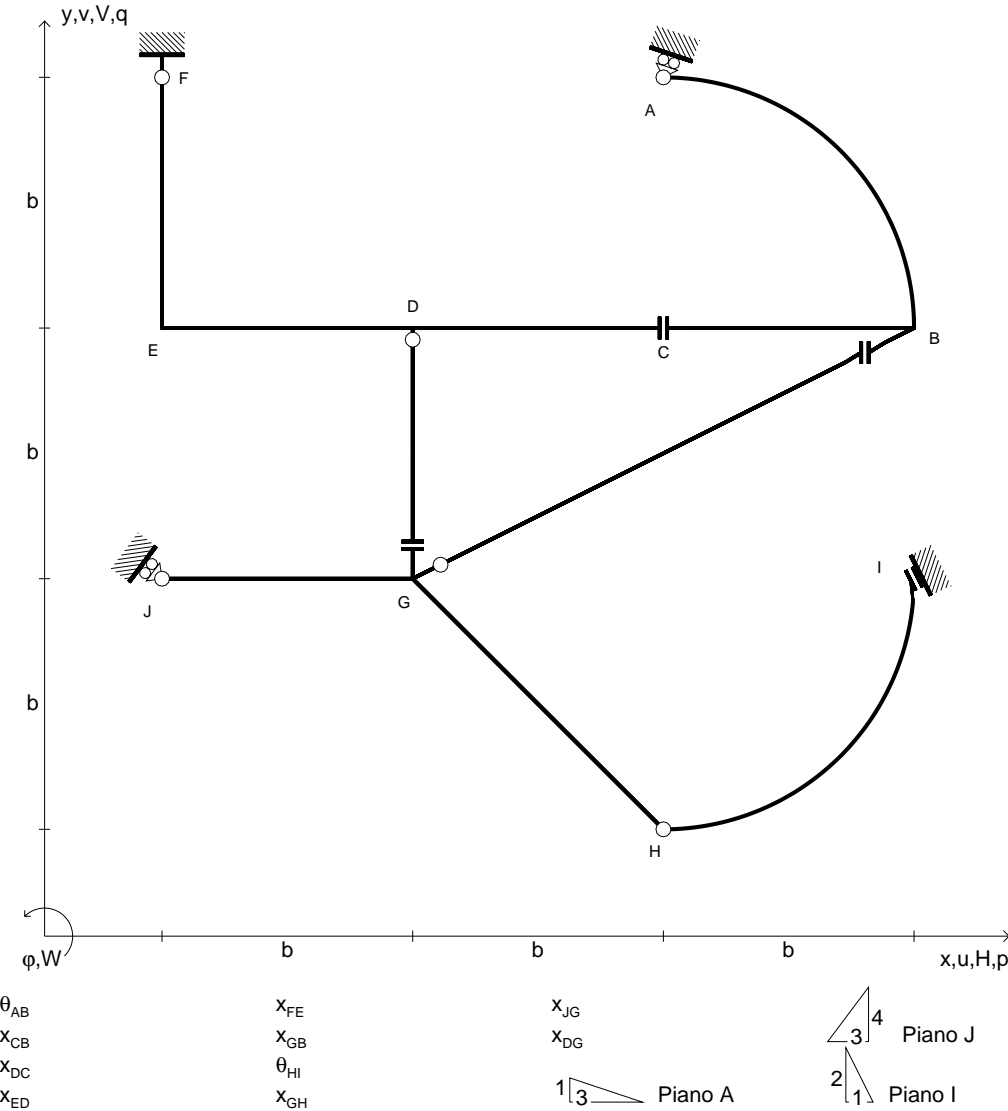
Svolgere l'analisi cinematica (geometrica e analitica).  
Tracciare il meccanismo o i meccanismi della struttura.  
Tracciare le mappe degli spost. orizzontali e verticali.

Calcolare il meccanismo o i meccanismi della struttura.  
 $J_{YZ} - x_{YZ} - \theta_{YZ}$  riferimento locale asta YZ con origine in Y.  
Piano di scorrimento del vincolo con inclinazione assegnata.  
@ Adolfo Zavelani Rossi, Politecnico di Milano, vers.21.03.11

SPOSTAMENTI RIGIDI DELLE ASTE

$u_{AAB} =$	$u_{BBC} =$	$u_{CCD} =$	$u_{DDE} =$	$u_{FFE} =$	$u_{CCG} =$
$v_{AAB} =$	$v_{BBC} =$	$v_{CCD} =$	$v_{DDE} =$	$v_{FFE} =$	$v_{CCG} =$
$\phi_{AAB} =$	$\phi_{BBC} =$	$\phi_{CCD} =$	$\phi_{DDE} =$	$\phi_{FFE} =$	$\phi_{CCG} =$
$u_{HHG} =$	$u_{GGI} =$	$u_{IJJ} =$	$u_{GGE} =$		
$v_{HHG} =$	$v_{GGI} =$	$v_{IJJ} =$	$v_{GGE} =$		
$\phi_{HHG} =$	$\phi_{GGI} =$	$\phi_{IJJ} =$	$\phi_{GGE} =$		





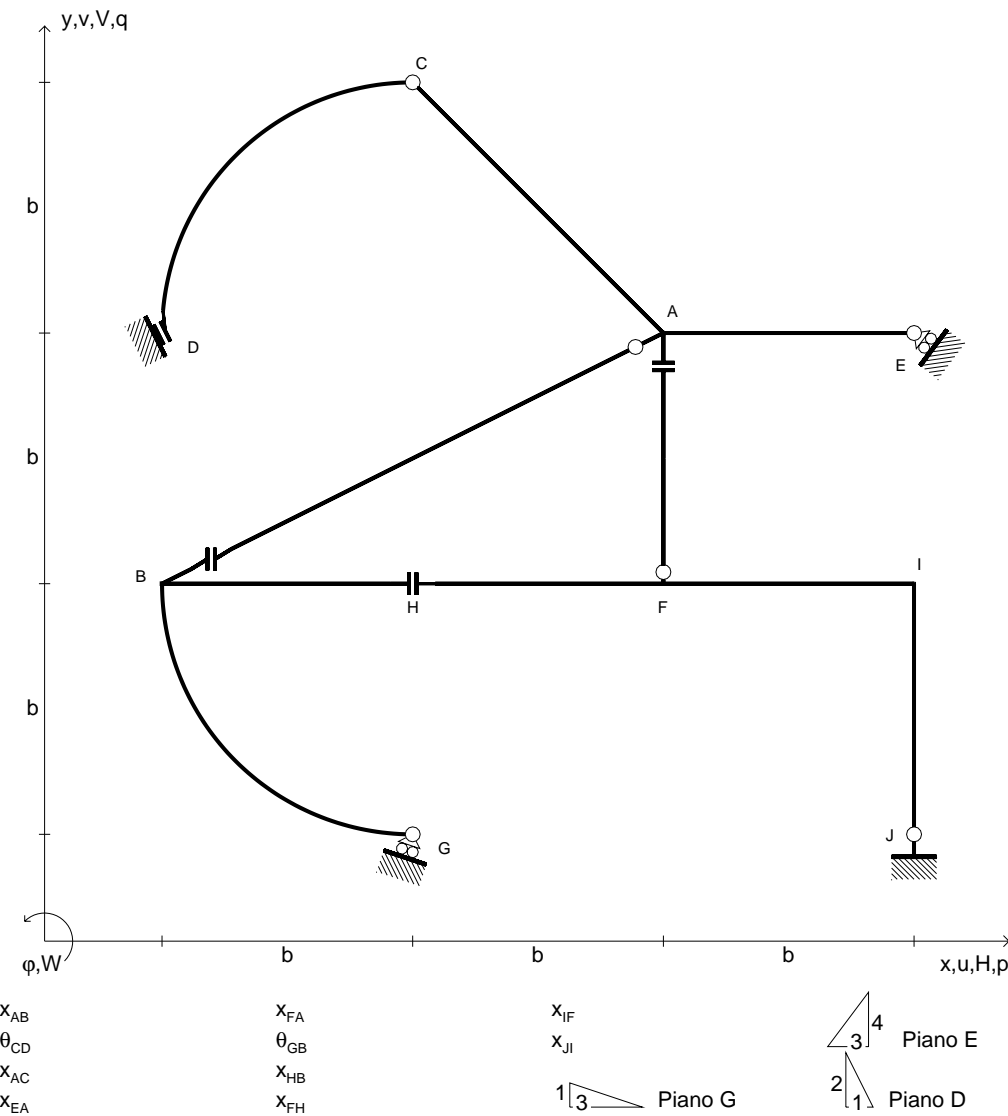
Svolgere l'analisi cinematica (geometrica e analitica).  
Tracciare il meccanismo o i meccanismi della struttura.  
Tracciare le mappe degli spost. orizzontali e verticali.

Calcolare il meccanismo o i meccanismi della struttura.  
 $J_{YZ} - x_{YZ} - \theta_{YZ}$  riferimento locale asta YZ con origine in Y.  
Piano di scorrimento del vincolo con inclinazione assegnata.  
@ Adolfo Zavelani Rossi, Politecnico di Milano, vers.21.03.11

SPOSTAMENTI RIGIDI DELLE ASTE

$u_{AAB} =$	$u_{CCB} =$	$u_{DDC} =$	$u_{EED} =$	$u_{FFE} =$	$u_{GGB} =$
$v_{AAB} =$	$v_{CCB} =$	$v_{DDC} =$	$v_{EED} =$	$v_{FFE} =$	$v_{GGB} =$
$\varphi_{AAB} =$	$\varphi_{CCB} =$	$\varphi_{DDC} =$	$\varphi_{EED} =$	$\varphi_{FFE} =$	$\varphi_{GGB} =$
$u_{HHI} =$	$u_{GGH} =$	$u_{JJG} =$	$u_{DDG} =$		
$v_{HHI} =$	$v_{GGH} =$	$v_{JJG} =$	$v_{DDG} =$		
$\varphi_{HHI} =$	$\varphi_{GGH} =$	$\varphi_{JJG} =$	$\varphi_{DDG} =$		





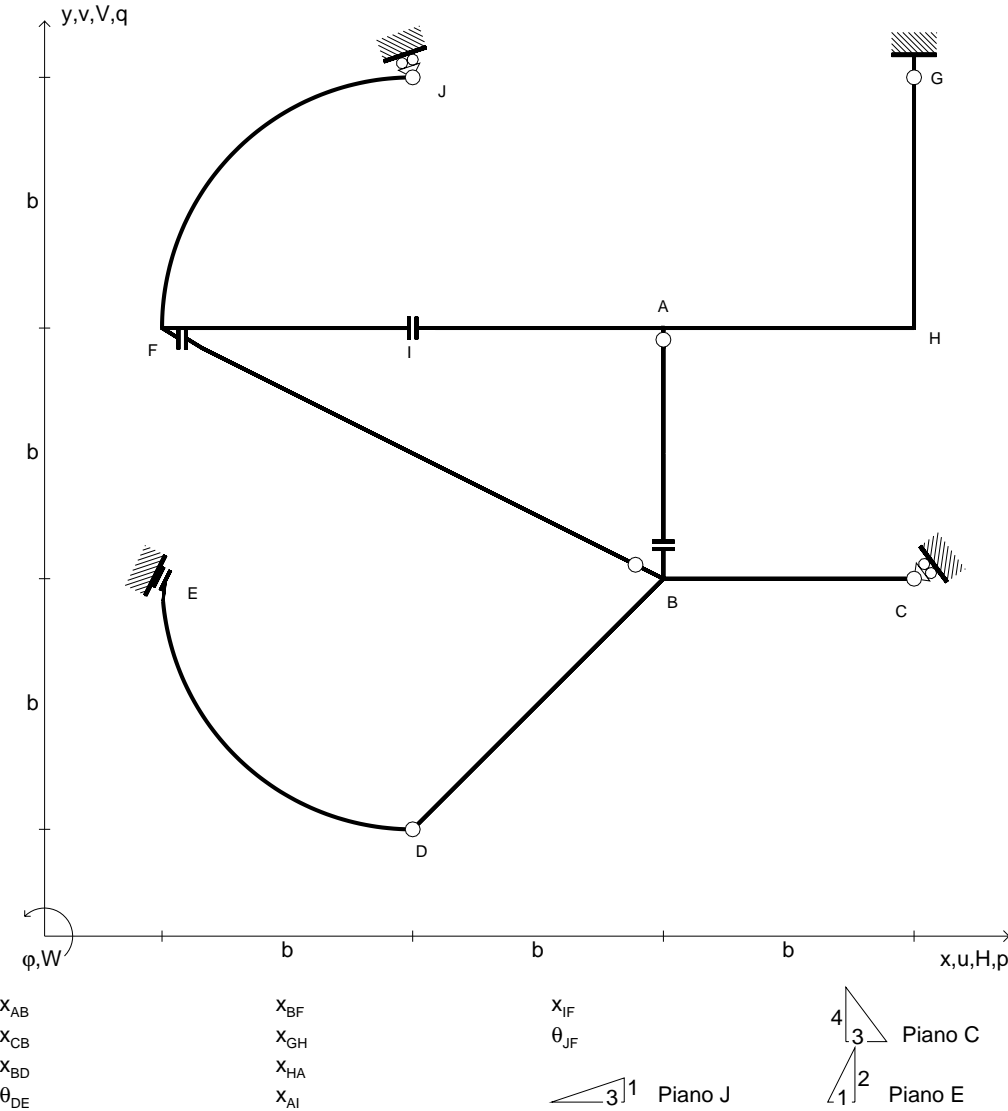
Svolgere l'analisi cinematica (geometrica e analitica).  
Tracciare il meccanismo o i meccanismi della struttura.  
Tracciare le mappe degli spost. orizzontali e verticali.

Calcolare il meccanismo o i meccanismi della struttura.  
 $J_{YZ} - x_{YZ} - \theta_{YZ}$  riferimento locale asta YZ con origine in Y.  
Piano di scorrimento del vincolo con inclinazione assegnata.  
@ Adolfo Zavelani Rossi, Politecnico di Milano, vers.21.03.11

SPOSTAMENTI RIGIDI DELLE ASTE

$u_{AAB} =$	$u_{CCD} =$	$u_{AAC} =$	$u_{EEA} =$	$u_{FFA} =$	$u_{GGB} =$
$v_{AAB} =$	$v_{CCD} =$	$v_{AAC} =$	$v_{EEA} =$	$v_{FFA} =$	$v_{GGB} =$
$\phi_{AAB} =$	$\phi_{CCD} =$	$\phi_{AAC} =$	$\phi_{EEA} =$	$\phi_{FFA} =$	$\phi_{GGB} =$
$u_{HHB} =$	$u_{FFH} =$	$u_{IIF} =$	$u_{JJI} =$		
$v_{HHB} =$	$v_{FFH} =$	$v_{IIF} =$	$v_{JJI} =$		
$\phi_{HHB} =$	$\phi_{FFH} =$	$\phi_{IIF} =$	$\phi_{JJI} =$		





Svolgere l'analisi cinematica (geometrica e analitica).  
Tracciare il meccanismo o i meccanismi della struttura.  
Tracciare le mappe degli spost. orizzontali e verticali.

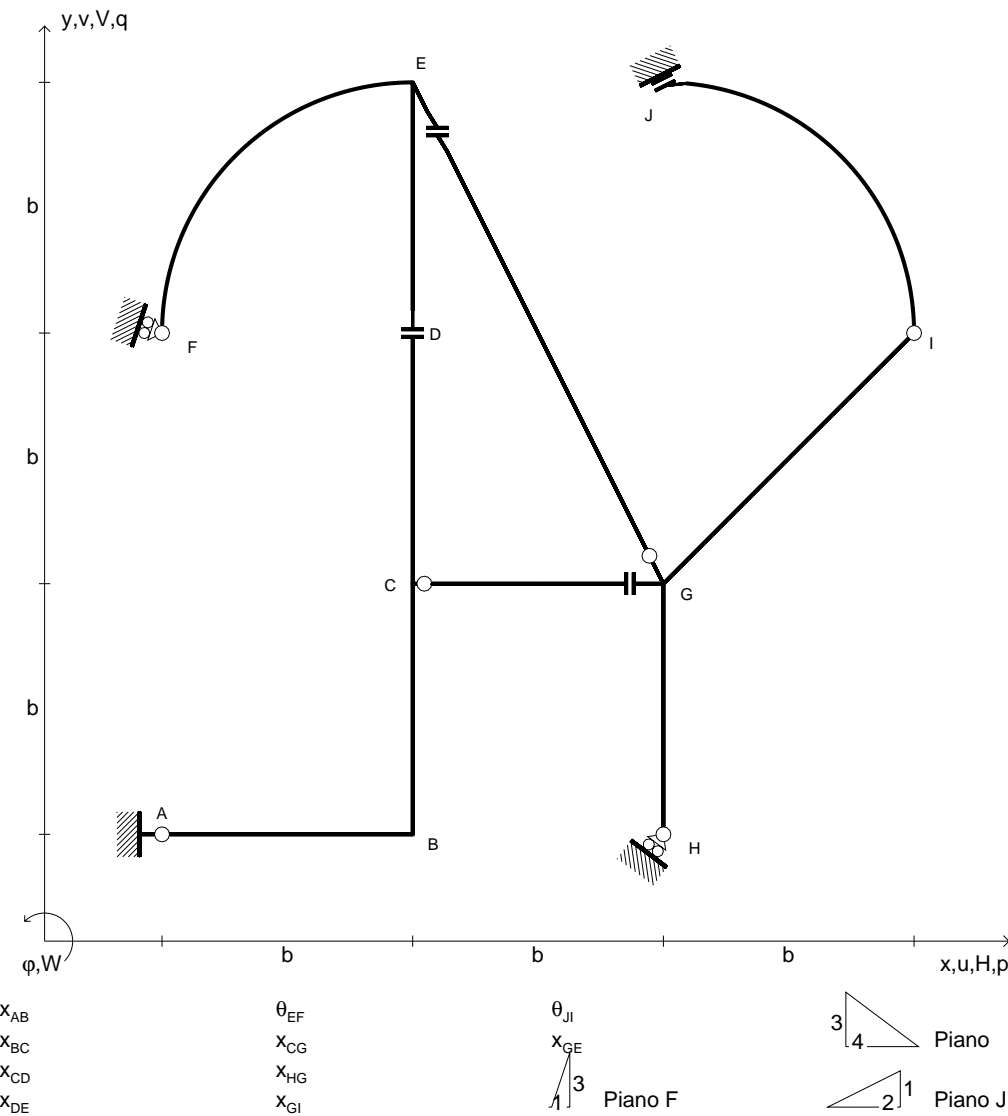
Calcolare il meccanismo o i meccanismi della struttura.  
 $J_{YZ} - x_{YZ} - \theta_{YZ}$  riferimento locale asta YZ con origine in Y.  
Piano di scorrimento del vincolo con inclinazione assegnata.  
@ Adolfo Zavelani Rossi, Politecnico di Milano, vers.21.03.11

SPOSTAMENTI RIGIDI DELLE ASTE

$u_{AAB} =$	$u_{CCB} =$	$u_{BBD} =$	$u_{DDE} =$	$u_{BBF} =$	$u_{GGH} =$
$v_{AAB} =$	$v_{CCB} =$	$v_{BBD} =$	$v_{DDE} =$	$v_{BBF} =$	$v_{GGH} =$
$\phi_{AAB} =$	$\phi_{CCB} =$	$\phi_{BBD} =$	$\phi_{DDE} =$	$\phi_{BBF} =$	$\phi_{GGH} =$
$u_{HHA} =$	$u_{AAI} =$	$u_{IIF} =$	$u_{JJF} =$		
$v_{HHA} =$	$v_{AAI} =$	$v_{IIF} =$	$v_{JJF} =$		
$\phi_{HHA} =$	$\phi_{AAI} =$	$\phi_{IIF} =$	$\phi_{JJF} =$		







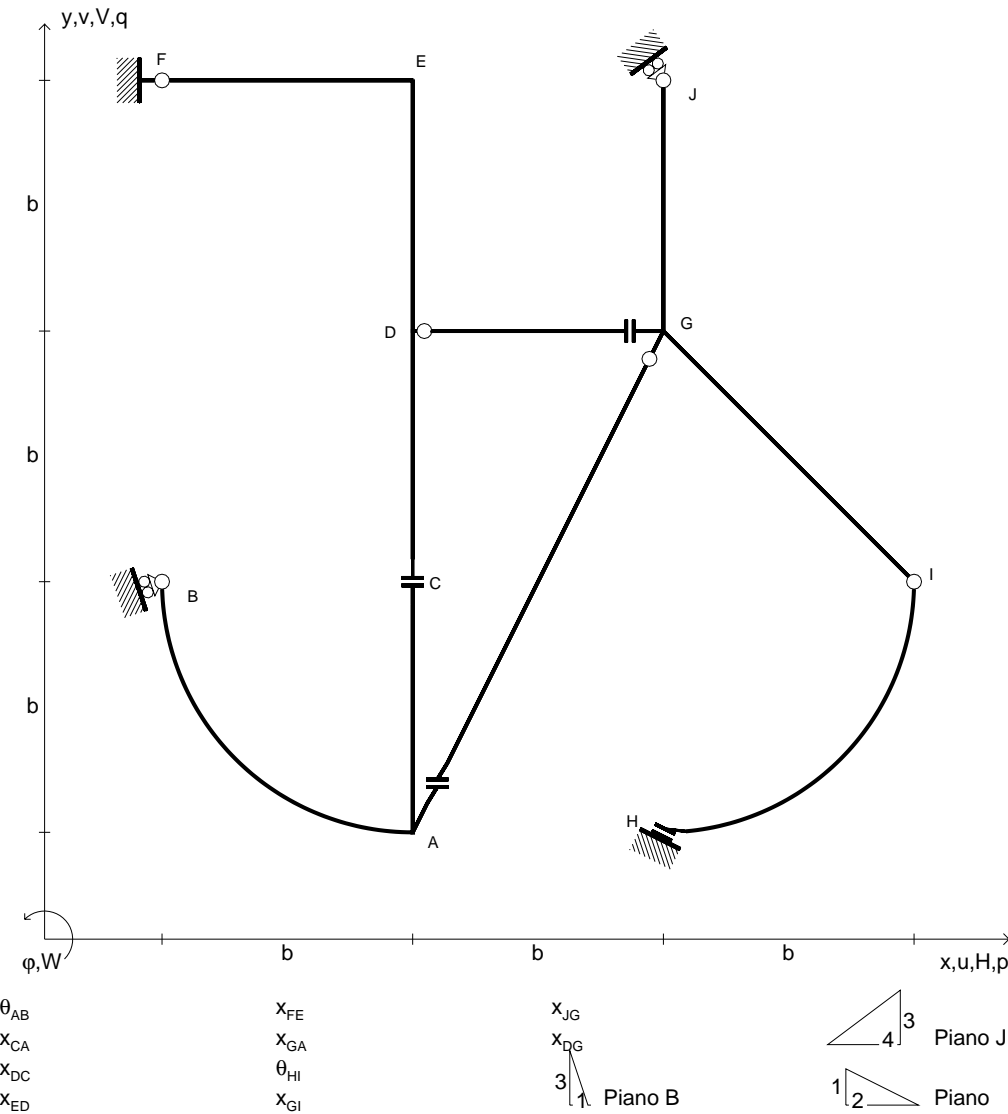
Svolgere l'analisi cinematica (geometrica e analitica).  
Tracciare il meccanismo o i meccanismi della struttura.  
Tracciare le mappe degli spost. orizzontali e verticali.

Calcolare il meccanismo o i meccanismi della struttura.  
 $J_{YZ} - x_{YZ} - \theta_{YZ}$  riferimento locale asta YZ con origine in Y.  
Piano di scorrimento del vincolo con inclinazione assegnata.  
@ Adolfo Zavelani Rossi, Politecnico di Milano, vers.21.03.11

SPOSTAMENTI RIGIDI DELLE ASTE

$u_{AAB} =$	$u_{BBC} =$	$u_{CCD} =$	$u_{DDE} =$	$u_{EEF} =$	$u_{CCG} =$
$v_{AAB} =$	$v_{BBC} =$	$v_{CCD} =$	$v_{DDE} =$	$v_{EEF} =$	$v_{CCG} =$
$\varphi_{AAB} =$	$\varphi_{BBC} =$	$\varphi_{CCD} =$	$\varphi_{DDE} =$	$\varphi_{EEF} =$	$\varphi_{CCG} =$
$u_{HHG} =$	$u_{GGI} =$	$u_{JJI} =$	$u_{GGE} =$		
$v_{HHG} =$	$v_{GGI} =$	$v_{JJI} =$	$v_{GGE} =$		
$\varphi_{HHG} =$	$\varphi_{GGI} =$	$\varphi_{JJI} =$	$\varphi_{GGE} =$		





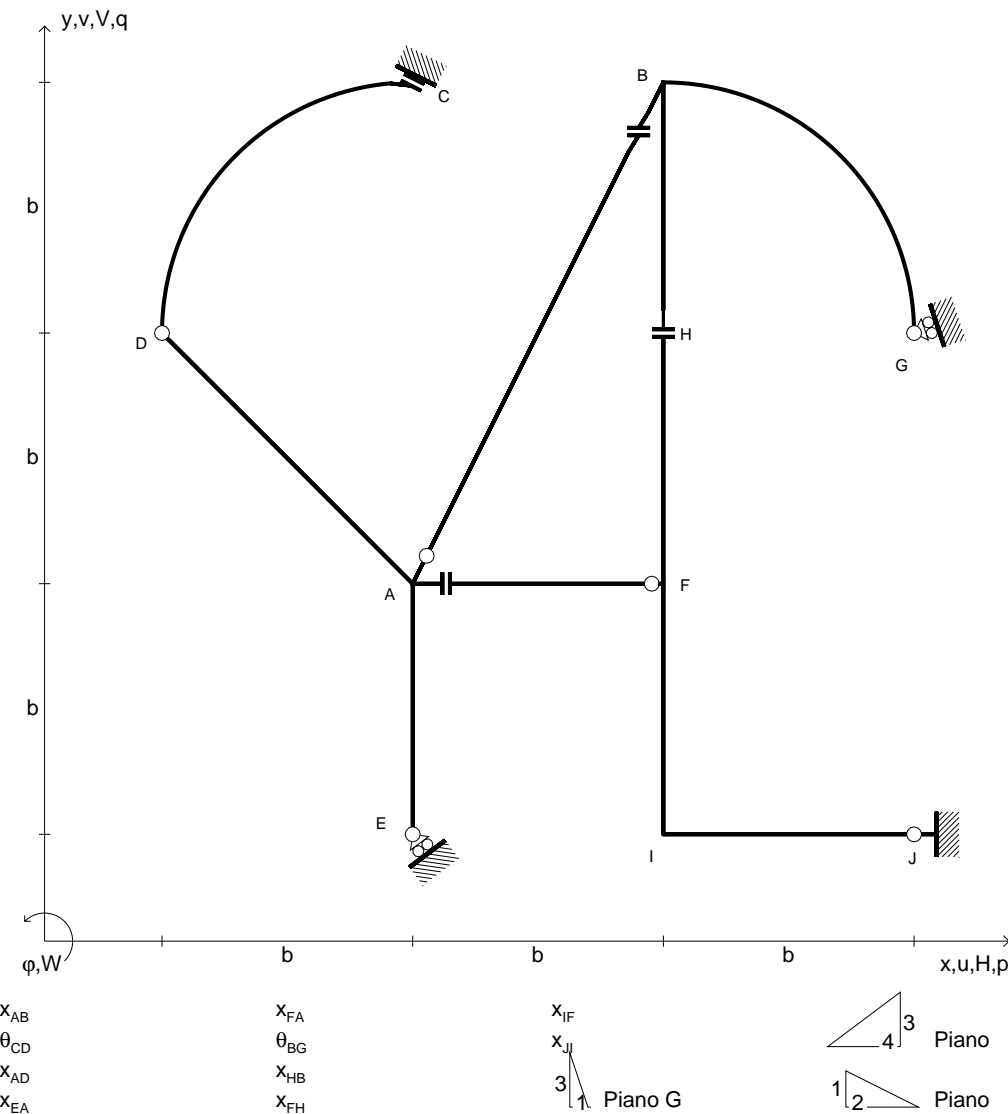
Svolgere l'analisi cinematica (geometrica e analitica).  
Tracciare il meccanismo o i meccanismi della struttura.  
Tracciare le mappe degli spost. orizzontali e verticali.

Calcolare il meccanismo o i meccanismi della struttura.  
 $J_{YZ} - x_{YZ} - \theta_{YZ}$  riferimento locale asta YZ con origine in Y.  
Piano di scorrimento del vincolo con inclinazione assegnata.  
@ Adolfo Zavelani Rossi, Politecnico di Milano, vers.21.03.11

SPOSTAMENTI RIGIDI DELLE ASTE

$u_{AAB} =$	$u_{CCA} =$	$u_{DDC} =$	$u_{EED} =$	$u_{FFE} =$	$u_{GGA} =$
$v_{AAB} =$	$v_{CCA} =$	$v_{DDC} =$	$v_{EED} =$	$v_{FFE} =$	$v_{GGA} =$
$\phi_{AAB} =$	$\phi_{CCA} =$	$\phi_{DDC} =$	$\phi_{EED} =$	$\phi_{FFE} =$	$\phi_{GGA} =$
$u_{HHI} =$	$u_{GGI} =$	$u_{JJG} =$	$u_{DDG} =$		
$v_{HHI} =$	$v_{GGI} =$	$v_{JJG} =$	$v_{DDG} =$		
$\phi_{HHI} =$	$\phi_{GGI} =$	$\phi_{JJG} =$	$\phi_{DDG} =$		





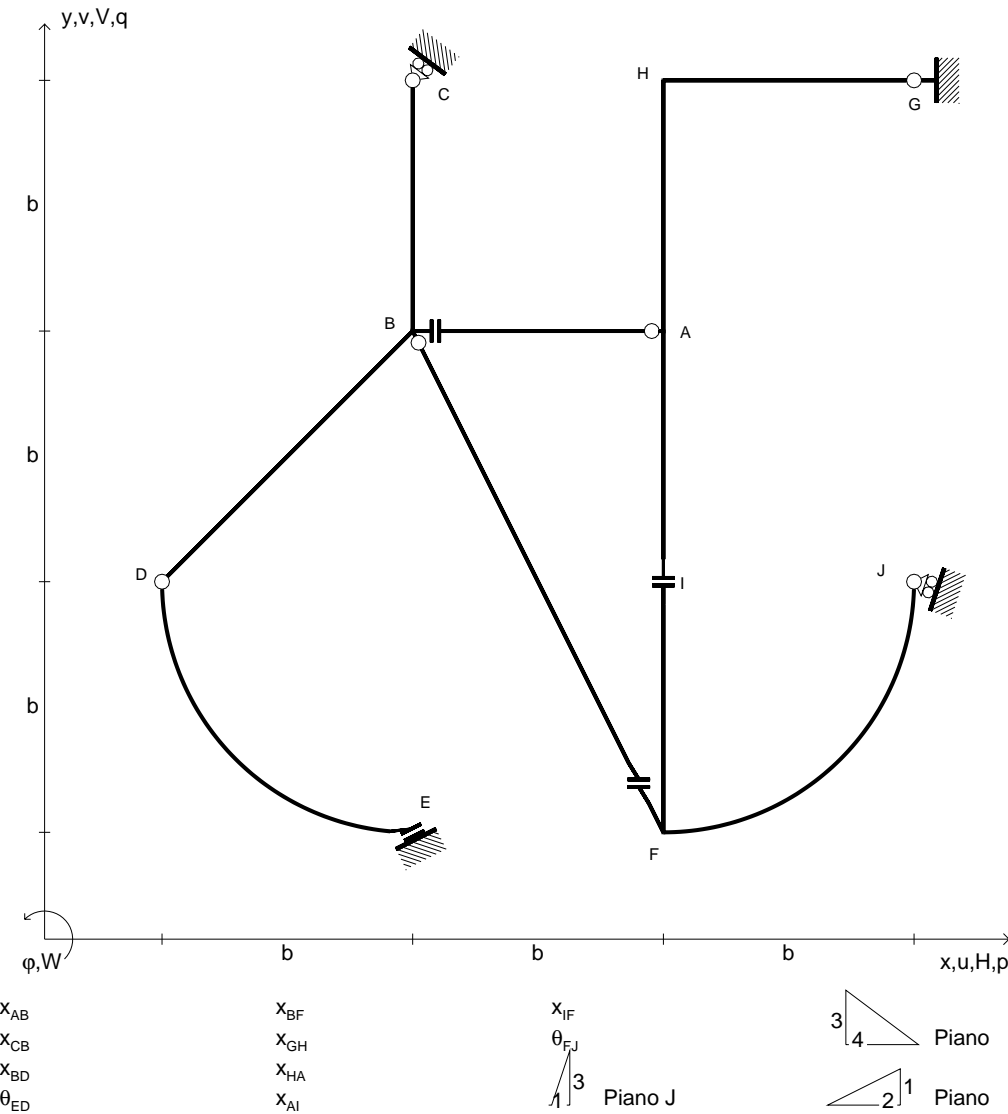
Svolgere l'analisi cinematica (geometrica e analitica).  
Tracciare il meccanismo o i meccanismi della struttura.  
Tracciare le mappe degli spost. orizzontali e verticali.

Calcolare il meccanismo o i meccanismi della struttura.  
 $J_{YZ} - x_{YZ} - \theta_{YZ}$  riferimento locale asta YZ con origine in Y.  
Piano di scorrimento del vincolo con inclinazione assegnata.  
@ Adolfo Zavelani Rossi, Politecnico di Milano, vers.21.03.11

SPOSTAMENTI RIGIDI DELLE ASTE

$u_{AAB} =$	$u_{CCD} =$	$u_{AAD} =$	$u_{EEA} =$	$u_{FFA} =$	$u_{BBG} =$
$v_{AAB} =$	$v_{CCD} =$	$v_{AAD} =$	$v_{EEA} =$	$v_{FFA} =$	$v_{BBG} =$
$\phi_{AAB} =$	$\phi_{CCD} =$	$\phi_{AAD} =$	$\phi_{EEA} =$	$\phi_{FFA} =$	$\phi_{BBG} =$
$u_{HHB} =$	$u_{FFH} =$	$u_{IIF} =$	$u_{JJI} =$		
$v_{HHB} =$	$v_{FFH} =$	$v_{IIF} =$	$v_{JJI} =$		
$\phi_{HHB} =$	$\phi_{FFH} =$	$\phi_{IIF} =$	$\phi_{JJI} =$		





Svolgere l'analisi cinematica (geometrica e analitica).  
Tracciare il meccanismo o i meccanismi della struttura.  
Tracciare le mappe degli spost. orizzontali e verticali.

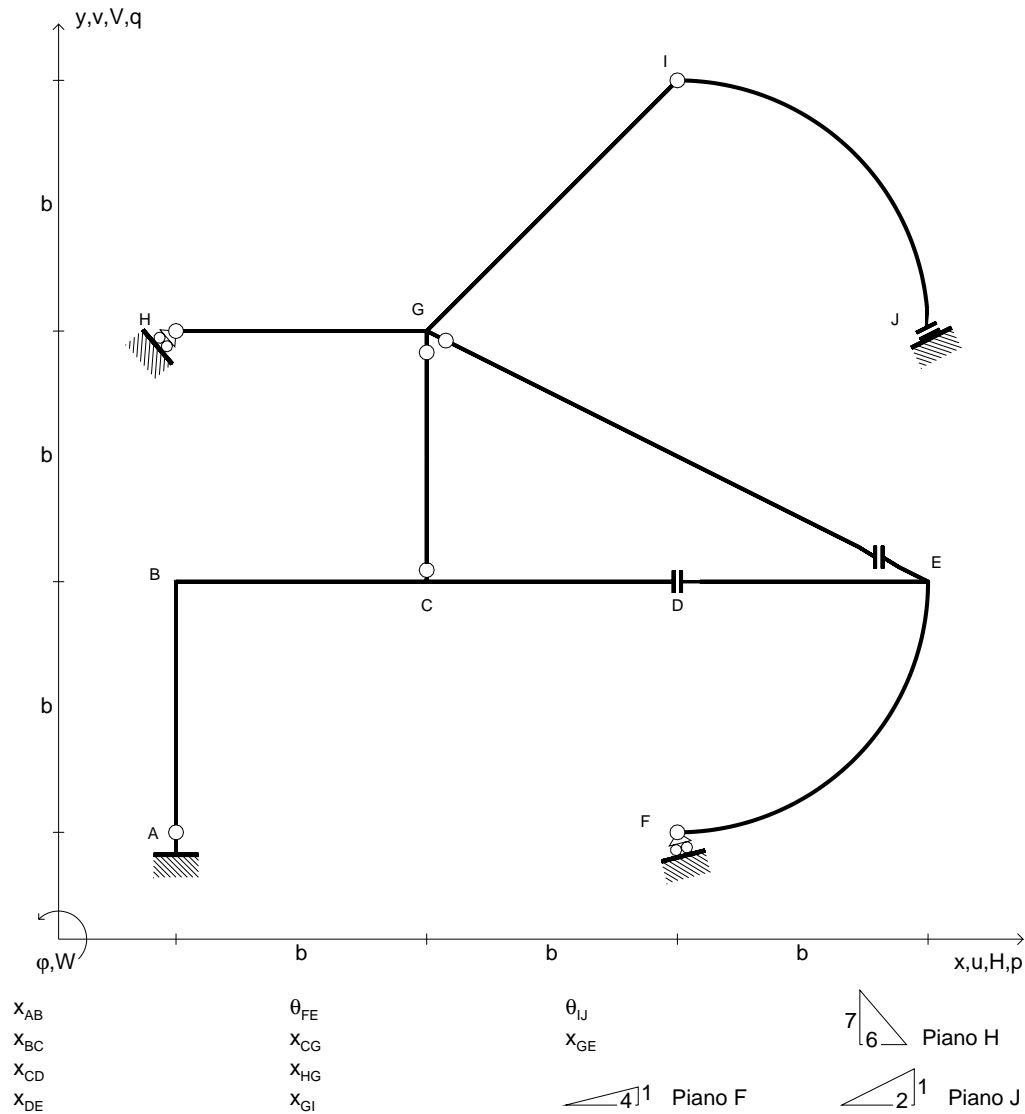
Calcolare il meccanismo o i meccanismi della struttura.  
 $J_{YZ} - x_{YZ} - \theta_{YZ}$  riferimento locale asta YZ con origine in Y.  
Piano di scorrimento del vincolo con inclinazione assegnata.  
@ Adolfo Zavelani Rossi, Politecnico di Milano, vers.21.03.11

SPOSTAMENTI RIGIDI DELLE ASTE

$u_{AAB} =$	$u_{CCB} =$	$u_{BBD} =$	$u_{EED} =$	$u_{BBF} =$	$u_{GGH} =$
$v_{AAB} =$	$v_{CCB} =$	$v_{BBD} =$	$v_{EED} =$	$v_{BBF} =$	$v_{GGH} =$
$\phi_{AAB} =$	$\phi_{CCB} =$	$\phi_{BBD} =$	$\phi_{EED} =$	$\phi_{BBF} =$	$\phi_{GGH} =$
$u_{HHA} =$	$u_{AAI} =$	$u_{IIF} =$	$u_{FFJ} =$		
$v_{HHA} =$	$v_{AAI} =$	$v_{IIF} =$	$v_{FFJ} =$		
$\phi_{HHA} =$	$\phi_{AAI} =$	$\phi_{IIF} =$	$\phi_{FFJ} =$		







Svolgere l'analisi cinematica (geometrica e analitica).  
Tracciare il meccanismo o i meccanismi della struttura.  
Tracciare le mappe degli spost. orizzontali e verticali.

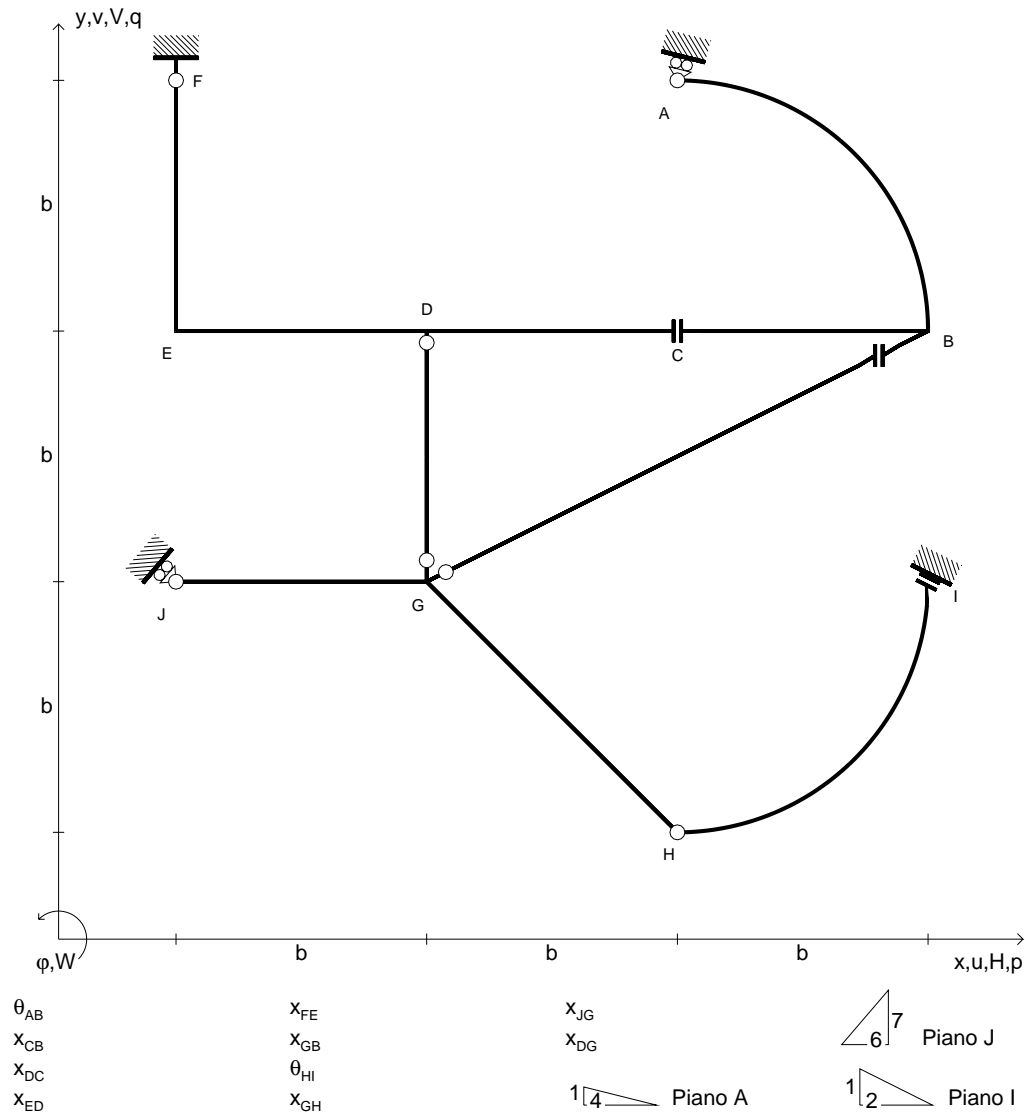
Calcolare il meccanismo o i meccanismi della struttura.  
 $J_{YZ} - x_{YZ} - \theta_{YZ}$  riferimento locale asta YZ con origine in Y.  
 Piano di scorrimento del vincolo con inclinazione assegnata.  
 @ Adolfo Zavelani Rossi, Politecnico di Milano, vers.21.03.11

## SPOSTAMENTI RIGIDI DELLE ASTE

$u_{AAB} =$	$u_{BBC} =$	$u_{CCD} =$	$u_{DDE} =$	$u_{FFE} =$	$u_{CCG} =$
$v_{AAB} =$	$v_{BBC} =$	$v_{CCD} =$	$v_{DDE} =$	$v_{FFE} =$	$v_{CCG} =$
$\phi_{AAB} =$	$\phi_{BBC} =$	$\phi_{CCD} =$	$\phi_{DDE} =$	$\phi_{FFE} =$	$\phi_{CCG} =$
$u_{HHG} =$	$u_{GGI} =$	$u_{IJJ} =$	$u_{GGE} =$		
$v_{HHG} =$	$v_{GGI} =$	$v_{IJJ} =$	$v_{GGE} =$		
$\phi_{HHG} =$	$\phi_{GGI} =$	$\phi_{IJJ} =$	$\phi_{GGE} =$		

@ Adolfo Zavelani Rossi, Politecnico di Milano, vers.21.03.11





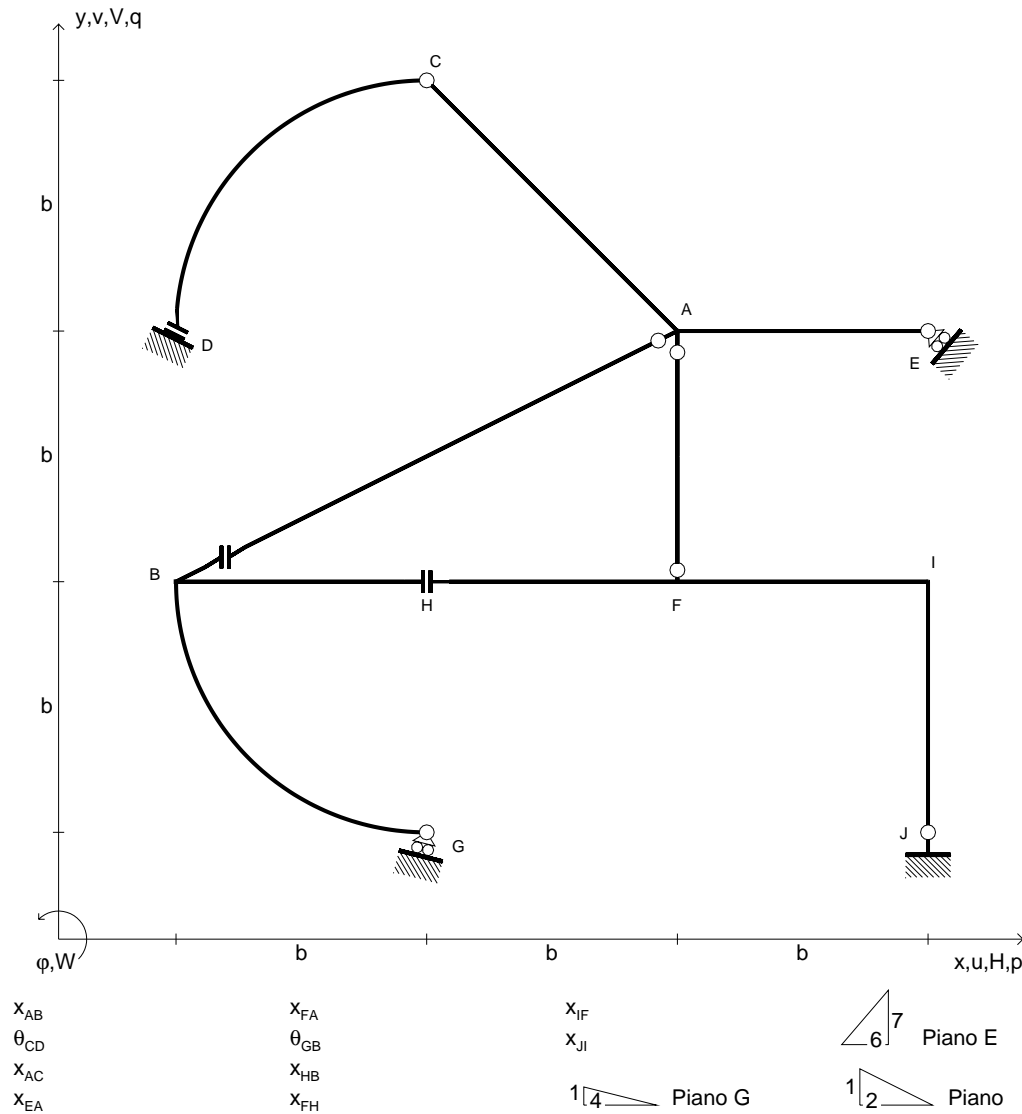
Svolgere l'analisi cinematica (geometrica e analitica).  
Tracciare il meccanismo o i meccanismi della struttura.  
Tracciare le mappe degli spost. orizzontali e verticali.

Calcolare il meccanismo o i meccanismi della struttura.  
 $J_{YZ} - x_{YZ} - \theta_{YZ}$  riferimento locale asta YZ con origine in Y.  
 Piano di scorrimento del vincolo con inclinazione assegnata.  
 @ Adolfo Zavelani Rossi, Politecnico di Milano, vers.21.03.11

## SPOSTAMENTI RIGIDI DELLE ASTE

$u_{AAB} =$	$u_{CCB} =$	$u_{DDC} =$	$u_{EED} =$	$u_{FFE} =$	$u_{GGB} =$
$v_{AAB} =$	$v_{CCB} =$	$v_{DDC} =$	$v_{EED} =$	$v_{FFE} =$	$v_{GGB} =$
$\phi_{AAB} =$	$\phi_{CCB} =$	$\phi_{DDC} =$	$\phi_{EED} =$	$\phi_{FFE} =$	$\phi_{GGB} =$
$u_{HHI} =$	$u_{GGH} =$	$u_{JJG} =$	$u_{DDG} =$		
$v_{HHI} =$	$v_{GGH} =$	$v_{JJG} =$	$v_{DDG} =$		
$\phi_{HHI} =$	$\phi_{GGH} =$	$\phi_{JJG} =$	$\phi_{DDG} =$		





Svolgere l'analisi cinematica (geometrica e analitica).  
Tracciare il meccanismo o i meccanismi della struttura.  
Tracciare le mappe degli spost. orizzontali e verticali.

Calcolare il meccanismo o i meccanismi della struttura.  
 $J_{YZ} - x_{YZ} - \theta_{YZ}$  riferimento locale asta YZ con origine in Y.  
 Piano di scorrimento del vincolo con inclinazione assegnata.  
 @ Adolfo Zavelani Rossi, Politecnico di Milano, vers.21.03.11

rizzi 21.03.11

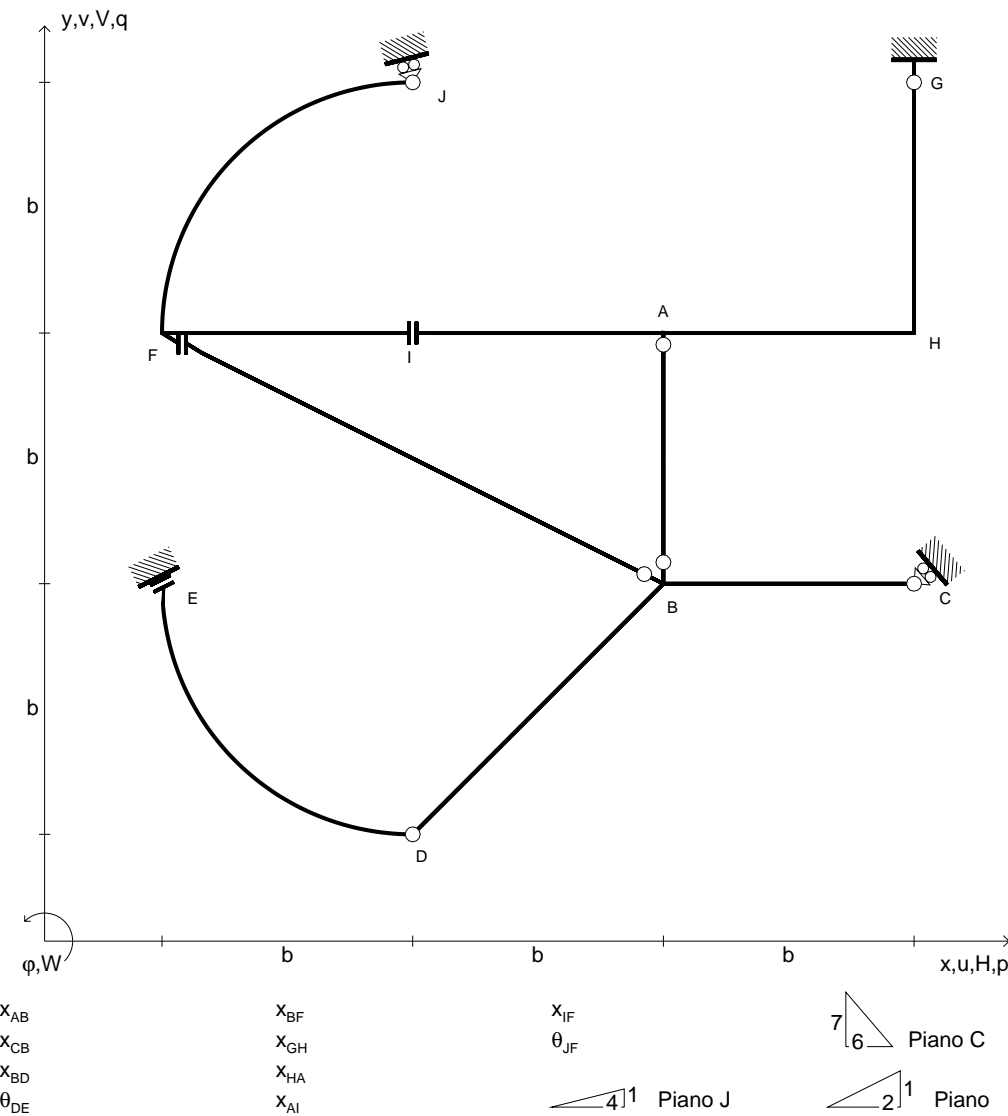
## SPOSTAMENTI RIGIDI DELLE ASTE

$u_{AAB} =$	$u_{CCD} =$	$u_{AAC} =$	$u_{EEA} =$	$u_{FFA} =$	$u_{GGB} =$
$v_{AAB} =$	$v_{CCD} =$	$v_{AAC} =$	$v_{EEA} =$	$v_{FFA} =$	$v_{GGB} =$
$\phi_{AAB} =$	$\phi_{CCD} =$	$\phi_{AAC} =$	$\phi_{EEA} =$	$\phi_{FFA} =$	$\phi_{GGB} =$
$u_{HHB} =$	$u_{FFH} =$	$u_{IIF} =$	$u_{JJI} =$		
$v_{HHB} =$	$v_{FFH} =$	$v_{IIF} =$	$v_{JJI} =$		
$\phi_{HHB} =$	$\phi_{FFH} =$	$\phi_{IIF} =$	$\phi_{JJI} =$		

@ Adolfo Zavelani Rossi, Politecnico di Milano, vers.21.03.11

rizzi 21.03.11





Svolgere l'analisi cinematica (geometrica e analitica).  
Tracciare il meccanismo o i meccanismi della struttura.  
Tracciare le mappe degli spost. orizzontali e verticali.

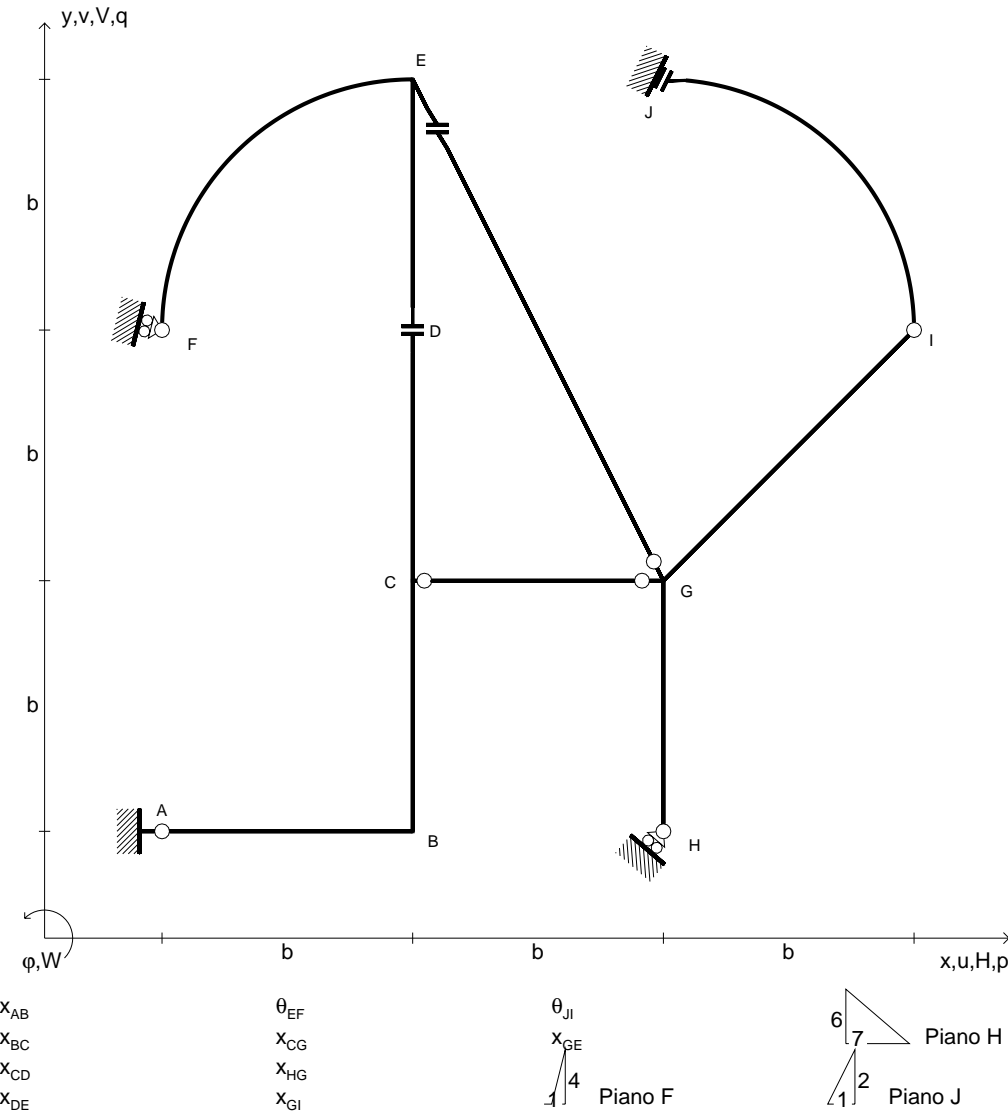
Calcolare il meccanismo o i meccanismi della struttura.  
 $J_{YZ} - x_{YZ} - \theta_{YZ}$  riferimento locale asta YZ con origine in Y.  
Piano di scorrimento del vincolo con inclinazione assegnata.  
@ Adolfo Zavelani Rossi, Politecnico di Milano, vers.21.03.11

SPOSTAMENTI RIGIDI DELLE ASTE

$u_{AAB} =$	$u_{CCB} =$	$u_{BBD} =$	$u_{DDE} =$	$u_{BBF} =$	$u_{GGH} =$
$v_{AAB} =$	$v_{CCB} =$	$v_{BBD} =$	$v_{DDE} =$	$v_{BBF} =$	$v_{GGH} =$
$\phi_{AAB} =$	$\phi_{CCB} =$	$\phi_{BBD} =$	$\phi_{DDE} =$	$\phi_{BBF} =$	$\phi_{GGH} =$
$u_{HHA} =$	$u_{AAI} =$	$u_{IIF} =$	$u_{JJF} =$		
$v_{HHA} =$	$v_{AAI} =$	$v_{IIF} =$	$v_{JJF} =$		
$\phi_{HHA} =$	$\phi_{AAI} =$	$\phi_{IIF} =$	$\phi_{JJF} =$		







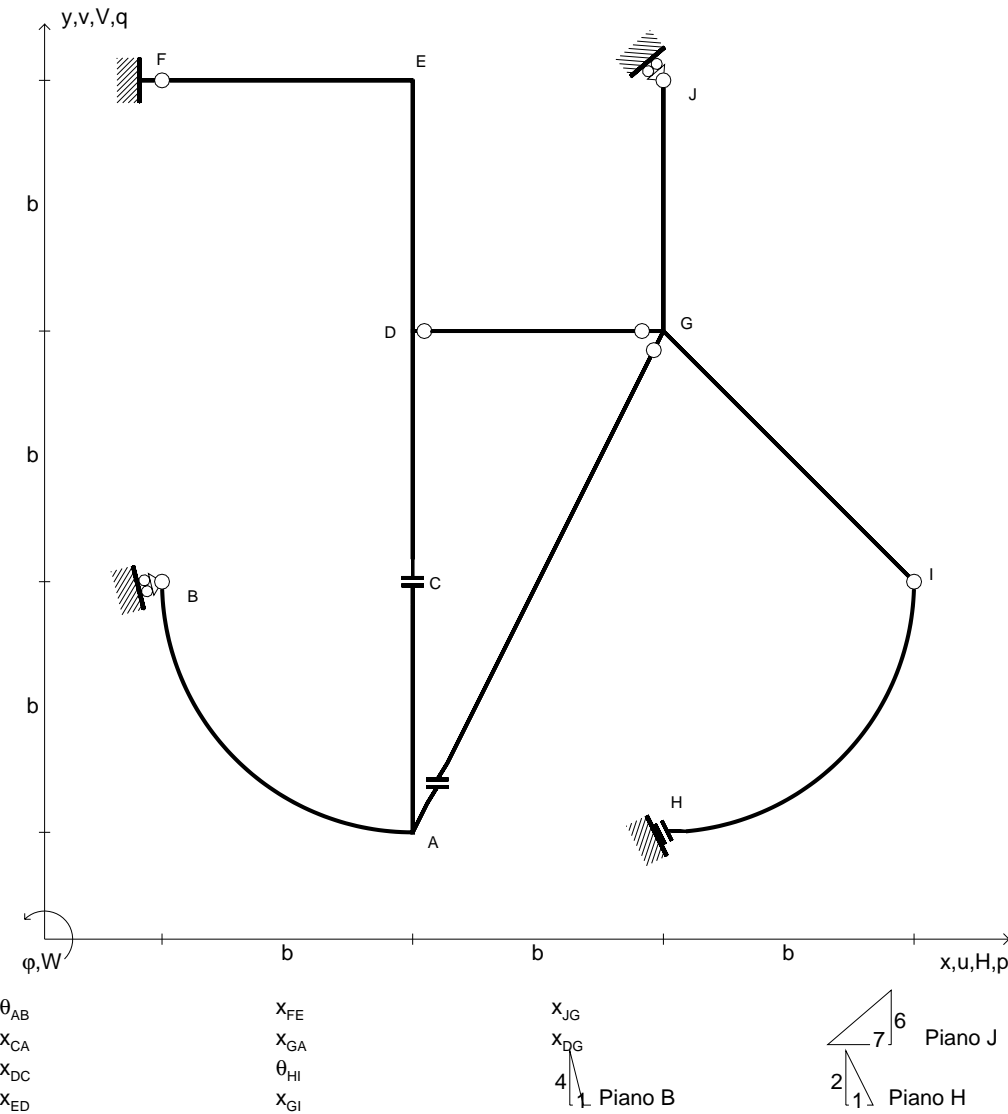
Svolgere l'analisi cinematica (geometrica e analitica).  
Tracciare il meccanismo o i meccanismi della struttura.  
Tracciare le mappe degli spost. orizzontali e verticali.

Calcolare il meccanismo o i meccanismi della struttura.  
 $J_{YZ} - x_{YZ} - \theta_{YZ}$  riferimento locale asta YZ con origine in Y.  
Piano di scorrimento del vincolo con inclinazione assegnata.  
@ Adolfo Zavelani Rossi, Politecnico di Milano, vers.21.03.11

SPOSTAMENTI RIGIDI DELLE ASTE

$u_{AAB} =$	$u_{BBC} =$	$u_{CCD} =$	$u_{DDE} =$	$u_{EEF} =$	$u_{CCG} =$
$v_{AAB} =$	$v_{BBC} =$	$v_{CCD} =$	$v_{DDE} =$	$v_{EEF} =$	$v_{CCG} =$
$\phi_{AAB} =$	$\phi_{BBC} =$	$\phi_{CCD} =$	$\phi_{DDE} =$	$\phi_{EEF} =$	$\phi_{CCG} =$
$u_{HHG} =$	$u_{GGI} =$	$u_{JJI} =$	$u_{GGE} =$		
$v_{HHG} =$	$v_{GGI} =$	$v_{JJI} =$	$v_{GGE} =$		
$\phi_{HHG} =$	$\phi_{GGI} =$	$\phi_{JJI} =$	$\phi_{GGE} =$		





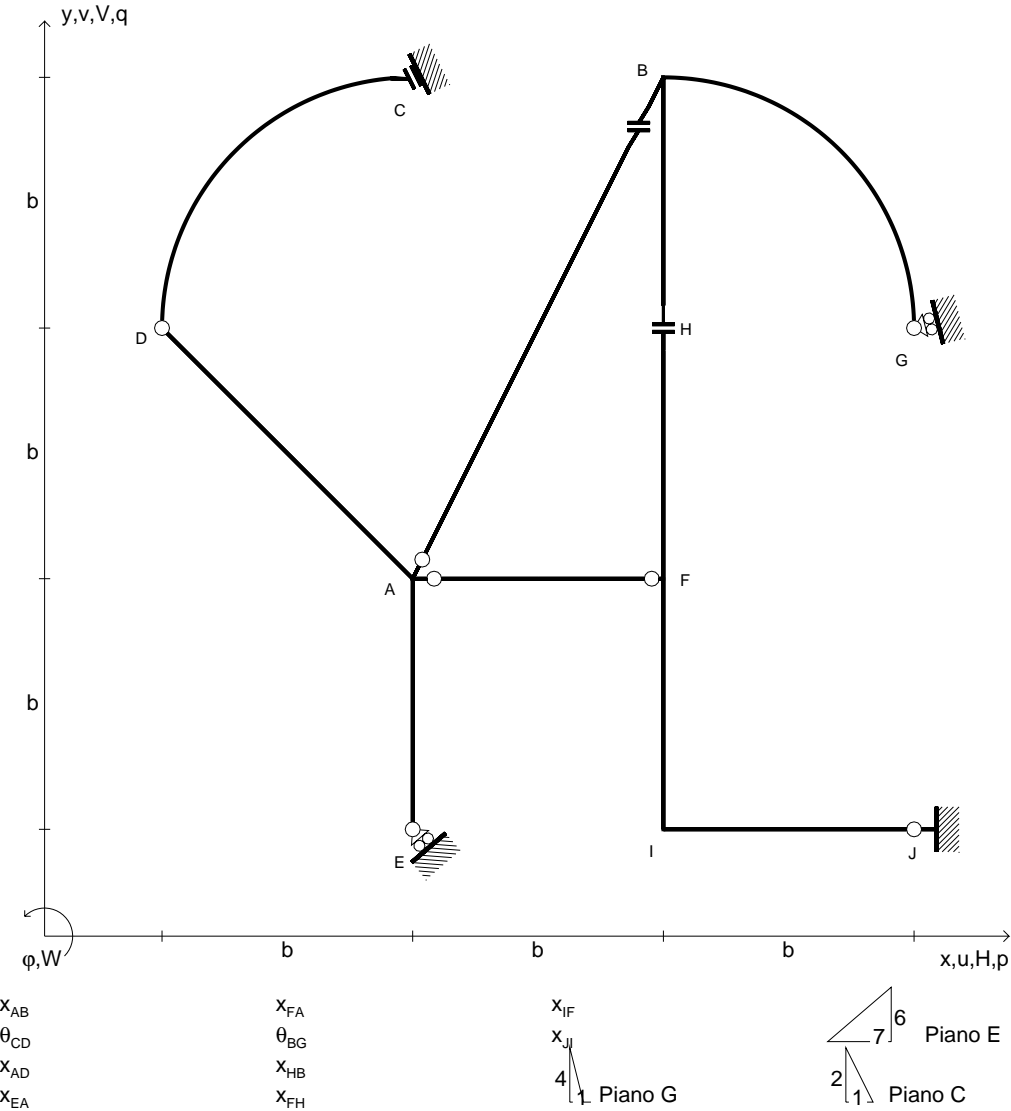
Svolgere l'analisi cinematica (geometrica e analitica).  
Tracciare il meccanismo o i meccanismi della struttura.  
Tracciare le mappe degli spost. orizzontali e verticali.

Calcolare il meccanismo o i meccanismi della struttura.  
 $J_{YZ} - x_{YZ} - \theta_{YZ}$  riferimento locale asta YZ con origine in Y.  
Piano di scorrimento del vincolo con inclinazione assegnata.  
@ Adolfo Zavelani Rossi, Politecnico di Milano, vers.21.03.11

SPOSTAMENTI RIGIDI DELLE ASTE

$u_{AAB} =$	$u_{CCA} =$	$u_{DDC} =$	$u_{EED} =$	$u_{FFE} =$	$u_{GGA} =$
$v_{AAB} =$	$v_{CCA} =$	$v_{DDC} =$	$v_{EED} =$	$v_{FFE} =$	$v_{GGA} =$
$\phi_{AAB} =$	$\phi_{CCA} =$	$\phi_{DDC} =$	$\phi_{EED} =$	$\phi_{FFE} =$	$\phi_{GGA} =$
$u_{HHI} =$	$u_{GGI} =$	$u_{JJG} =$	$u_{DDG} =$		
$v_{HHI} =$	$v_{GGI} =$	$v_{JJG} =$	$v_{DDG} =$		
$\phi_{HHI} =$	$\phi_{GGI} =$	$\phi_{JJG} =$	$\phi_{DDG} =$		





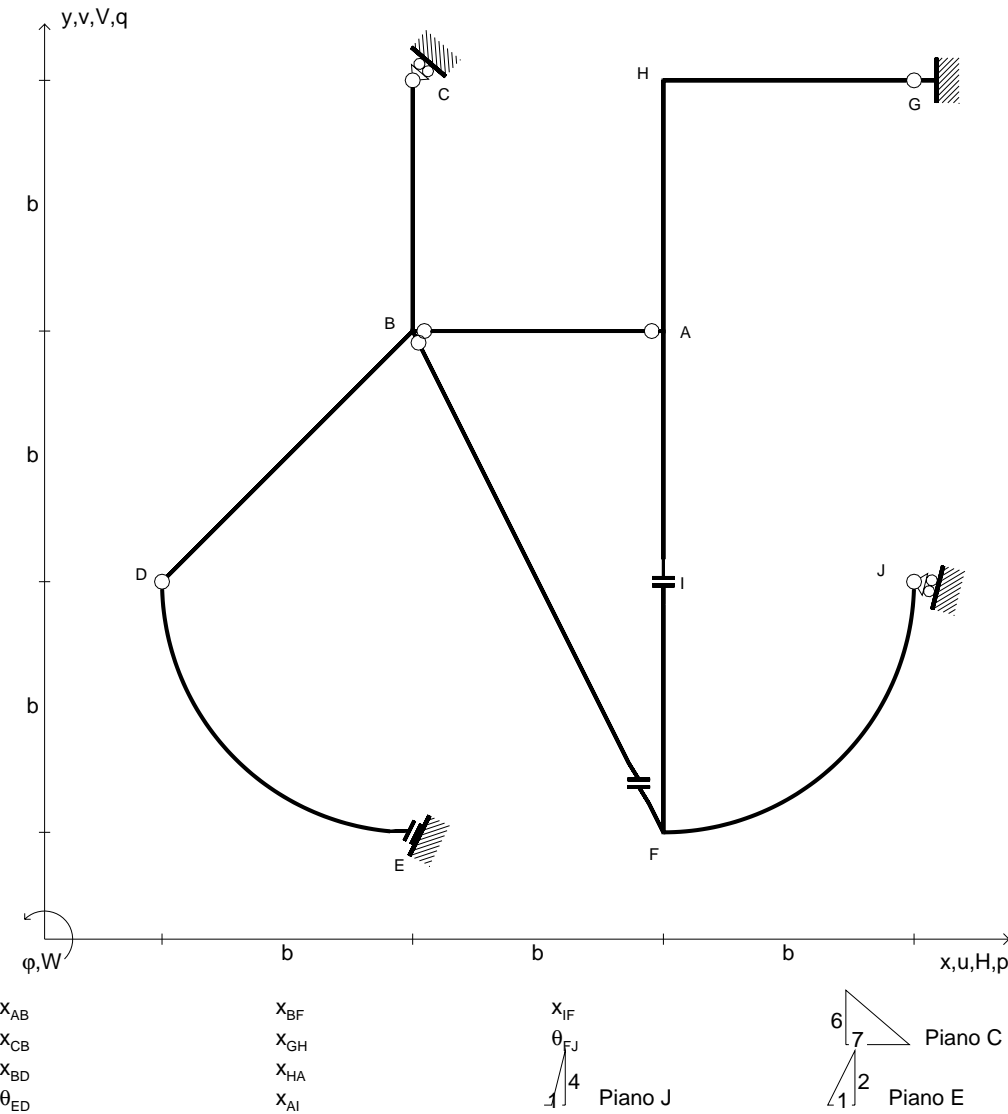
Svolgere l'analisi cinematica (geometrica e analitica).  
Tracciare il meccanismo o i meccanismi della struttura.  
Tracciare le mappe degli spost. orizzontali e verticali.

Calcolare il meccanismo o i meccanismi della struttura.  
 $J_{YZ} - x_{YZ} - \theta_{YZ}$  riferimento locale asta YZ con origine in Y.  
Piano di scorrimento del vincolo con inclinazione assegnata.  
@ Adolfo Zavelani Rossi, Politecnico di Milano, vers.21.03.11

SPOSTAMENTI RIGIDI DELLE ASTE

$u_{AAB} =$	$u_{CCD} =$	$u_{AAD} =$	$u_{EEA} =$	$u_{FFA} =$	$u_{BBG} =$
$v_{AAB} =$	$v_{CCD} =$	$v_{AAD} =$	$v_{EEA} =$	$v_{FFA} =$	$v_{BBG} =$
$\phi_{AAB} =$	$\phi_{CCD} =$	$\phi_{AAD} =$	$\phi_{EEA} =$	$\phi_{FFA} =$	$\phi_{BBG} =$
$u_{HHB} =$	$u_{FFH} =$	$u_{IIF} =$	$u_{JJI} =$		
$v_{HHB} =$	$v_{FFH} =$	$v_{IIF} =$	$v_{JJI} =$		
$\phi_{HHB} =$	$\phi_{FFH} =$	$\phi_{IIF} =$	$\phi_{JJI} =$		





Svolgere l'analisi cinematica (geometrica e analitica).  
Tracciare il meccanismo o i meccanismi della struttura.  
Tracciare le mappe degli spost. orizzontali e verticali.

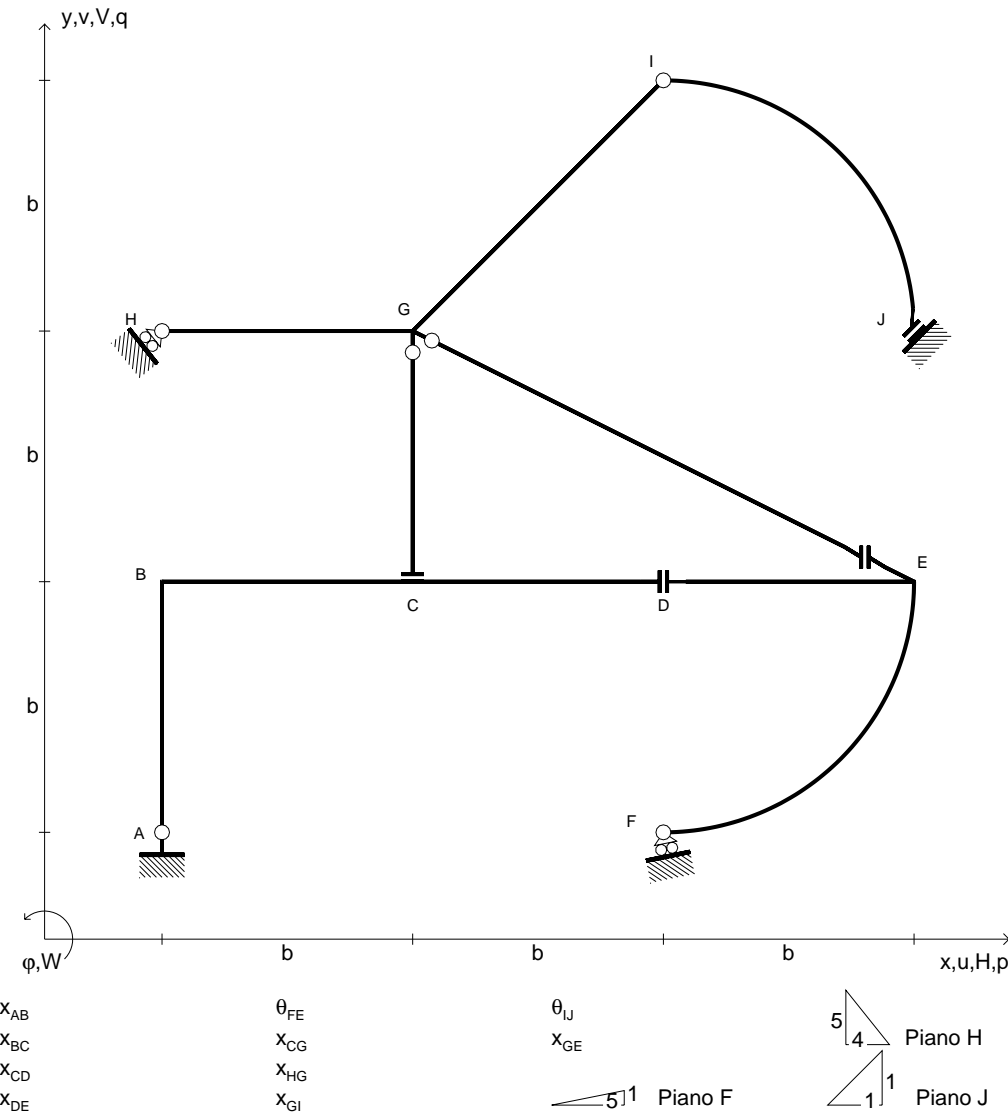
Calcolare il meccanismo o i meccanismi della struttura.  
 $J_{YZ} - x_{YZ} - \theta_{YZ}$  riferimento locale asta YZ con origine in Y.  
Piano di scorrimento del vincolo con inclinazione assegnata.  
@ Adolfo Zavelani Rossi, Politecnico di Milano, vers.21.03.11

SPOSTAMENTI RIGIDI DELLE ASTE

$u_{AAB} =$	$u_{CCB} =$	$u_{BBD} =$	$u_{EED} =$	$u_{BBF} =$	$u_{GGH} =$
$v_{AAB} =$	$v_{CCB} =$	$v_{BBD} =$	$v_{EED} =$	$v_{BBF} =$	$v_{GGH} =$
$\phi_{AAB} =$	$\phi_{CCB} =$	$\phi_{BBD} =$	$\phi_{EED} =$	$\phi_{BBF} =$	$\phi_{GGH} =$
$u_{HHA} =$	$u_{AAI} =$	$u_{IIF} =$	$u_{FFJ} =$		
$v_{HHA} =$	$v_{AAI} =$	$v_{IIF} =$	$v_{FFJ} =$		
$\phi_{HHA} =$	$\phi_{AAI} =$	$\phi_{IIF} =$	$\phi_{FFJ} =$		







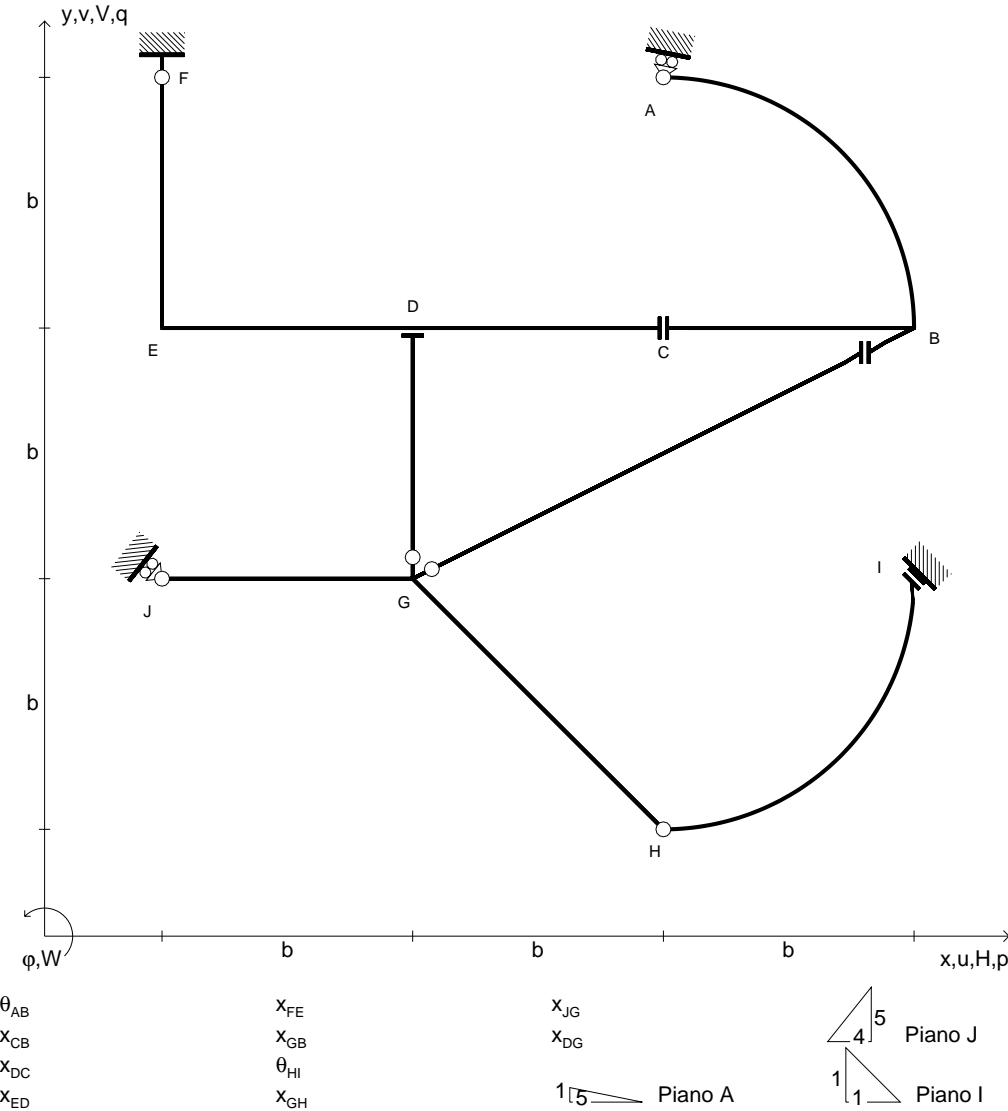
Svolgere l'analisi cinematica (geometrica e analitica).  
Tracciare il meccanismo o i meccanismi della struttura.  
Tracciare le mappe degli spost. orizzontali e verticali.

Calcolare il meccanismo o i meccanismi della struttura.  
 $J_{YZ} - x_{YZ} - \theta_{YZ}$  riferimento locale asta YZ con origine in Y.  
Piano di scorrimento del vincolo con inclinazione assegnata.  
@ Adolfo Zavelani Rossi, Politecnico di Milano, vers.21.03.11

SPOSTAMENTI RIGIDI DELLE ASTE

$u_{AAB} =$	$u_{BBC} =$	$u_{CCD} =$	$u_{DDE} =$	$u_{FFE} =$	$u_{CCG} =$
$v_{AAB} =$	$v_{BBC} =$	$v_{CCD} =$	$v_{DDE} =$	$v_{FFE} =$	$v_{CCG} =$
$\phi_{AAB} =$	$\phi_{BBC} =$	$\phi_{CCD} =$	$\phi_{DDE} =$	$\phi_{FFE} =$	$\phi_{CCG} =$
$u_{HHG} =$	$u_{GGI} =$	$u_{IJ} =$	$u_{GGE} =$		
$v_{HHG} =$	$v_{GGI} =$	$v_{IJ} =$	$v_{GGE} =$		
$\phi_{HHG} =$	$\phi_{GGI} =$	$\phi_{IJ} =$	$\phi_{GGE} =$		





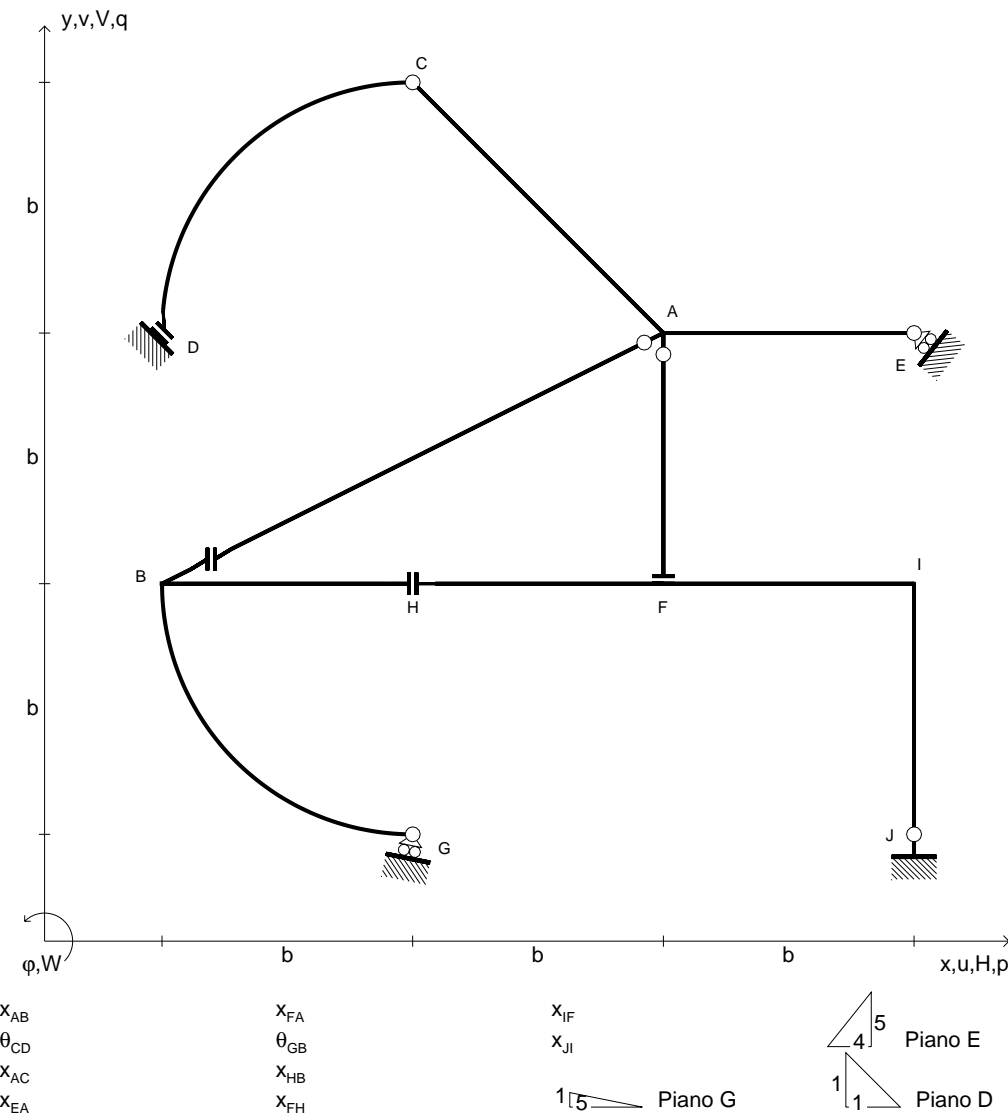
Svolgere l'analisi cinematica (geometrica e analitica).  
Tracciare il meccanismo o i meccanismi della struttura.  
Tracciare le mappe degli spost. orizzontali e verticali.

Calcolare il meccanismo o i meccanismi della struttura.  
 $J_{YZ} - x_{YZ} - \theta_{YZ}$  riferimento locale asta YZ con origine in Y.  
Piano di scorrimento del vincolo con inclinazione assegnata.  
@ Adolfo Zavelani Rossi, Politecnico di Milano, vers.21.03.11

SPOSTAMENTI RIGIDI DELLE ASTE

$u_{AAB} =$	$u_{CCB} =$	$u_{DDC} =$	$u_{EED} =$	$u_{FFE} =$	$u_{GGB} =$
$v_{AAB} =$	$v_{CCB} =$	$v_{DDC} =$	$v_{EED} =$	$v_{FFE} =$	$v_{GGB} =$
$\varphi_{AAB} =$	$\varphi_{CCB} =$	$\varphi_{DDC} =$	$\varphi_{EED} =$	$\varphi_{FFE} =$	$\varphi_{GGB} =$
$u_{HHI} =$	$u_{GGH} =$	$u_{JJG} =$	$u_{DDG} =$		
$v_{HHI} =$	$v_{GGH} =$	$v_{JJG} =$	$v_{DDG} =$		
$\varphi_{HHI} =$	$\varphi_{GGH} =$	$\varphi_{JJG} =$	$\varphi_{DDG} =$		





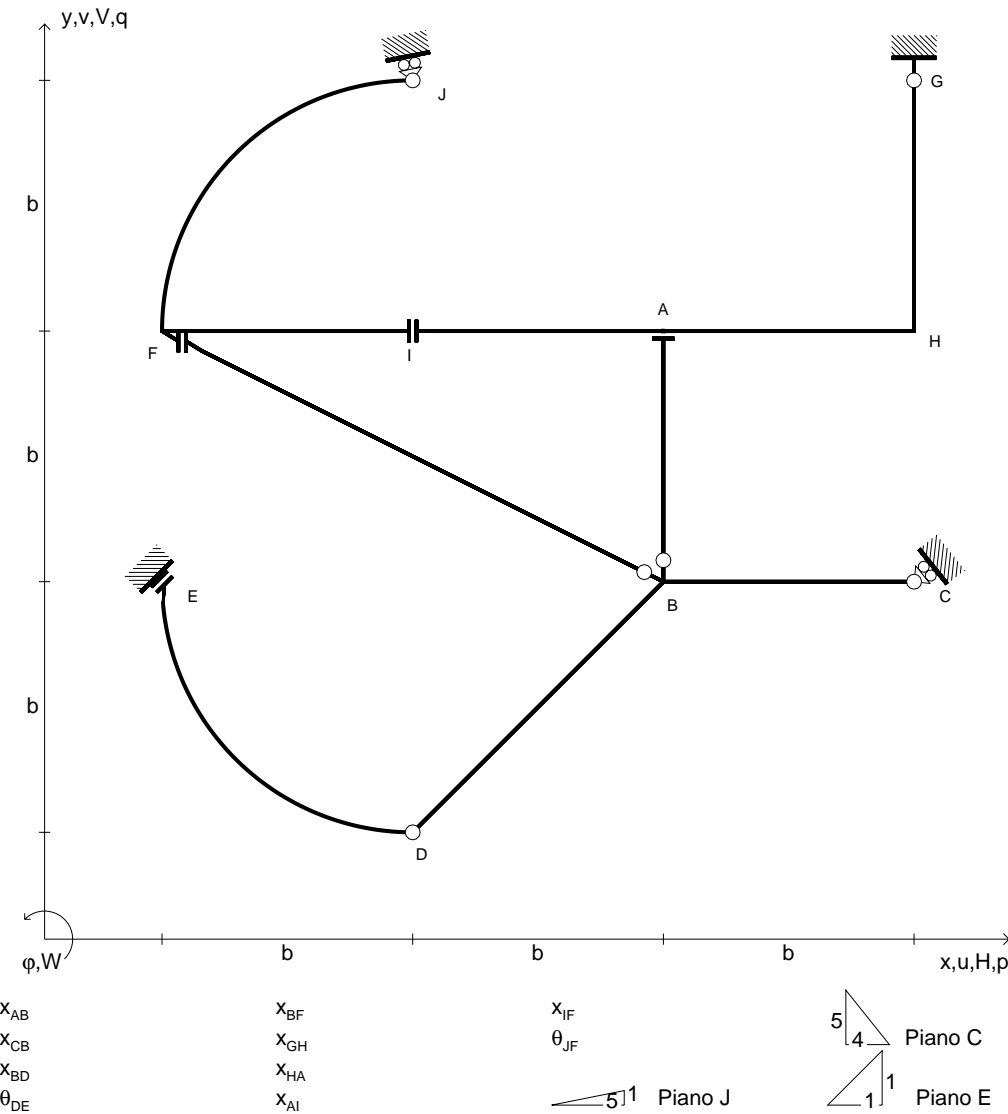
Svolgere l'analisi cinematica (geometrica e analitica).  
Tracciare il meccanismo o i meccanismi della struttura.  
Tracciare le mappe degli spost. orizzontali e verticali.

Calcolare il meccanismo o i meccanismi della struttura.  
 $J_{YZ} - x_{YZ} - \theta_{YZ}$  riferimento locale asta YZ con origine in Y.  
Piano di scorrimento del vincolo con inclinazione assegnata.  
@ Adolfo Zavelani Rossi, Politecnico di Milano, vers.21.03.11

SPOSTAMENTI RIGIDI DELLE ASTE

$u_{AAB} =$	$u_{CCD} =$	$u_{AAC} =$	$u_{EEA} =$	$u_{FFA} =$	$u_{GGB} =$
$v_{AAB} =$	$v_{CCD} =$	$v_{AAC} =$	$v_{EEA} =$	$v_{FFA} =$	$v_{GGB} =$
$\phi_{AAB} =$	$\phi_{CCD} =$	$\phi_{AAC} =$	$\phi_{EEA} =$	$\phi_{FFA} =$	$\phi_{GGB} =$
$u_{HHB} =$	$u_{FFH} =$	$u_{IIF} =$	$u_{JJI} =$		
$v_{HHB} =$	$v_{FFH} =$	$v_{IIF} =$	$v_{JJI} =$		
$\phi_{HHB} =$	$\phi_{FFH} =$	$\phi_{IIF} =$	$\phi_{JJI} =$		





Svolgere l'analisi cinematica (geometrica e analitica).  
Tracciare il meccanismo o i meccanismi della struttura.  
Tracciare le mappe degli spost. orizzontali e verticali.

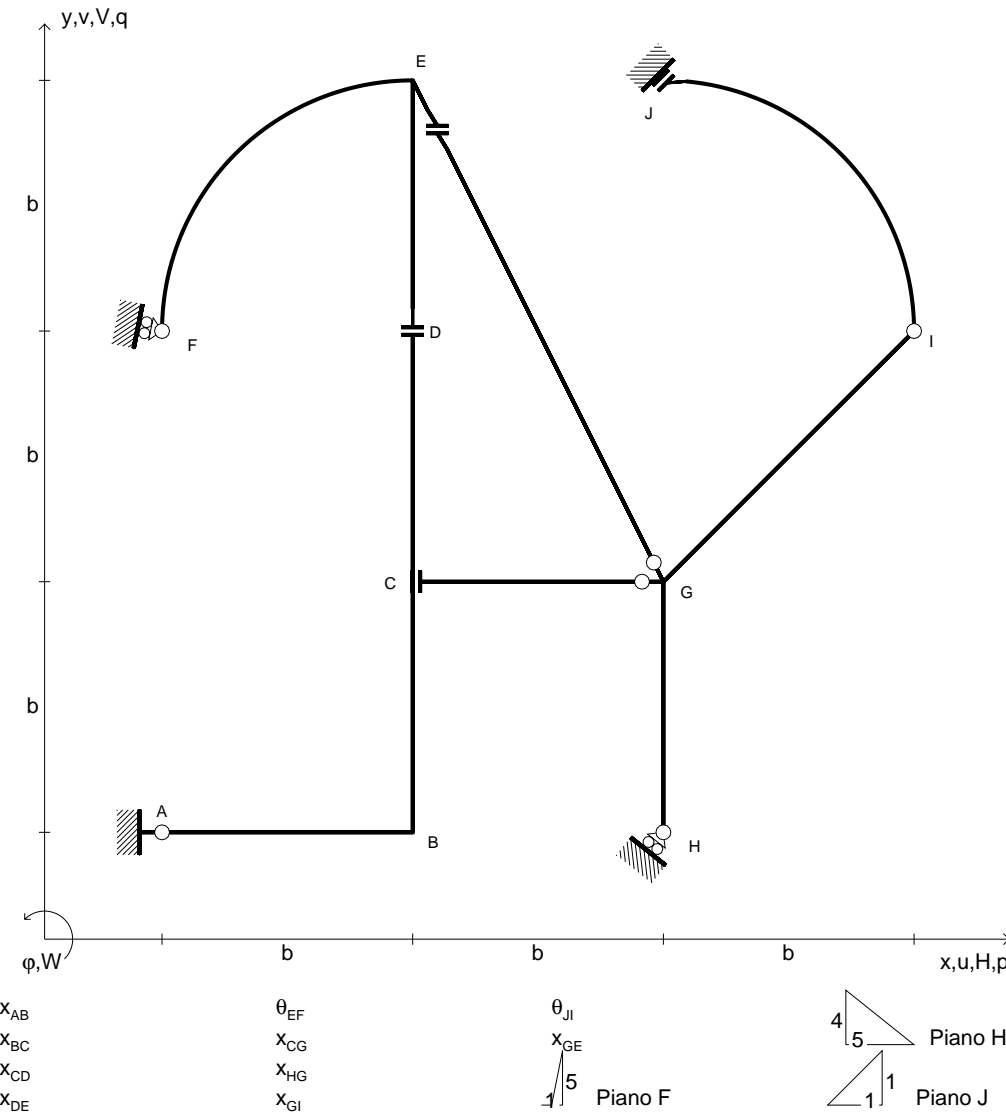
Calcolare il meccanismo o i meccanismi della struttura.  
 $J_{YZ} - x_{YZ} - \theta_{YZ}$  riferimento locale asta YZ con origine in Y.  
Piano di scorrimento del vincolo con inclinazione assegnata.  
@ Adolfo Zavelani Rossi, Politecnico di Milano, vers.21.03.11

SPOSTAMENTI RIGIDI DELLE ASTE

$u_{AAB} =$	$u_{CCB} =$	$u_{BBD} =$	$u_{DDE} =$	$u_{BBF} =$	$u_{GGH} =$
$v_{AAB} =$	$v_{CCB} =$	$v_{BBD} =$	$v_{DDE} =$	$v_{BBF} =$	$v_{GGH} =$
$\phi_{AAB} =$	$\phi_{CCB} =$	$\phi_{BBD} =$	$\phi_{DDE} =$	$\phi_{BBF} =$	$\phi_{GGH} =$
$u_{HHA} =$	$u_{AAI} =$	$u_{IIF} =$	$u_{JJF} =$		
$v_{HHA} =$	$v_{AAI} =$	$v_{IIF} =$	$v_{JJF} =$		
$\phi_{HHA} =$	$\phi_{AAI} =$	$\phi_{IIF} =$	$\phi_{JJF} =$		







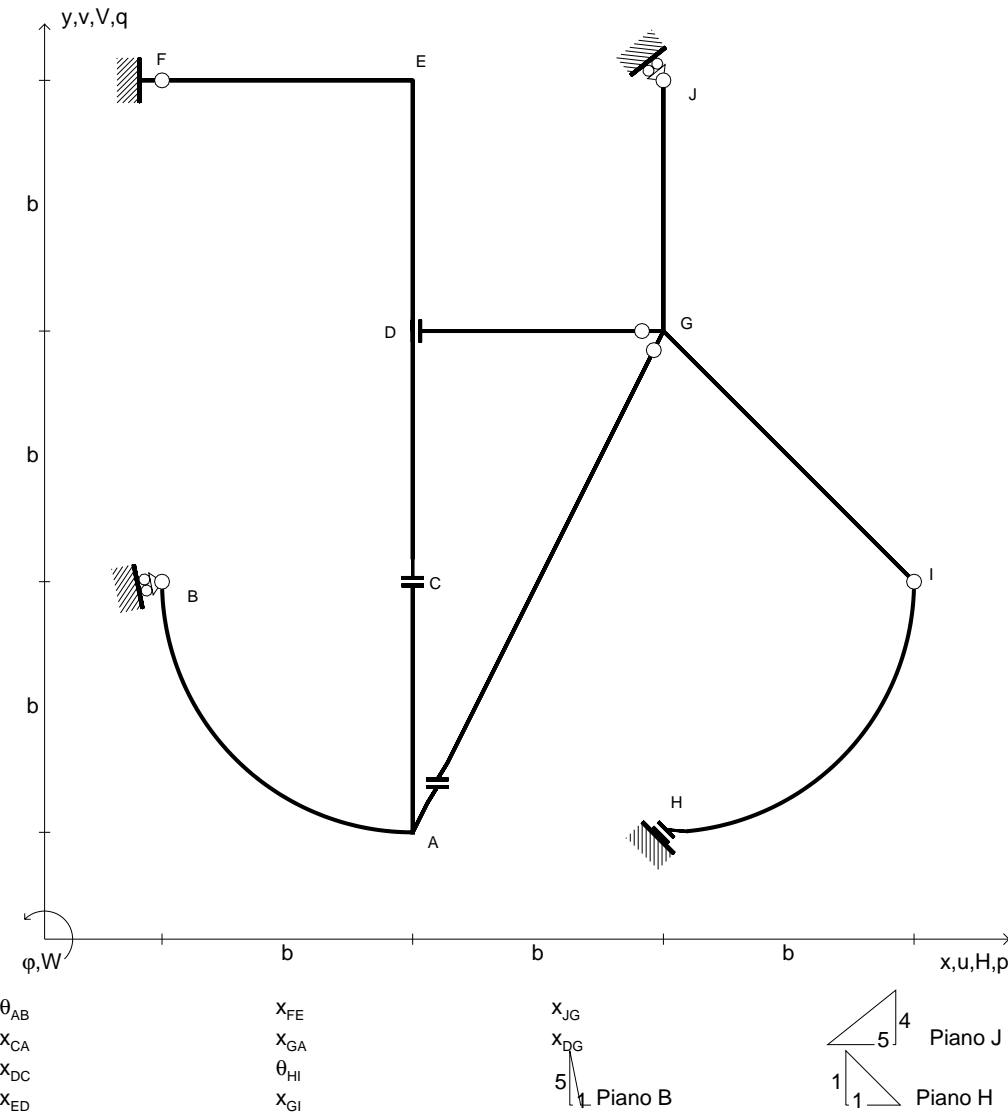
Svolgere l'analisi cinematica (geometrica e analitica).  
Tracciare il meccanismo o i meccanismi della struttura.  
Tracciare le mappe degli spost. orizzontali e verticali.

Calcolare il meccanismo o i meccanismi della struttura.  
 $J_{YZ} - x_{YZ} - \theta_{YZ}$  riferimento locale asta YZ con origine in Y.  
Piano di scorrimento del vincolo con inclinazione assegnata.  
@ Adolfo Zavelani Rossi, Politecnico di Milano, vers.21.03.11

SPOSTAMENTI RIGIDI DELLE ASTE

$u_{AAB} =$	$u_{BBC} =$	$u_{CCD} =$	$u_{DDE} =$	$u_{EEF} =$	$u_{CCG} =$
$v_{AAB} =$	$v_{BBC} =$	$v_{CCD} =$	$v_{DDE} =$	$v_{EEF} =$	$v_{CCG} =$
$\phi_{AAB} =$	$\phi_{BBC} =$	$\phi_{CCD} =$	$\phi_{DDE} =$	$\phi_{EEF} =$	$\phi_{CCG} =$
$u_{HHG} =$	$u_{GGI} =$	$u_{JJI} =$	$u_{GGE} =$		
$v_{HHG} =$	$v_{GGI} =$	$v_{JJI} =$	$v_{GGE} =$		
$\phi_{HHG} =$	$\phi_{GGI} =$	$\phi_{JJI} =$	$\phi_{GGE} =$		





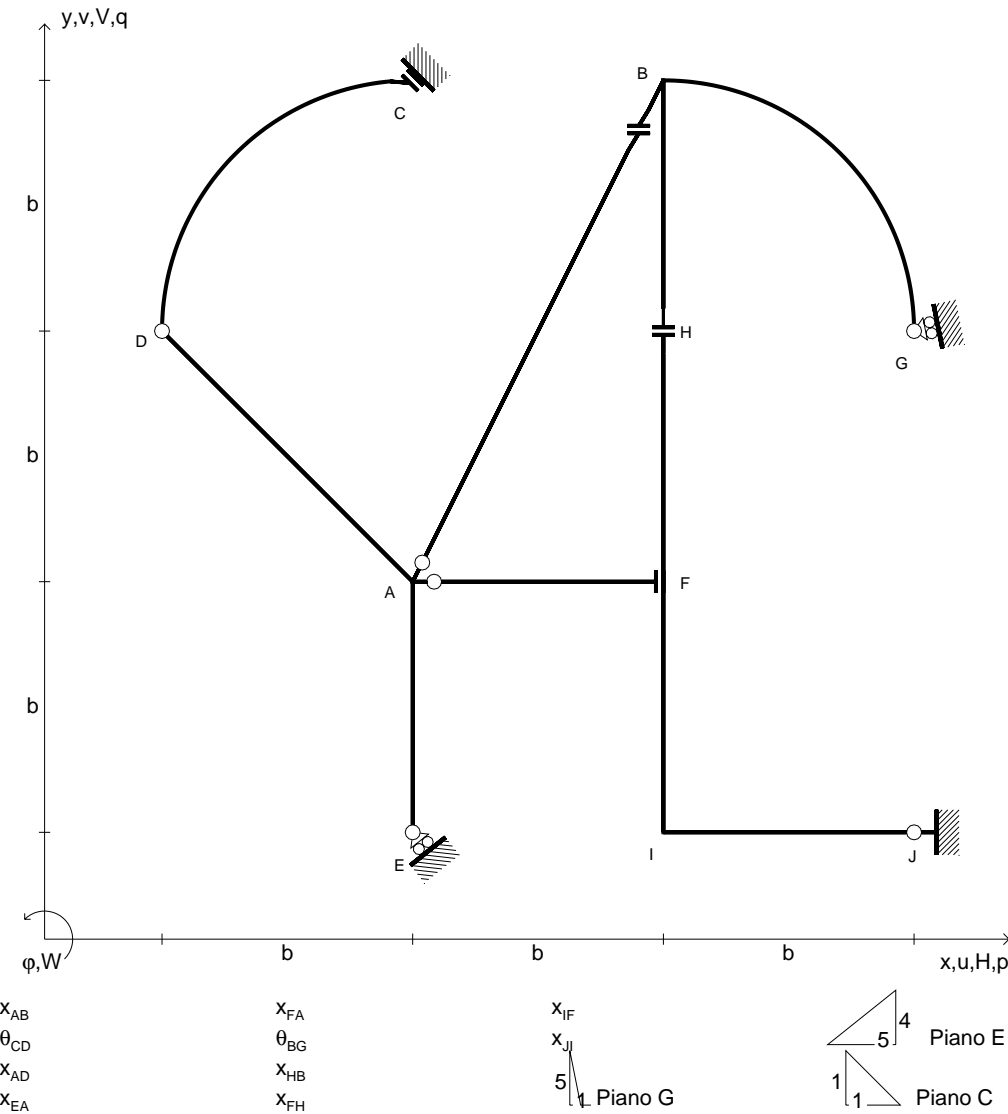
Svolgere l'analisi cinematica (geometrica e analitica).  
Tracciare il meccanismo o i meccanismi della struttura.  
Tracciare le mappe degli spost. orizzontali e verticali.

Calcolare il meccanismo o i meccanismi della struttura.  
 $J_{YZ} - x_{YZ} - \theta_{YZ}$  riferimento locale asta YZ con origine in Y.  
Piano di scorrimento del vincolo con inclinazione assegnata.  
@ Adolfo Zavelani Rossi, Politecnico di Milano, vers.21.03.11

SPOSTAMENTI RIGIDI DELLE ASTE

$u_{AAB} =$	$u_{CCA} =$	$u_{DDC} =$	$u_{EED} =$	$u_{FFE} =$	$u_{GGA} =$
$v_{AAB} =$	$v_{CCA} =$	$v_{DDC} =$	$v_{EED} =$	$v_{FFE} =$	$v_{GGA} =$
$\varphi_{AAB} =$	$\varphi_{CCA} =$	$\varphi_{DDC} =$	$\varphi_{EED} =$	$\varphi_{FFE} =$	$\varphi_{GGA} =$
$u_{HHI} =$	$u_{GGI} =$	$u_{JJG} =$	$u_{DDG} =$		
$v_{HHI} =$	$v_{GGI} =$	$v_{JJG} =$	$v_{DDG} =$		
$\varphi_{HHI} =$	$\varphi_{GGI} =$	$\varphi_{JJG} =$	$\varphi_{DDG} =$		





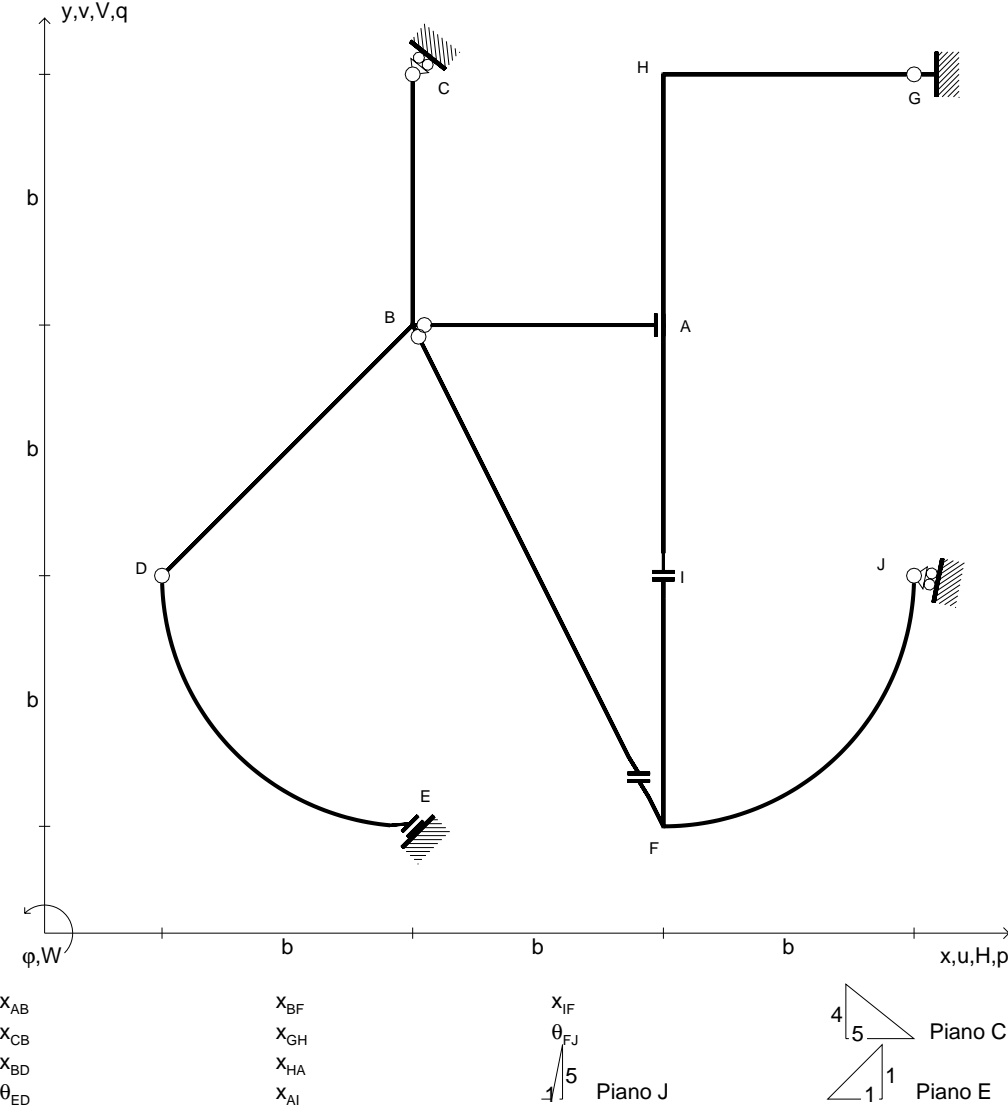
Svolgere l'analisi cinematica (geometrica e analitica).  
Tracciare il meccanismo o i meccanismi della struttura.  
Tracciare le mappe degli spost. orizzontali e verticali.

Calcolare il meccanismo o i meccanismi della struttura.  
 $J_{YZ} - x_{YZ} - \theta_{YZ}$  riferimento locale asta YZ con origine in Y.  
Piano di scorrimento del vincolo con inclinazione assegnata.  
@ Adolfo Zavelani Rossi, Politecnico di Milano, vers.21.03.11

SPOSTAMENTI RIGIDI DELLE ASTE

$u_{AAB} =$	$u_{CCD} =$	$u_{AAD} =$	$u_{EEA} =$	$u_{FFA} =$	$u_{BBG} =$
$v_{AAB} =$	$v_{CCD} =$	$v_{AAD} =$	$v_{EEA} =$	$v_{FFA} =$	$v_{BBG} =$
$\phi_{AAB} =$	$\phi_{CCD} =$	$\phi_{AAD} =$	$\phi_{EEA} =$	$\phi_{FFA} =$	$\phi_{BBG} =$
$u_{HHB} =$	$u_{FFH} =$	$u_{IIF} =$	$u_{JJI} =$		
$v_{HHB} =$	$v_{FFH} =$	$v_{IIF} =$	$v_{JJI} =$		
$\phi_{HHB} =$	$\phi_{FFH} =$	$\phi_{IIF} =$	$\phi_{JJI} =$		





SPOSTAMENTI RIGIDI DELLE ASTE

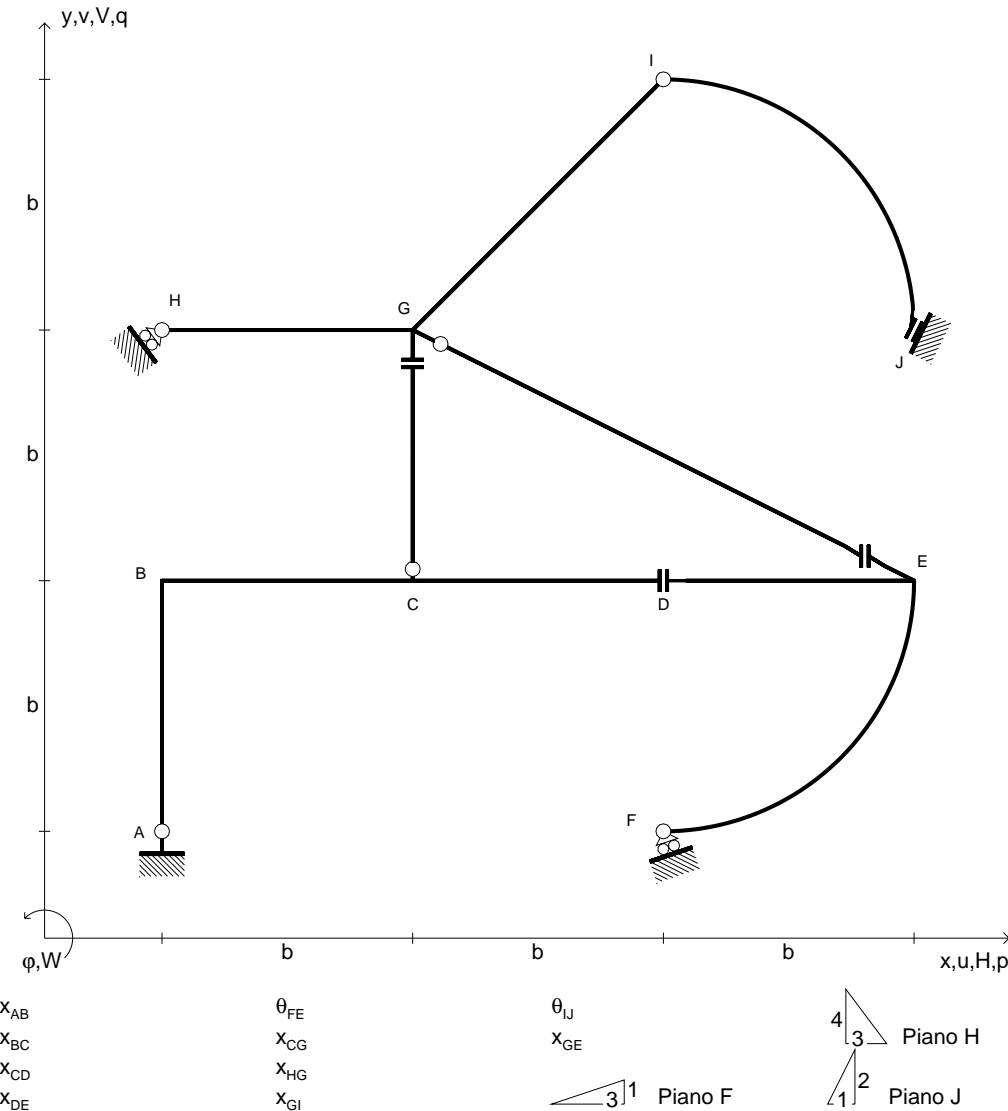
$u_{AAB} =$	$u_{CCB} =$	$u_{BBD} =$	$u_{EED} =$	$u_{BBF} =$	$u_{GGH} =$
$v_{AAB} =$	$v_{CCB} =$	$v_{BBD} =$	$v_{EED} =$	$v_{BBF} =$	$v_{GGH} =$
$\phi_{AAB} =$	$\phi_{CCB} =$	$\phi_{BBD} =$	$\phi_{EED} =$	$\phi_{BBF} =$	$\phi_{GGH} =$
$u_{HHA} =$	$u_{AAI} =$	$u_{IIF} =$	$u_{FFJ} =$		
$v_{HHA} =$	$v_{AAI} =$	$v_{IIF} =$	$v_{FFJ} =$		
$\phi_{HHA} =$	$\phi_{AAI} =$	$\phi_{IIF} =$	$\phi_{FFJ} =$		

Svolgere l'analisi cinematica (geometrica e analitica).  
Tracciare il meccanismo o i meccanismi della struttura.  
Tracciare le mappe degli spost. orizzontali e verticali.

Calcolare il meccanismo o i meccanismi della struttura.  
 $J_{YZ} - x_{YZ} - \theta_{YZ}$  riferimento locale asta YZ con origine in Y.  
Piano di scorrimento del vincolo con inclinazione assegnata.  
@ Adolfo Zavelani Rossi, Politecnico di Milano, vers.21.03.11







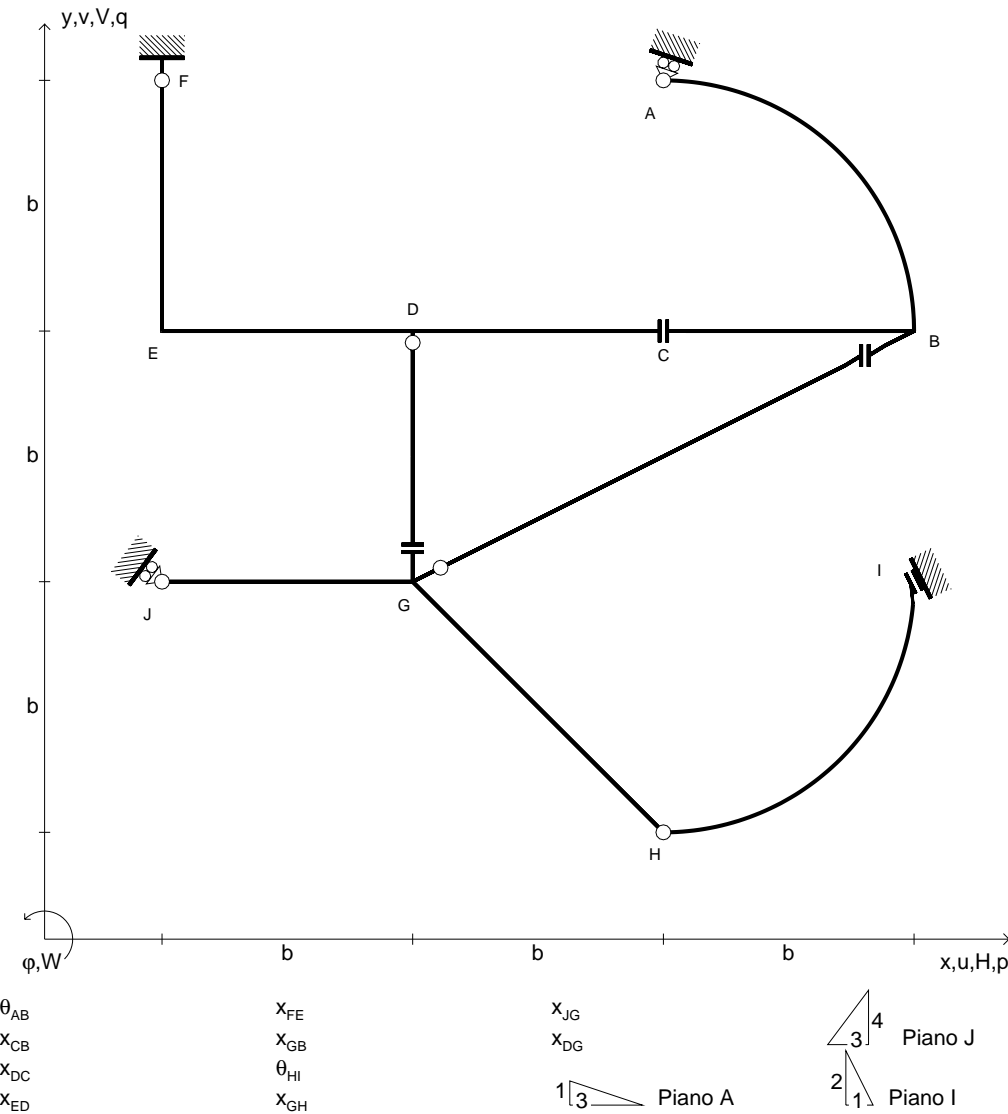
Svolgere l'analisi cinematica (geometrica e analitica).  
Tracciare il meccanismo o i meccanismi della struttura.  
Tracciare le mappe degli spost. orizzontali e verticali.

Calcolare il meccanismo o i meccanismi della struttura.  
 $J_{YZ} - x_{YZ} - \theta_{YZ}$  riferimento locale asta YZ con origine in Y.  
Piano di scorrimento del vincolo con inclinazione assegnata.  
@ Adolfo Zavelani Rossi, Politecnico di Milano, vers.21.03.11

SPOSTAMENTI RIGIDI DELLE ASTE

$u_{AAB} =$	$u_{BBC} =$	$u_{CCD} =$	$u_{DDE} =$	$u_{FFE} =$	$u_{CCG} =$
$v_{AAB} =$	$v_{BBC} =$	$v_{CCD} =$	$v_{DDE} =$	$v_{FFE} =$	$v_{CCG} =$
$\phi_{AAB} =$	$\phi_{BBC} =$	$\phi_{CCD} =$	$\phi_{DDE} =$	$\phi_{FFE} =$	$\phi_{CCG} =$
$u_{HHG} =$	$u_{GGI} =$	$u_{IJ} =$	$u_{GGE} =$		
$v_{HHG} =$	$v_{GGI} =$	$v_{IJ} =$	$v_{GGE} =$		
$\phi_{HHG} =$	$\phi_{GGI} =$	$\phi_{IJ} =$	$\phi_{GGE} =$		





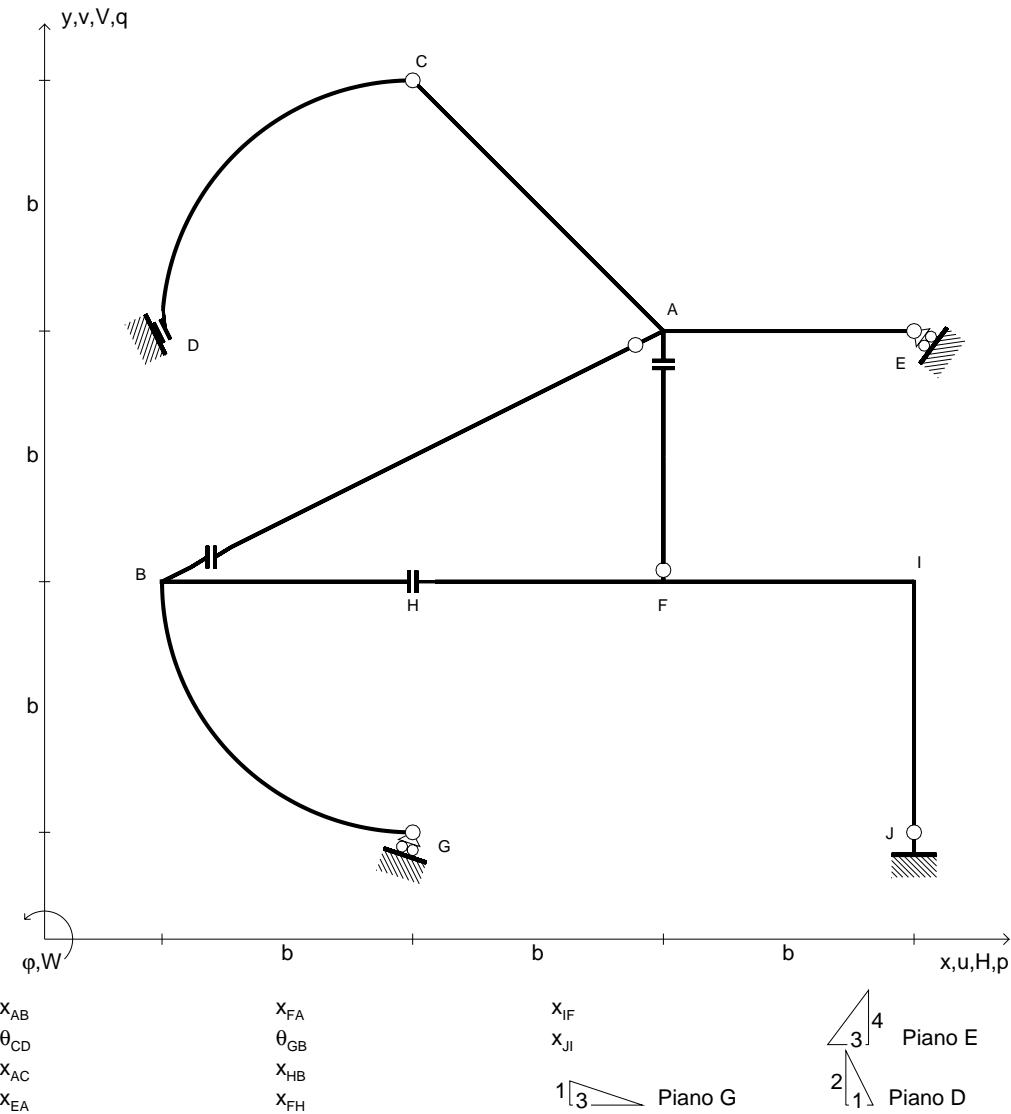
Svolgere l'analisi cinematica (geometrica e analitica).  
Tracciare il meccanismo o i meccanismi della struttura.  
Tracciare le mappe degli spost. orizzontali e verticali.

Calcolare il meccanismo o i meccanismi della struttura.  
 $J_{YZ} - x_{YZ} - \theta_{YZ}$  riferimento locale asta YZ con origine in Y.  
Piano di scorrimento del vincolo con inclinazione assegnata.  
@ Adolfo Zavelani Rossi, Politecnico di Milano, vers.21.03.11

SPOSTAMENTI RIGIDI DELLE ASTE

$u_{AAB} =$	$u_{CCB} =$	$u_{DDC} =$	$u_{EED} =$	$u_{FFE} =$	$u_{GGB} =$
$v_{AAB} =$	$v_{CCB} =$	$v_{DDC} =$	$v_{EED} =$	$v_{FFE} =$	$v_{GGB} =$
$\varphi_{AAB} =$	$\varphi_{CCB} =$	$\varphi_{DDC} =$	$\varphi_{EED} =$	$\varphi_{FFE} =$	$\varphi_{GGB} =$
$u_{HHI} =$	$u_{GGH} =$	$u_{JJG} =$	$u_{DDG} =$		
$v_{HHI} =$	$v_{GGH} =$	$v_{JJG} =$	$v_{DDG} =$		
$\varphi_{HHI} =$	$\varphi_{GGH} =$	$\varphi_{JJG} =$	$\varphi_{DDG} =$		





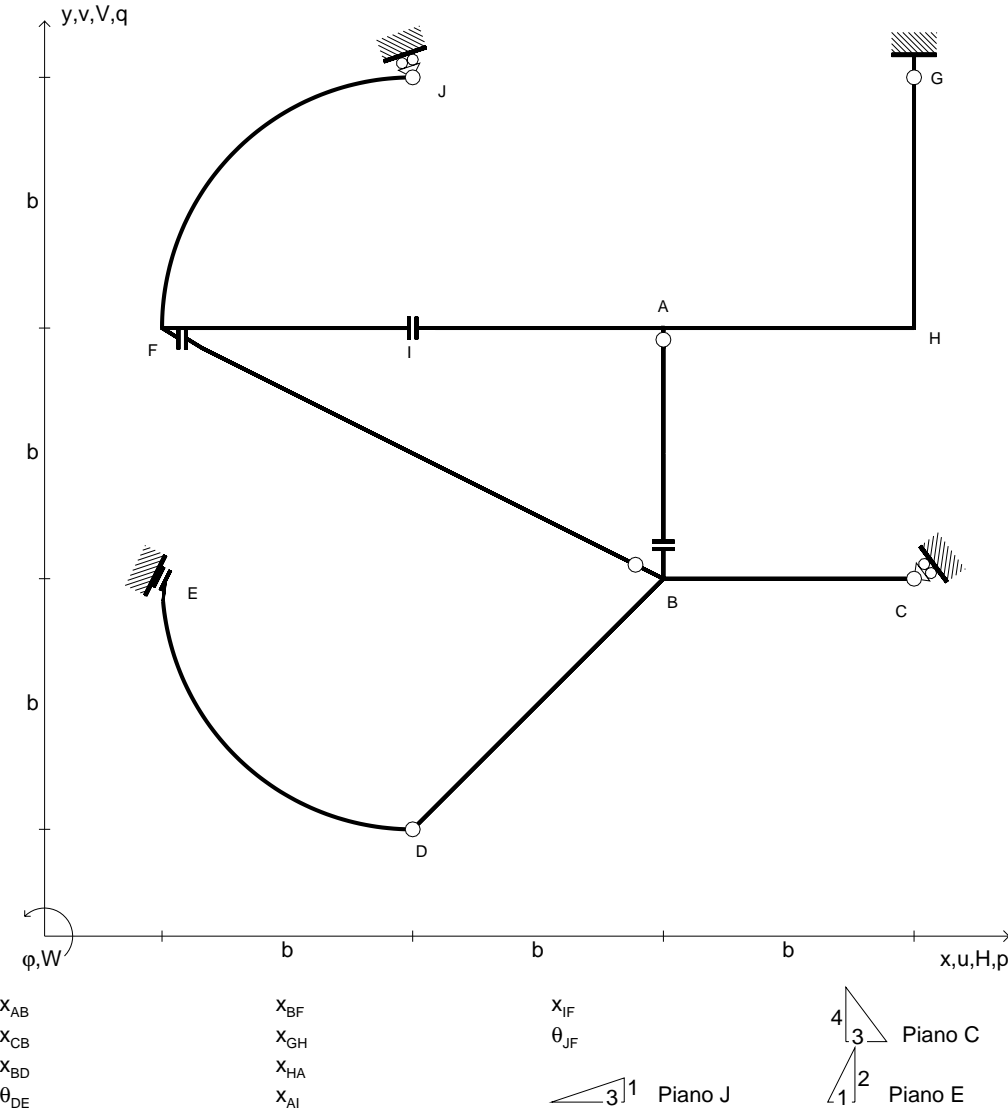
Svolgere l'analisi cinematica (geometrica e analitica).  
Tracciare il meccanismo o i meccanismi della struttura.  
Tracciare le mappe degli spost. orizzontali e verticali.

Calcolare il meccanismo o i meccanismi della struttura.  
 $J_{YZ} - x_{YZ} - \theta_{YZ}$  riferimento locale asta YZ con origine in Y.  
Piano di scorrimento del vincolo con inclinazione assegnata.  
@ Adolfo Zavelani Rossi, Politecnico di Milano, vers.21.03.11

SPOSTAMENTI RIGIDI DELLE ASTE

$u_{AAB} =$	$u_{CCD} =$	$u_{AAC} =$	$u_{EEA} =$	$u_{FFA} =$	$u_{GGB} =$
$v_{AAB} =$	$v_{CCD} =$	$v_{AAC} =$	$v_{EEA} =$	$v_{FFA} =$	$v_{GGB} =$
$\varphi_{AAB} =$	$\varphi_{CCD} =$	$\varphi_{AAC} =$	$\varphi_{EEA} =$	$\varphi_{FFA} =$	$\varphi_{GGB} =$
$u_{HHB} =$	$u_{FFH} =$	$u_{IIF} =$	$u_{JJI} =$		
$v_{HHB} =$	$v_{FFH} =$	$v_{IIF} =$	$v_{JJI} =$		
$\varphi_{HHB} =$	$\varphi_{FFH} =$	$\varphi_{IIF} =$	$\varphi_{JJI} =$		





Svolgere l'analisi cinematica (geometrica e analitica).  
Tracciare il meccanismo o i meccanismi della struttura.  
Tracciare le mappe degli spost. orizzontali e verticali.

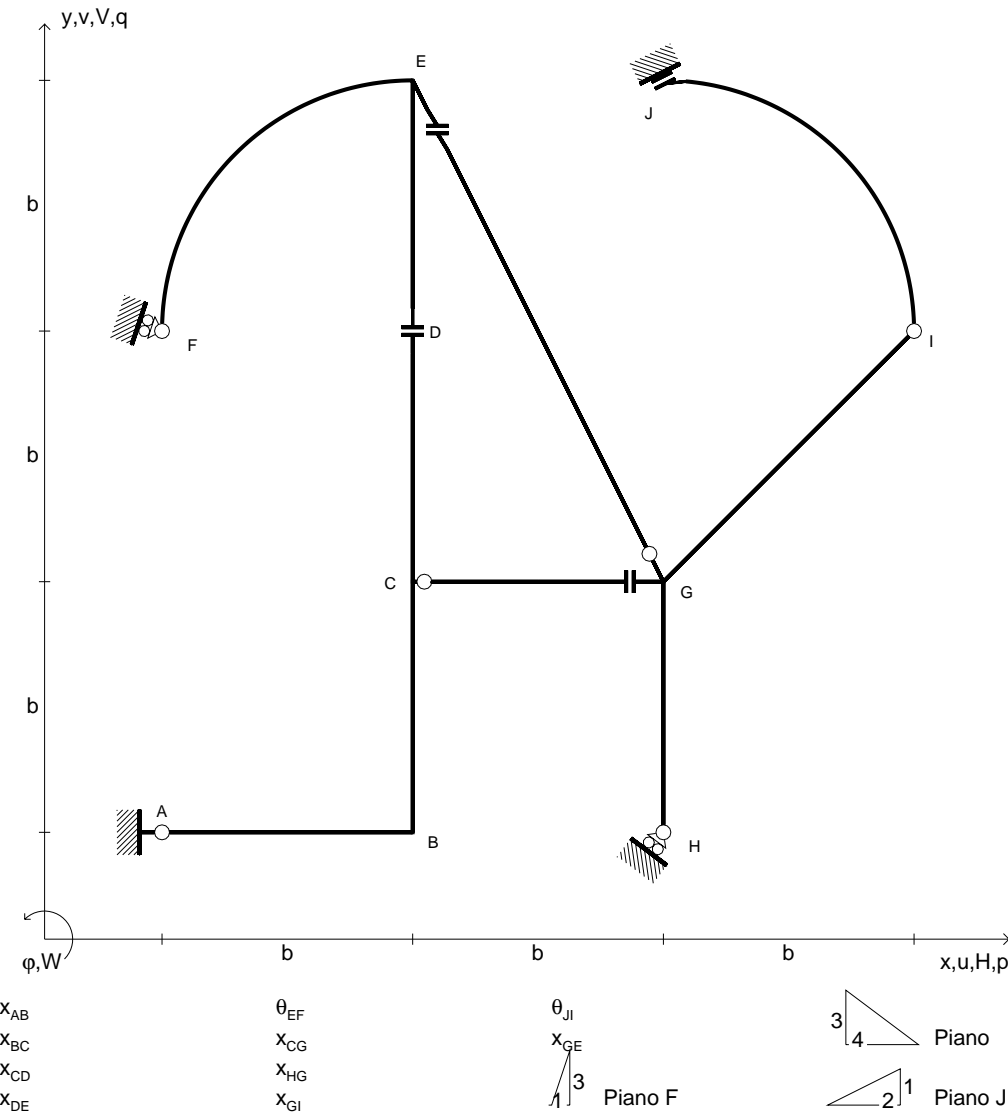
Calcolare il meccanismo o i meccanismi della struttura.  
 $J_{YZ} - x_{YZ} - \theta_{YZ}$  riferimento locale asta YZ con origine in Y.  
Piano di scorrimento del vincolo con inclinazione assegnata.  
@ Adolfo Zavelani Rossi, Politecnico di Milano, vers.21.03.11

SPOSTAMENTI RIGIDI DELLE ASTE

$u_{AAB} =$	$u_{CCB} =$	$u_{BBD} =$	$u_{DDE} =$	$u_{BBF} =$	$u_{GGH} =$
$v_{AAB} =$	$v_{CCB} =$	$v_{BBD} =$	$v_{DDE} =$	$v_{BBF} =$	$v_{GGH} =$
$\phi_{AAB} =$	$\phi_{CCB} =$	$\phi_{BBD} =$	$\phi_{DDE} =$	$\phi_{BBF} =$	$\phi_{GGH} =$
$u_{HHA} =$	$u_{AAI} =$	$u_{IIF} =$	$u_{JJF} =$		
$v_{HHA} =$	$v_{AAI} =$	$v_{IIF} =$	$v_{JJF} =$		
$\phi_{HHA} =$	$\phi_{AAI} =$	$\phi_{IIF} =$	$\phi_{JJF} =$		







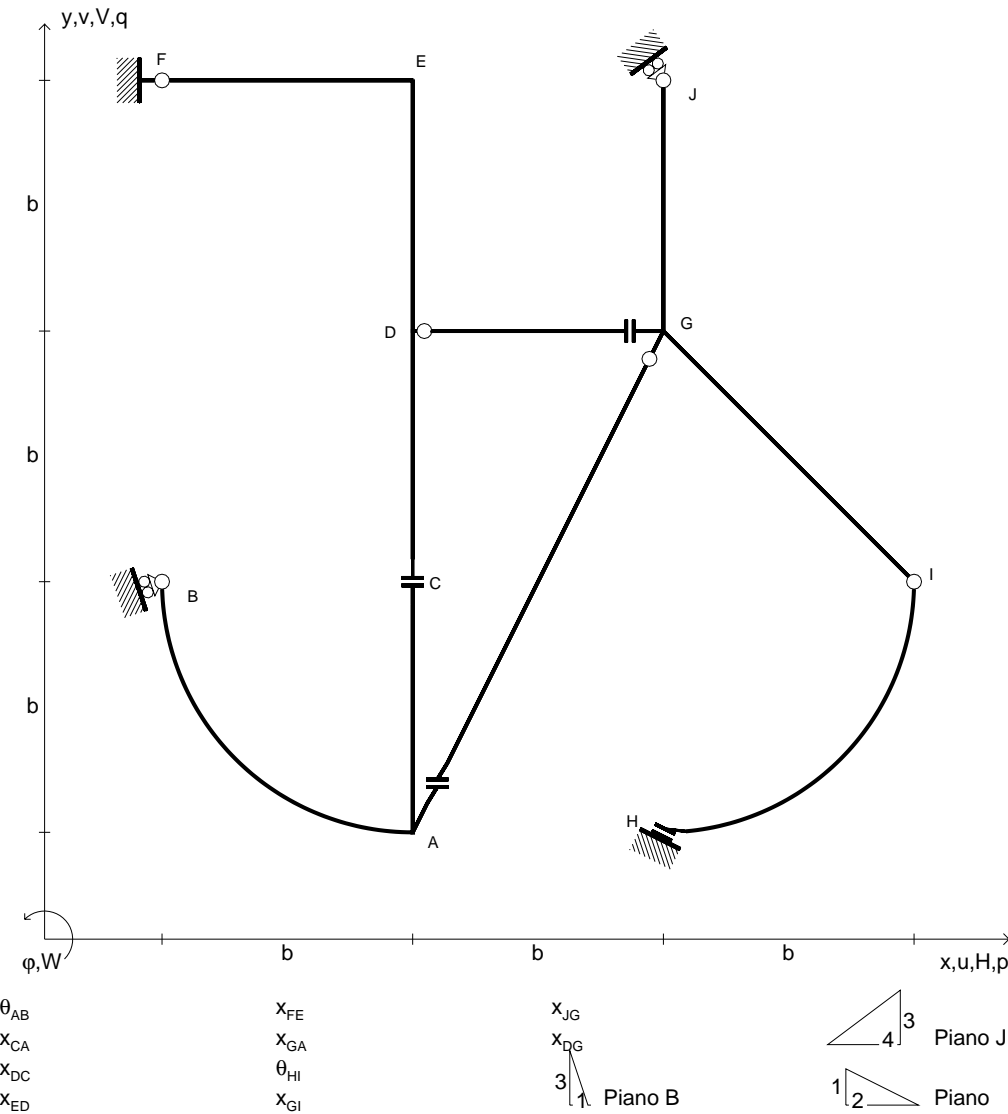
Svolgere l'analisi cinematica (geometrica e analitica).  
Tracciare il meccanismo o i meccanismi della struttura.  
Tracciare le mappe degli spost. orizzontali e verticali.

Calcolare il meccanismo o i meccanismi della struttura.  
 $J_{YZ} - x_{YZ} - \theta_{YZ}$  riferimento locale asta YZ con origine in Y.  
Piano di scorrimento del vincolo con inclinazione assegnata.  
@ Adolfo Zavelani Rossi, Politecnico di Milano, vers.21.03.11

SPOSTAMENTI RIGIDI DELLE ASTE

$u_{AAB} =$	$u_{BBC} =$	$u_{CCD} =$	$u_{DDE} =$	$u_{EEF} =$	$u_{CCG} =$
$v_{AAB} =$	$v_{BBC} =$	$v_{CCD} =$	$v_{DDE} =$	$v_{EEF} =$	$v_{CCG} =$
$\phi_{AAB} =$	$\phi_{BBC} =$	$\phi_{CCD} =$	$\phi_{DDE} =$	$\phi_{EEF} =$	$\phi_{CCG} =$
$u_{HHG} =$	$u_{GGI} =$	$u_{JJI} =$	$u_{GGE} =$		
$v_{HHG} =$	$v_{GGI} =$	$v_{JJI} =$	$v_{GGE} =$		
$\phi_{HHG} =$	$\phi_{GGI} =$	$\phi_{JJI} =$	$\phi_{GGE} =$		





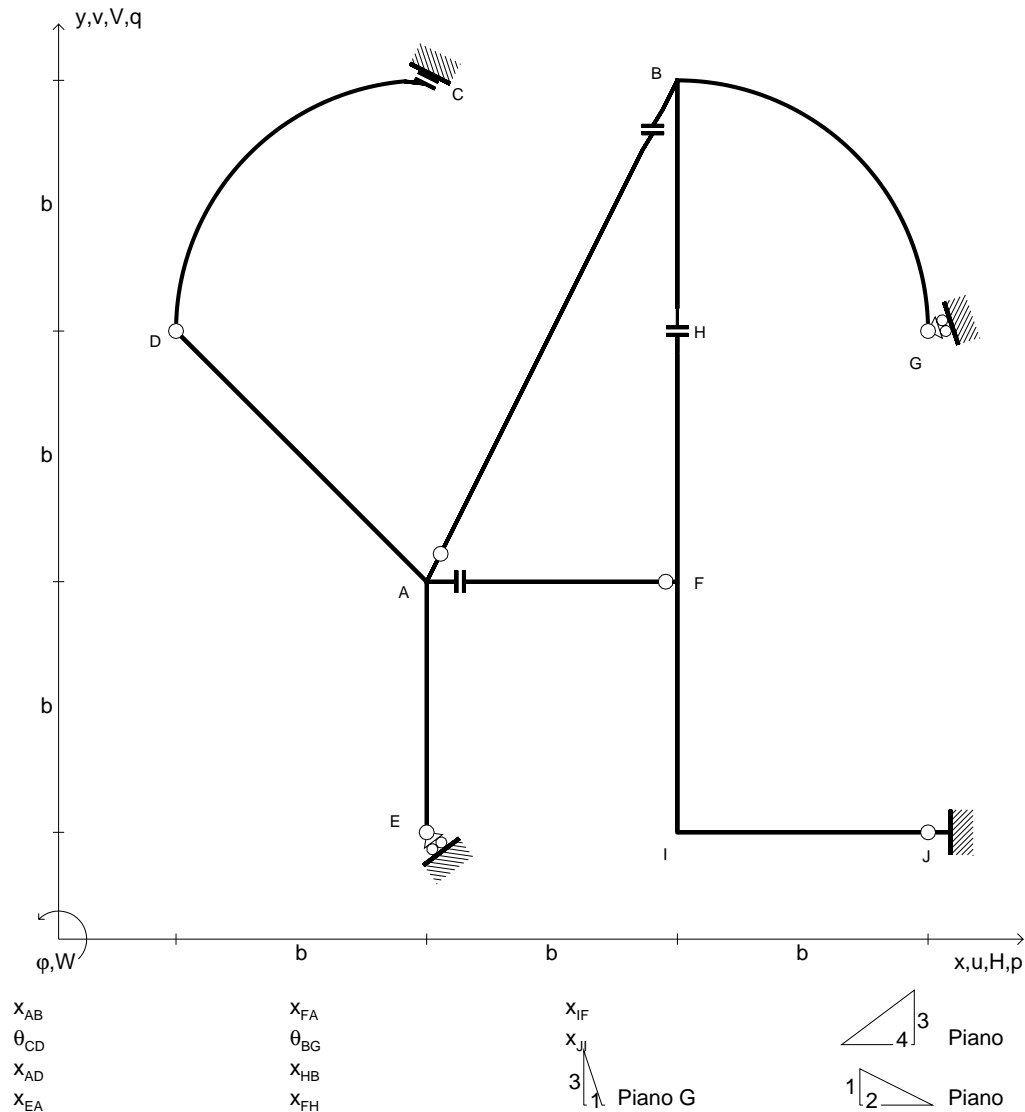
Svolgere l'analisi cinematica (geometrica e analitica).  
Tracciare il meccanismo o i meccanismi della struttura.  
Tracciare le mappe degli spost. orizzontali e verticali.

Calcolare il meccanismo o i meccanismi della struttura.  
 $J_{YZ} - x_{YZ} - \theta_{YZ}$  riferimento locale asta YZ con origine in Y.  
Piano di scorrimento del vincolo con inclinazione assegnata.  
@ Adolfo Zavelani Rossi, Politecnico di Milano, vers.21.03.11

SPOSTAMENTI RIGIDI DELLE ASTE

$u_{AAB} =$	$u_{CCA} =$	$u_{DDC} =$	$u_{EED} =$	$u_{FFE} =$	$u_{GGA} =$
$v_{AAB} =$	$v_{CCA} =$	$v_{DDC} =$	$v_{EED} =$	$v_{FFE} =$	$v_{GGA} =$
$\phi_{AAB} =$	$\phi_{CCA} =$	$\phi_{DDC} =$	$\phi_{EED} =$	$\phi_{FFE} =$	$\phi_{GGA} =$
$u_{HHI} =$	$u_{GGI} =$	$u_{JJG} =$	$u_{DDG} =$		
$v_{HHI} =$	$v_{GGI} =$	$v_{JJG} =$	$v_{DDG} =$		
$\phi_{HHI} =$	$\phi_{GGI} =$	$\phi_{JJG} =$	$\phi_{DDG} =$		





Svolgere l'analisi cinematica (geometrica e analitica).  
Tracciare il meccanismo o i meccanismi della struttura.  
Tracciare le mappe degli spost. orizzontali e verticali.

Calcolare il meccanismo o i meccanismi della struttura.  
 $J_{YZ} - x_{YZ} - \theta_{YZ}$  riferimento locale asta YZ con origine in Y.  
 Piano di scorrimento del vincolo con inclinazione assegnata.  
 @ Adolfo Zavelani Rossi, Politecnico di Milano, vers.21.03.1

rizzi 21.03.11

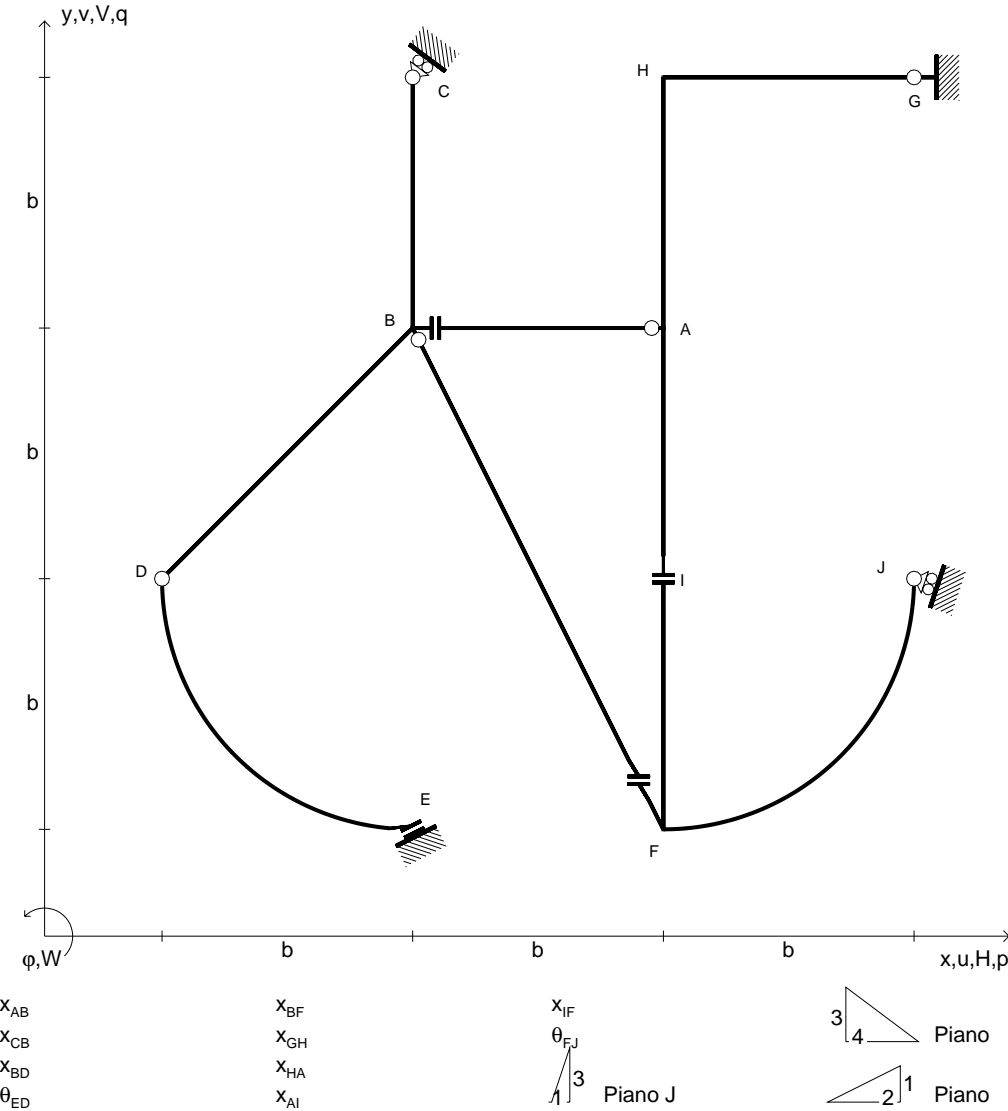
## SPOSTAMENTI RIGIDI DELLE ASTE

$u_{AAB} =$	$u_{CCD} =$	$u_{AAD} =$	$u_{EEA} =$	$u_{FFA} =$	$u_{BBG} =$
$v_{AAB} =$	$v_{CCD} =$	$v_{AAD} =$	$v_{EEA} =$	$v_{FFA} =$	$v_{BBG} =$
$\phi_{AAB} =$	$\phi_{CCD} =$	$\phi_{AAD} =$	$\phi_{EEA} =$	$\phi_{FFA} =$	$\phi_{BBG} =$
$u_{HHB} =$	$u_{FFH} =$	$u_{IIF} =$	$u_{JJI} =$		
$v_{HHB} =$	$v_{FFH} =$	$v_{IIF} =$	$v_{JJI} =$		
$\phi_{HHB} =$	$\phi_{FFH} =$	$\phi_{IIF} =$	$\phi_{JJI} =$		

@ Adolfo Zavelani Rossi, Politecnico di Milano, vers.21.03.11

rizzi 21.03.11





Svolgere l'analisi cinematica (geometrica e analitica).  
Tracciare il meccanismo o i meccanismi della struttura.  
Tracciare le mappe degli spost. orizzontali e verticali.

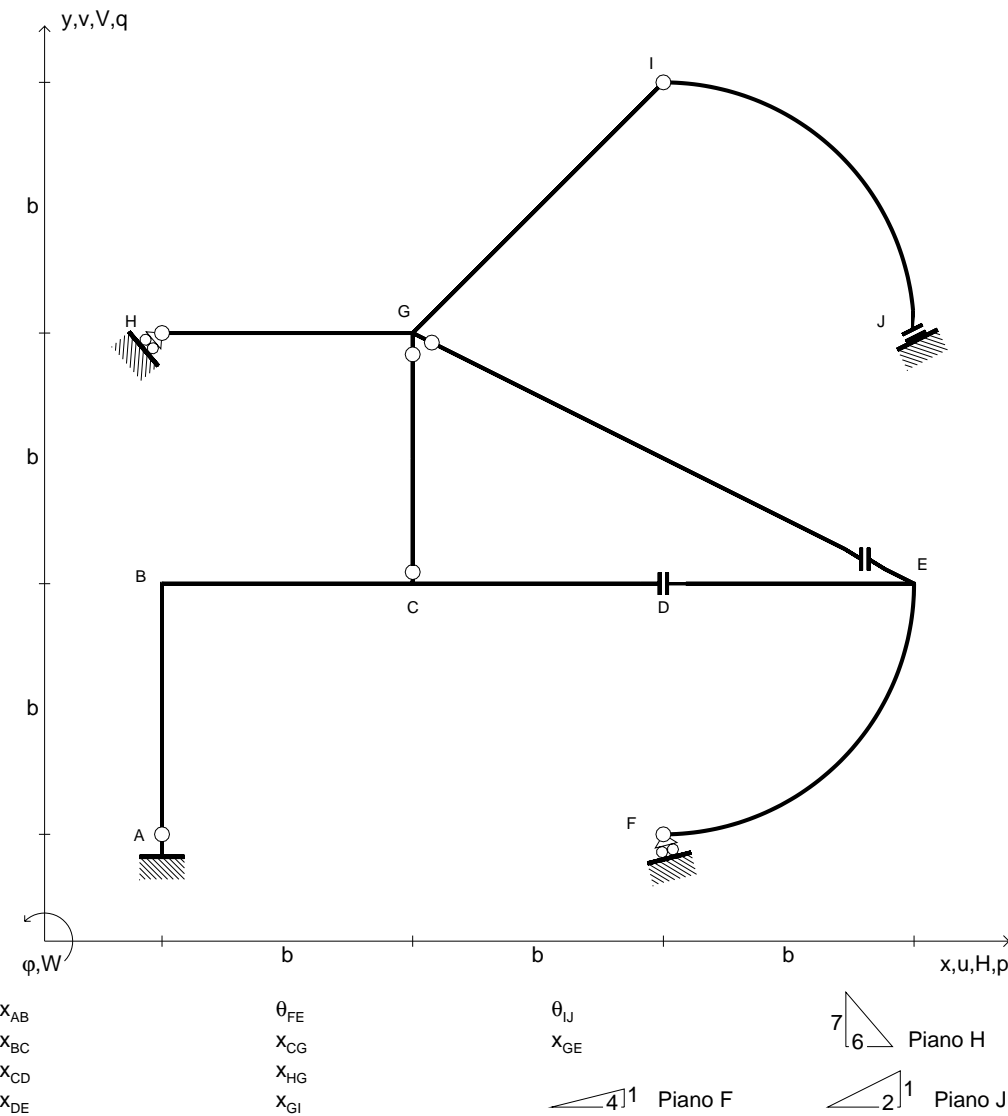
Calcolare il meccanismo o i meccanismi della struttura.  
 $J_{YZ} - x_{YZ} - \theta_{YZ}$  riferimento locale asta YZ con origine in Y.  
Piano di scorrimento del vincolo con inclinazione assegnata.  
@ Adolfo Zavelani Rossi, Politecnico di Milano, vers.21.03.11

SPOSTAMENTI RIGIDI DELLE ASTE

$u_{AAB} =$	$u_{CCB} =$	$u_{BBD} =$	$u_{EED} =$	$u_{BBF} =$	$u_{GGH} =$
$v_{AAB} =$	$v_{CCB} =$	$v_{BBD} =$	$v_{EED} =$	$v_{BBF} =$	$v_{GGH} =$
$\phi_{AAB} =$	$\phi_{CCB} =$	$\phi_{BBD} =$	$\phi_{EED} =$	$\phi_{BBF} =$	$\phi_{GGH} =$
$u_{HHA} =$	$u_{AAI} =$	$u_{IIF} =$	$u_{FFJ} =$		
$v_{HHA} =$	$v_{AAI} =$	$v_{IIF} =$	$v_{FFJ} =$		
$\phi_{HHA} =$	$\phi_{AAI} =$	$\phi_{IIF} =$	$\phi_{FFJ} =$		







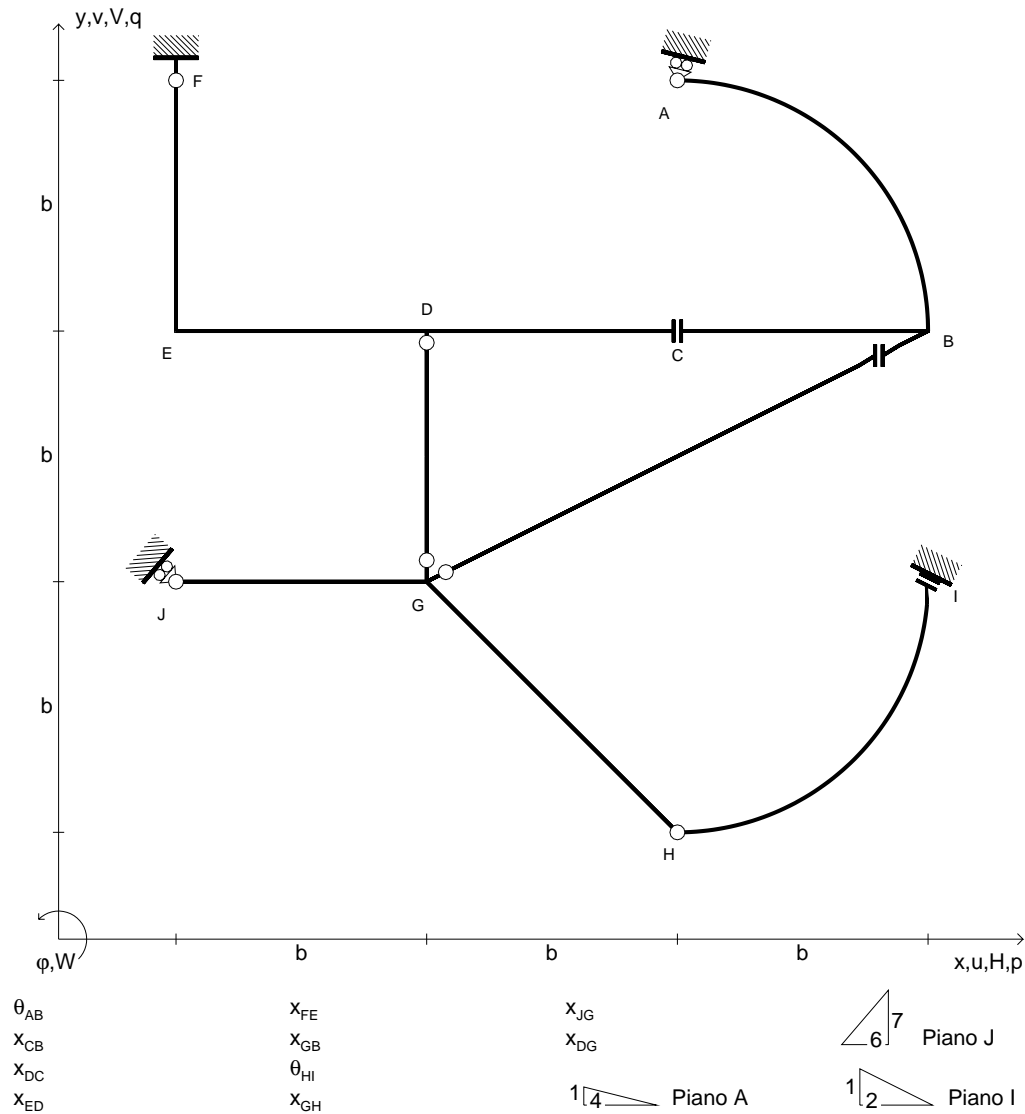
Svolgere l'analisi cinematica (geometrica e analitica).  
Tracciare il meccanismo o i meccanismi della struttura.  
Tracciare le mappe degli spost. orizzontali e verticali.

Calcolare il meccanismo o i meccanismi della struttura.  
 $J_{YZ} - x_{YZ} - \theta_{YZ}$  riferimento locale asta YZ con origine in Y.  
Piano di scorrimento del vincolo con inclinazione assegnata.  
@ Adolfo Zavelani Rossi, Politecnico di Milano, vers.21.03.11

SPOSTAMENTI RIGIDI DELLE ASTE

$u_{AAB} =$	$u_{BBC} =$	$u_{CCD} =$	$u_{DDE} =$	$u_{FFE} =$	$u_{CCG} =$
$v_{AAB} =$	$v_{BBC} =$	$v_{CCD} =$	$v_{DDE} =$	$v_{FFE} =$	$v_{CCG} =$
$\phi_{AAB} =$	$\phi_{BBC} =$	$\phi_{CCD} =$	$\phi_{DDE} =$	$\phi_{FFE} =$	$\phi_{CCG} =$
$u_{HHG} =$	$u_{GGI} =$	$u_{IJ} =$	$u_{GGE} =$		
$v_{HHG} =$	$v_{GGI} =$	$v_{IJ} =$	$v_{GGE} =$		
$\phi_{HHG} =$	$\phi_{GGI} =$	$\phi_{IJ} =$	$\phi_{GGE} =$		





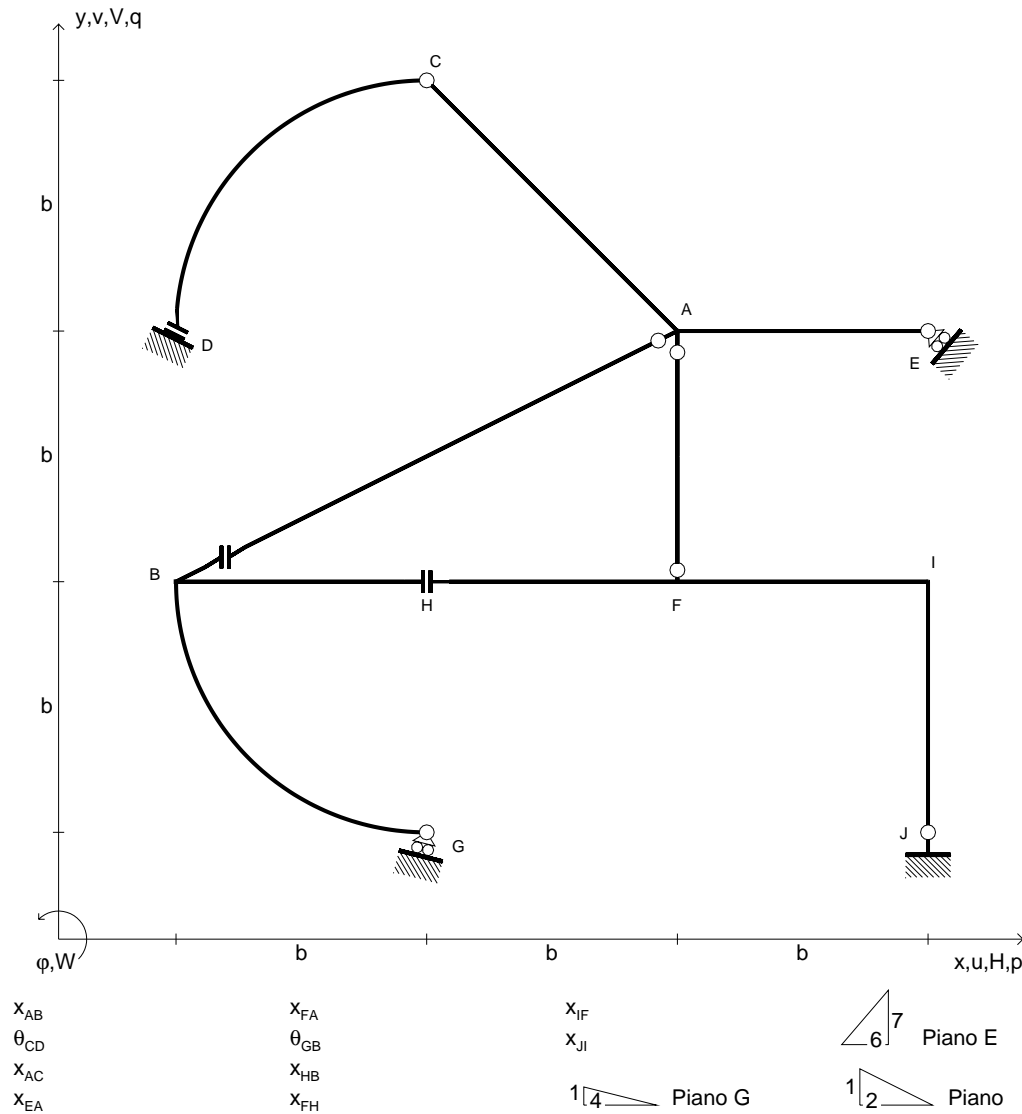
Svolgere l'analisi cinematica (geometrica e analitica).  
Tracciare il meccanismo o i meccanismi della struttura.  
Tracciare le mappe degli spost. orizzontali e verticali.

Calcolare il meccanismo o i meccanismi della struttura.  
 $J_{YZ} - x_{YZ} - \theta_{YZ}$  riferimento locale asta YZ con origine in Y.  
 Piano di scorrimento del vincolo con inclinazione assegnata.  
 @ Adolfo Zavelani Rossi, Politecnico di Milano, vers.21.03.11

## SPOSTAMENTI RIGIDI DELLE ASTE

$u_{AAB} =$	$u_{CCB} =$	$u_{DDC} =$	$u_{EED} =$	$u_{FFE} =$	$u_{GGB} =$
$v_{AAB} =$	$v_{CCB} =$	$v_{DDC} =$	$v_{EED} =$	$v_{FFE} =$	$v_{GGB} =$
$\phi_{AAB} =$	$\phi_{CCB} =$	$\phi_{DDC} =$	$\phi_{EED} =$	$\phi_{FFE} =$	$\phi_{GGB} =$
$u_{HHI} =$	$u_{GGH} =$	$u_{JJG} =$	$u_{DDG} =$		
$v_{HHI} =$	$v_{GGH} =$	$v_{JJG} =$	$v_{DDG} =$		
$\phi_{HHI} =$	$\phi_{GGH} =$	$\phi_{JJG} =$	$\phi_{DDG} =$		





Svolgere l'analisi cinematica (geometrica e analitica).  
Tracciare il meccanismo o i meccanismi della struttura.  
Tracciare le mappe degli spost. orizzontali e verticali.

Calcolare il meccanismo o i meccanismi della struttura.  
 $J_{YZ} - x_{YZ} - \theta_{YZ}$  riferimento locale asta YZ con origine in Y.  
 Piano di scorrimento del vincolo con inclinazione assegnata.  
 @ Adolfo Zavelani Rossi, Politecnico di Milano, vers.21.03.11

rizzi 21.03.11

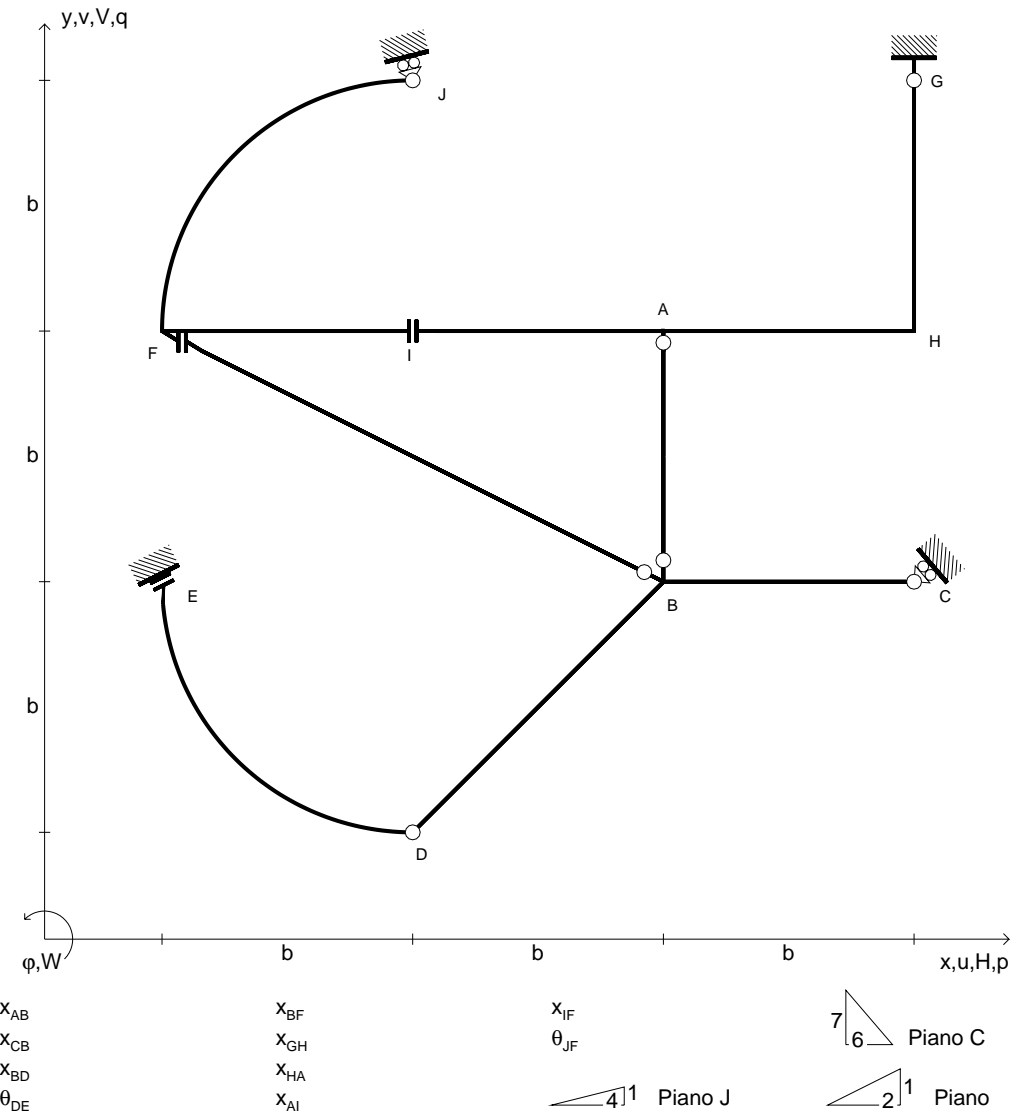
## SPOSTAMENTI RIGIDI DELLE ASTE

$u_{AAB} =$	$u_{CCD} =$	$u_{AAC} =$	$u_{EEA} =$	$u_{FFA} =$	$u_{GGB} =$
$v_{AAB} =$	$v_{CCD} =$	$v_{AAC} =$	$v_{EEA} =$	$v_{FFA} =$	$v_{GGB} =$
$\phi_{AAB} =$	$\phi_{CCD} =$	$\phi_{AAC} =$	$\phi_{EEA} =$	$\phi_{FFA} =$	$\phi_{GGB} =$
$u_{HHB} =$	$u_{FFH} =$	$u_{IIF} =$	$u_{JJI} =$		
$v_{HHB} =$	$v_{FFH} =$	$v_{IIF} =$	$v_{JJI} =$		
$\phi_{HHB} =$	$\phi_{FFH} =$	$\phi_{IIF} =$	$\phi_{JJI} =$		

@ Adolfo Zavelani Rossi, Politecnico di Milano, vers.21.03.11

rizzi 21.03.11





Svolgere l'analisi cinematica (geometrica e analitica).  
Tracciare il meccanismo o i meccanismi della struttura.  
Tracciare le mappe degli spost. orizzontali e verticali.

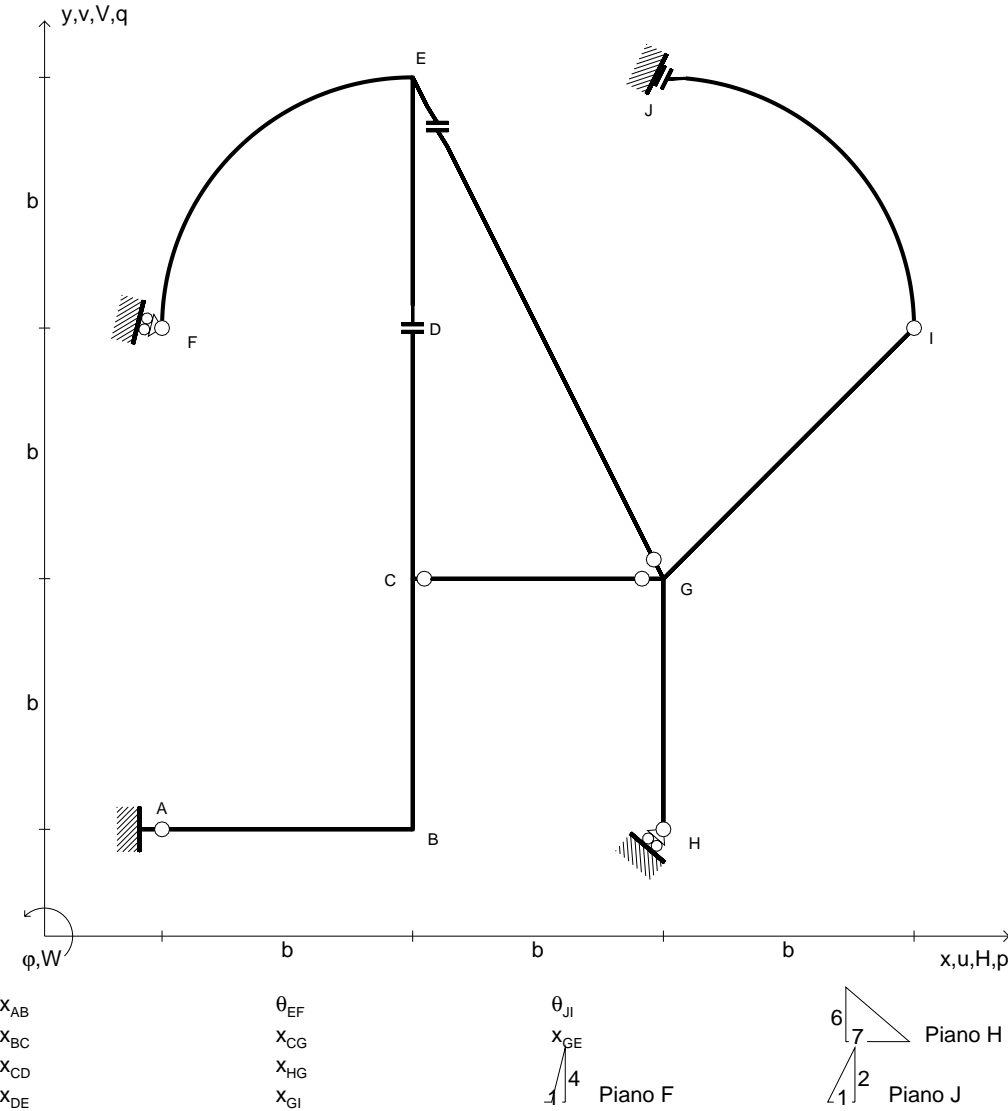
Calcolare il meccanismo o i meccanismi della struttura.  
 $J_{YZ} - x_{YZ} - \theta_{YZ}$  riferimento locale asta YZ con origine in Y.  
Piano di scorrimento del vincolo con inclinazione assegnata.  
@ Adolfo Zavelani Rossi, Politecnico di Milano, vers.21.03.11

SPOSTAMENTI RIGIDI DELLE ASTE

$u_{AAB} =$	$u_{CCB} =$	$u_{BBD} =$	$u_{DDE} =$	$u_{BBF} =$	$u_{GGH} =$
$v_{AAB} =$	$v_{CCB} =$	$v_{BBD} =$	$v_{DDE} =$	$v_{BBF} =$	$v_{GGH} =$
$\varphi_{AAB} =$	$\varphi_{CCB} =$	$\varphi_{BBD} =$	$\varphi_{DDE} =$	$\varphi_{BBF} =$	$\varphi_{GGH} =$
$u_{HHA} =$	$u_{AAI} =$	$u_{IIF} =$	$u_{JJF} =$		
$v_{HHA} =$	$v_{AAI} =$	$v_{IIF} =$	$v_{JJF} =$		
$\varphi_{HHA} =$	$\varphi_{AAI} =$	$\varphi_{IIF} =$	$\varphi_{JJF} =$		







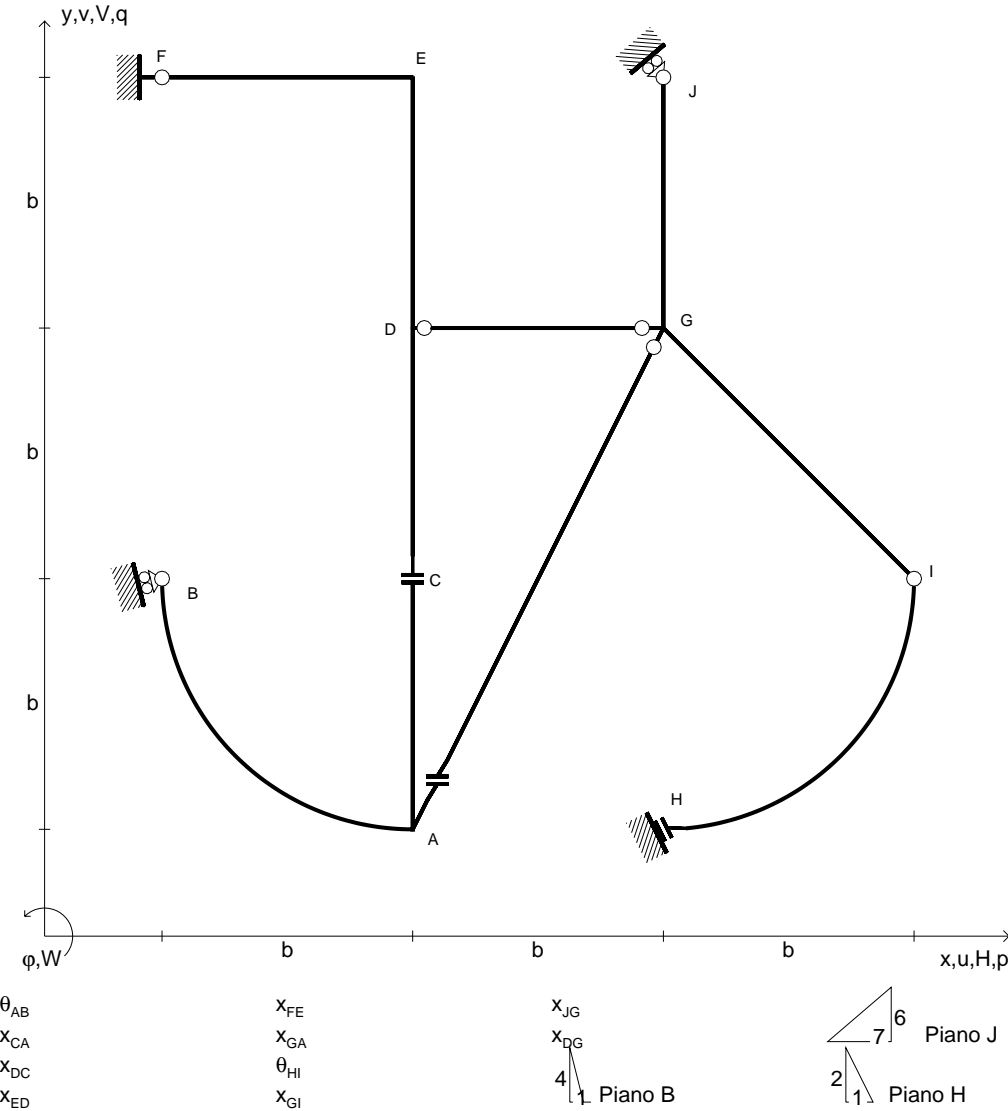
Svolgere l'analisi cinematica (geometrica e analitica).  
Tracciare il meccanismo o i meccanismi della struttura.  
Tracciare le mappe degli spost. orizzontali e verticali.

Calcolare il meccanismo o i meccanismi della struttura.  
 $J_{YZ} - x_{YZ} - \theta_{YZ}$  riferimento locale asta YZ con origine in Y.  
Piano di scorrimento del vincolo con inclinazione assegnata.  
@ Adolfo Zavelani Rossi, Politecnico di Milano, vers.21.03.11

SPOSTAMENTI RIGIDI DELLE ASTE

$u_{AAB} =$	$u_{BBC} =$	$u_{CCD} =$	$u_{DDE} =$	$u_{EEF} =$	$u_{CCG} =$
$v_{AAB} =$	$v_{BBC} =$	$v_{CCD} =$	$v_{DDE} =$	$v_{EEF} =$	$v_{CCG} =$
$\varphi_{AAB} =$	$\varphi_{BBC} =$	$\varphi_{CCD} =$	$\varphi_{DDE} =$	$\varphi_{EEF} =$	$\varphi_{CCG} =$
$u_{HHG} =$	$u_{GGI} =$	$u_{JJI} =$	$u_{GGE} =$		
$v_{HHG} =$	$v_{GGI} =$	$v_{JJI} =$	$v_{GGE} =$		
$\varphi_{HHG} =$	$\varphi_{GGI} =$	$\varphi_{JJI} =$	$\varphi_{GGE} =$		





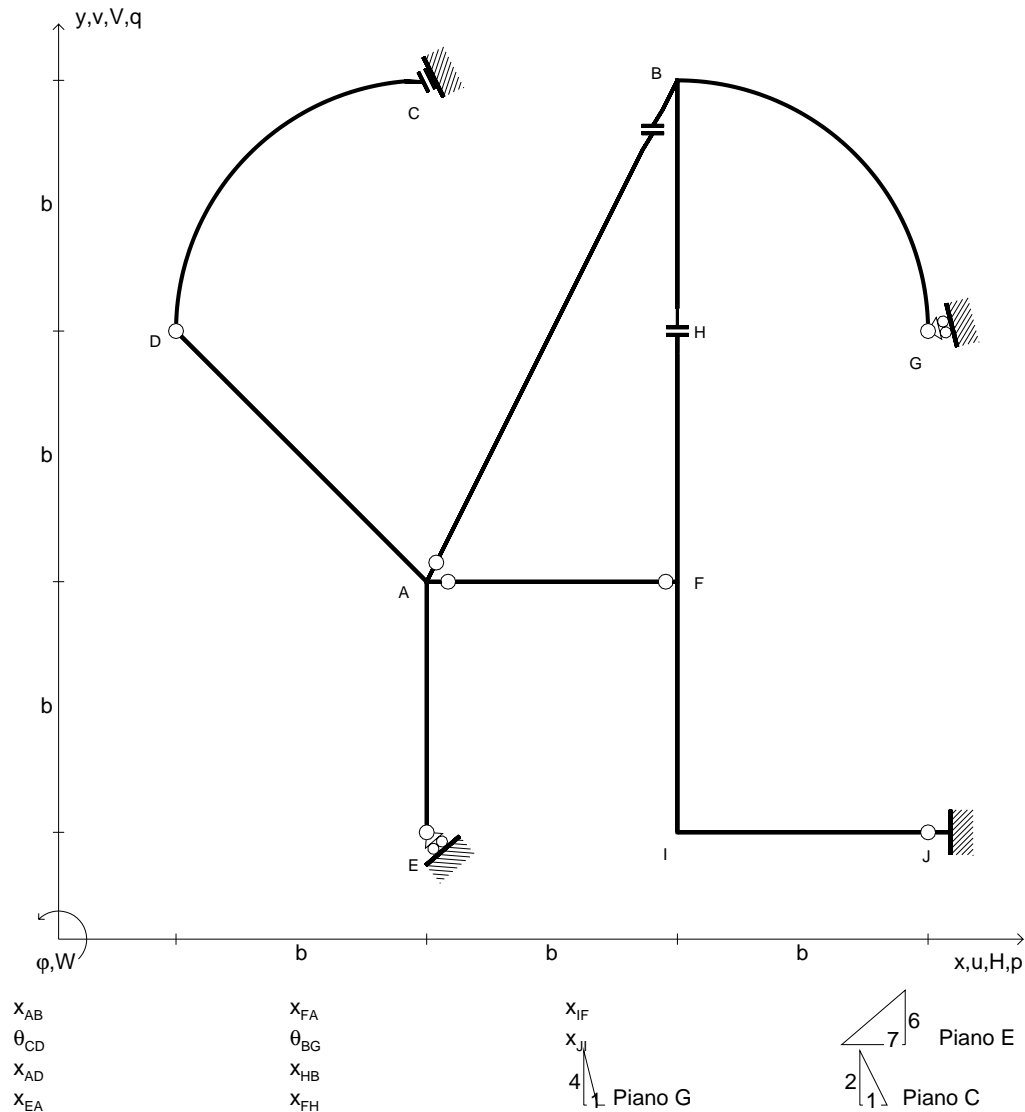
Svolgere l'analisi cinematica (geometrica e analitica).  
Tracciare il meccanismo o i meccanismi della struttura.  
Tracciare le mappe degli spost. orizzontali e verticali.

Calcolare il meccanismo o i meccanismi della struttura.  
 $J_{YZ} - x_{YZ} - \theta_{YZ}$  riferimento locale asta YZ con origine in Y.  
Piano di scorrimento del vincolo con inclinazione assegnata.  
@ Adolfo Zavelani Rossi, Politecnico di Milano, vers.21.03.11

SPOSTAMENTI RIGIDI DELLE ASTE

$u_{AAB} =$	$u_{CCA} =$	$u_{DDC} =$	$u_{EED} =$	$u_{FFE} =$	$u_{GGA} =$
$v_{AAB} =$	$v_{CCA} =$	$v_{DDC} =$	$v_{EED} =$	$v_{FFE} =$	$v_{GGA} =$
$\phi_{AAB} =$	$\phi_{CCA} =$	$\phi_{DDC} =$	$\phi_{EED} =$	$\phi_{FFE} =$	$\phi_{GGA} =$
$u_{HHI} =$	$u_{GGI} =$	$u_{JJG} =$	$u_{DDG} =$		
$v_{HHI} =$	$v_{GGI} =$	$v_{JJG} =$	$v_{DDG} =$		
$\phi_{HHI} =$	$\phi_{GGI} =$	$\phi_{JJG} =$	$\phi_{DDG} =$		





Svolgere l'analisi cinematica (geometrica e analitica).  
Tracciare il meccanismo o i meccanismi della struttura.  
Tracciare le mappe degli spost. orizzontali e verticali.

Calcolare il meccanismo o i meccanismi della struttura.  
 $J_{YZ} - x_{YZ} - \theta_{YZ}$  riferimento locale asta YZ con origine in Y.  
 Piano di scorrimento del vincolo con inclinazione assegnata.  
 @ Adolfo Zavelani Rossi, Politecnico di Milano, vers.21.03.1

rizzi 21.03.11

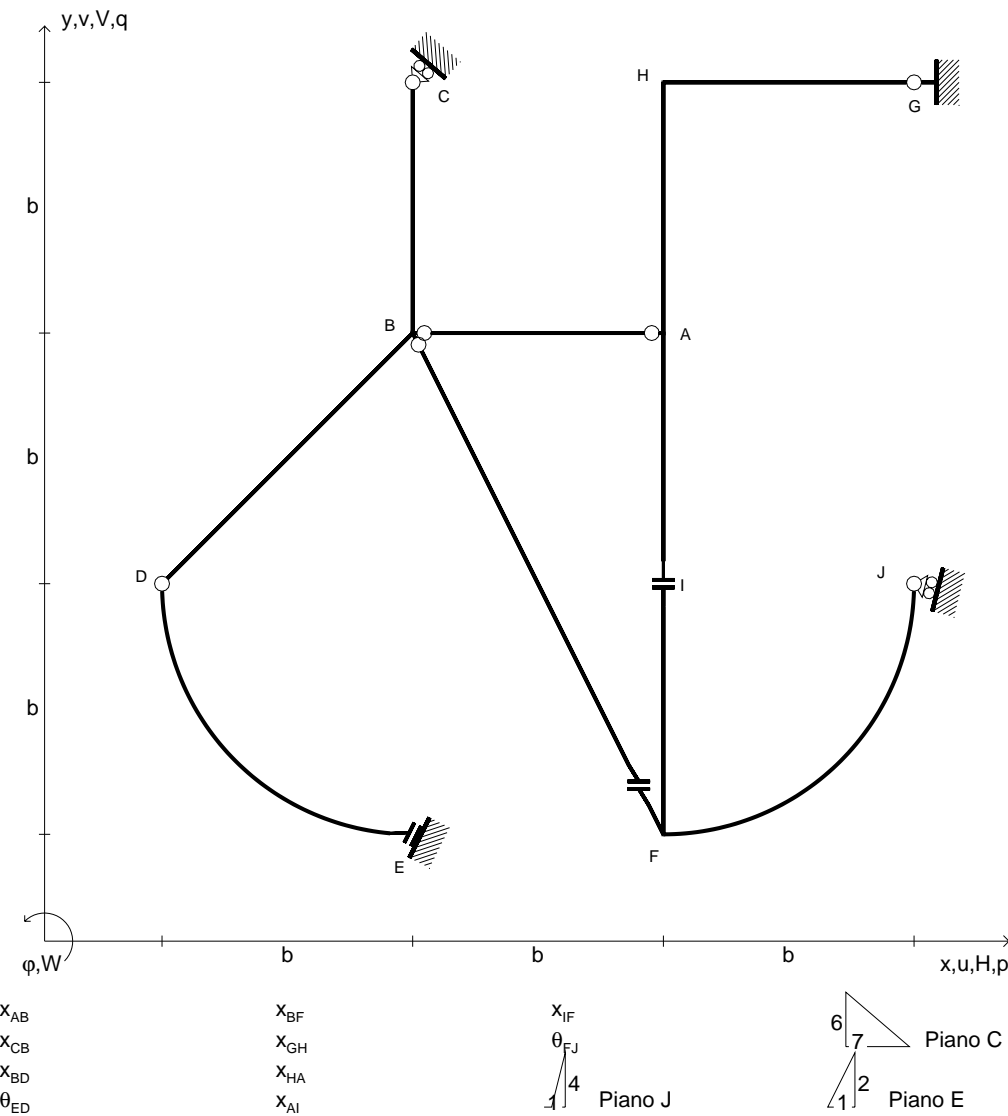
## SPOSTAMENTI RIGIDI DELLE ASTE

$u_{AAB} =$	$u_{CCD} =$	$u_{AAD} =$	$u_{EEA} =$	$u_{FFA} =$	$u_{BBG} =$
$v_{AAB} =$	$v_{CCD} =$	$v_{AAD} =$	$v_{EEA} =$	$v_{FFA} =$	$v_{BBG} =$
$\phi_{AAB} =$	$\phi_{CCD} =$	$\phi_{AAD} =$	$\phi_{EEA} =$	$\phi_{FFA} =$	$\phi_{BBG} =$
$u_{HHB} =$	$u_{FFH} =$	$u_{IIF} =$	$u_{JJI} =$		
$v_{HHB} =$	$v_{FFH} =$	$v_{IIF} =$	$v_{JJI} =$		
$\phi_{HHB} =$	$\phi_{FFH} =$	$\phi_{IIF} =$	$\phi_{JJI} =$		

@ Adolfo Zavelani Rossi, Politecnico di Milano, vers.21.03.11

rizzi 21.03.11





Svolgere l'analisi cinematica (geometrica e analitica).  
Tracciare il meccanismo o i meccanismi della struttura.  
Tracciare le mappe degli spost. orizzontali e verticali.

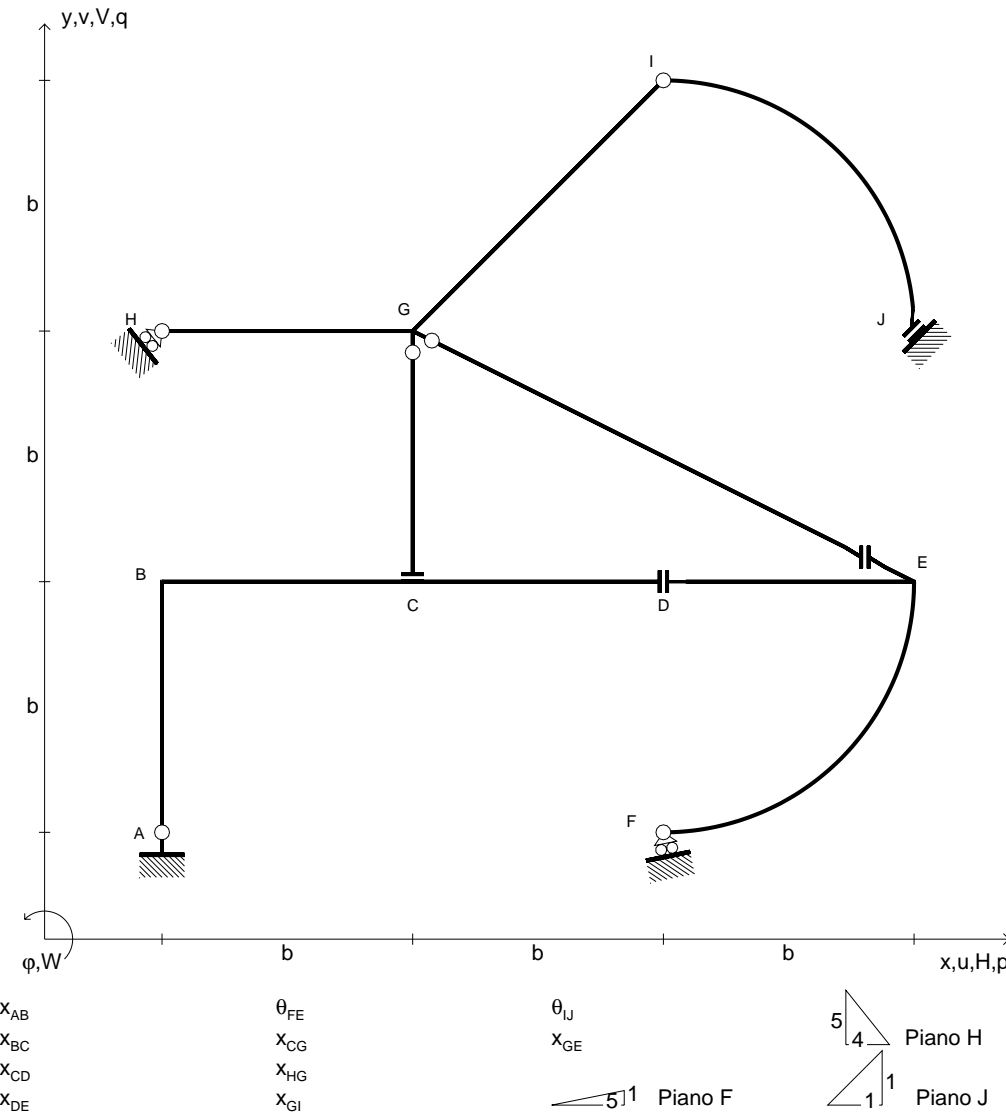
Calcolare il meccanismo o i meccanismi della struttura.  
 $J_{YZ} - x_{YZ} - \theta_{YZ}$  riferimento locale asta YZ con origine in Y.  
Piano di scorrimento del vincolo con inclinazione assegnata.  
@ Adolfo Zavelani Rossi, Politecnico di Milano, vers.21.03.11

SPOSTAMENTI RIGIDI DELLE ASTE

$u_{AAB} =$	$u_{CCB} =$	$u_{BBD} =$	$u_{EED} =$	$u_{BBF} =$	$u_{GGH} =$
$v_{AAB} =$	$v_{CCB} =$	$v_{BBD} =$	$v_{EED} =$	$v_{BBF} =$	$v_{GGH} =$
$\phi_{AAB} =$	$\phi_{CCB} =$	$\phi_{BBD} =$	$\phi_{EED} =$	$\phi_{BBF} =$	$\phi_{GGH} =$
$u_{HHA} =$	$u_{AAI} =$	$u_{IIF} =$	$u_{FFJ} =$		
$v_{HHA} =$	$v_{AAI} =$	$v_{IIF} =$	$v_{FFJ} =$		
$\phi_{HHA} =$	$\phi_{AAI} =$	$\phi_{IIF} =$	$\phi_{FFJ} =$		







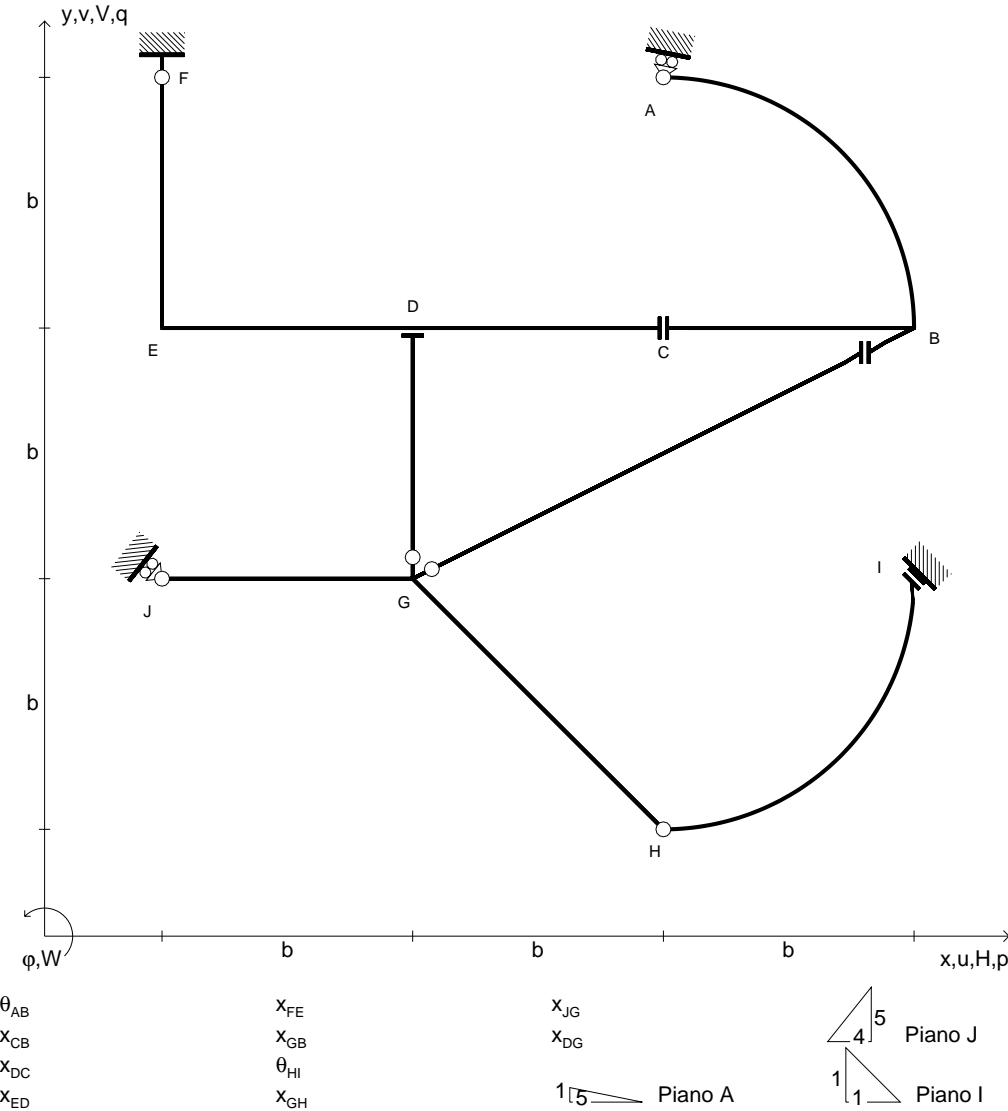
Svolgere l'analisi cinematica (geometrica e analitica).  
Tracciare il meccanismo o i meccanismi della struttura.  
Tracciare le mappe degli spost. orizzontali e verticali.

Calcolare il meccanismo o i meccanismi della struttura.  
 $J_{YZ} - x_{YZ} - \theta_{YZ}$  riferimento locale asta YZ con origine in Y.  
Piano di scorrimento del vincolo con inclinazione assegnata.  
@ Adolfo Zavelani Rossi, Politecnico di Milano, vers.21.03.11

SPOSTAMENTI RIGIDI DELLE ASTE

$u_{AAB} =$	$u_{BBC} =$	$u_{CCD} =$	$u_{DDE} =$	$u_{FFE} =$	$u_{CCG} =$
$v_{AAB} =$	$v_{BBC} =$	$v_{CCD} =$	$v_{DDE} =$	$v_{FFE} =$	$v_{CCG} =$
$\phi_{AAB} =$	$\phi_{BBC} =$	$\phi_{CCD} =$	$\phi_{DDE} =$	$\phi_{FFE} =$	$\phi_{CCG} =$
$u_{HHG} =$	$u_{GGI} =$	$u_{IJJ} =$	$u_{GGE} =$		
$v_{HHG} =$	$v_{GGI} =$	$v_{IJJ} =$	$v_{GGE} =$		
$\phi_{HHG} =$	$\phi_{GGI} =$	$\phi_{IJJ} =$	$\phi_{GGE} =$		





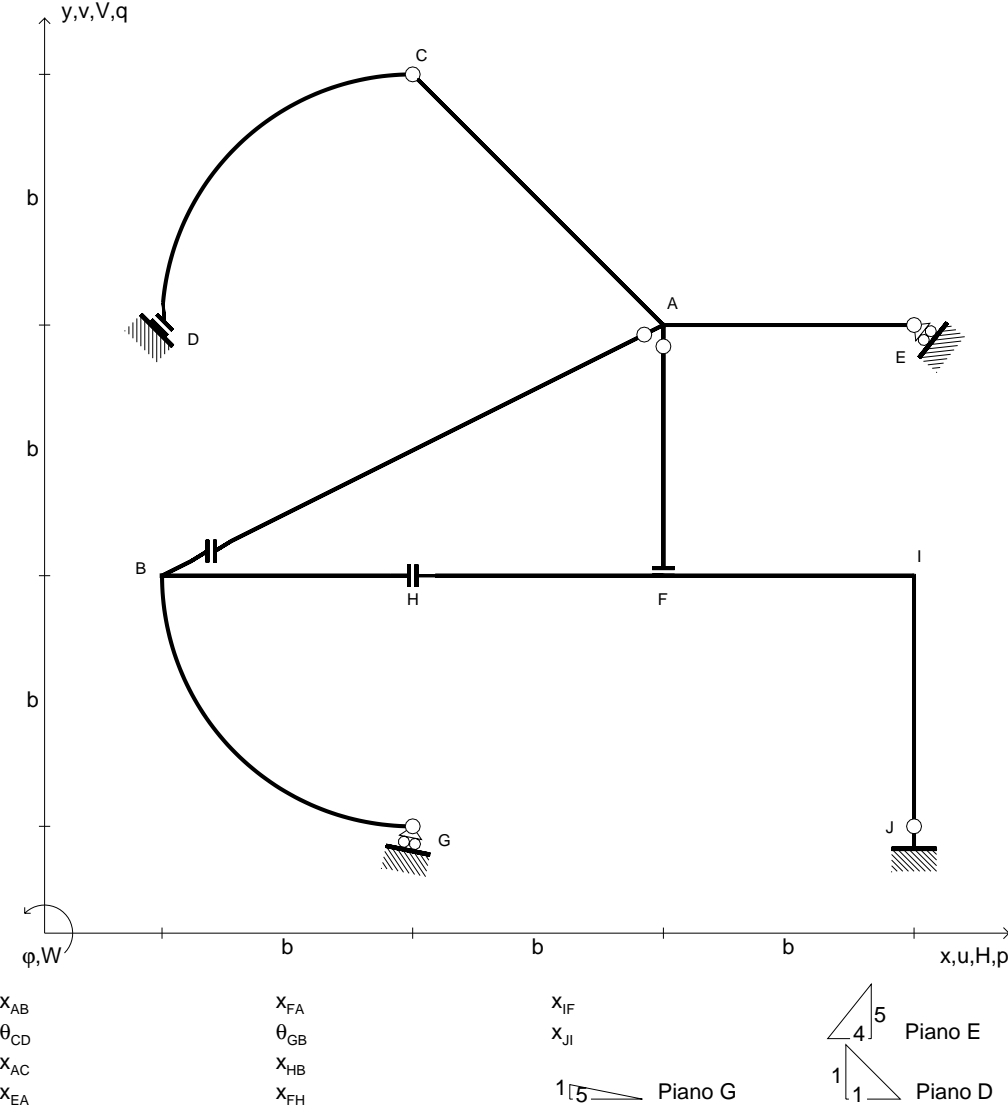
Svolgere l'analisi cinematica (geometrica e analitica).  
Tracciare il meccanismo o i meccanismi della struttura.  
Tracciare le mappe degli spost. orizzontali e verticali.

Calcolare il meccanismo o i meccanismi della struttura.  
 $J_{YZ} - x_{YZ} - \theta_{YZ}$  riferimento locale asta YZ con origine in Y.  
Piano di scorrimento del vincolo con inclinazione assegnata.  
@ Adolfo Zavelani Rossi, Politecnico di Milano, vers.21.03.11

SPOSTAMENTI RIGIDI DELLE ASTE

$u_{AAB} =$	$u_{CCB} =$	$u_{DDC} =$	$u_{EED} =$	$u_{FFE} =$	$u_{GGB} =$
$v_{AAB} =$	$v_{CCB} =$	$v_{DDC} =$	$v_{EED} =$	$v_{FFE} =$	$v_{GGB} =$
$\phi_{AAB} =$	$\phi_{CCB} =$	$\phi_{DDC} =$	$\phi_{EED} =$	$\phi_{FFE} =$	$\phi_{GGB} =$
$u_{HHI} =$	$u_{GGH} =$	$u_{JJG} =$	$u_{DDG} =$		
$v_{HHI} =$	$v_{GGH} =$	$v_{JJG} =$	$v_{DDG} =$		
$\phi_{HHI} =$	$\phi_{GGH} =$	$\phi_{JJG} =$	$\phi_{DDG} =$		





$x_{AB}$   
 $\theta_{CD}$   
 $x_{AC}$   
 $x_{EA}$

$x_{FA}$   
 $\theta_{GB}$   
 $x_{HB}$   
 $x_{FH}$

$x_{IF}$   
 $x_{JI}$

1/5 Piano G

4/5 Piano E  
1/1 Piano D

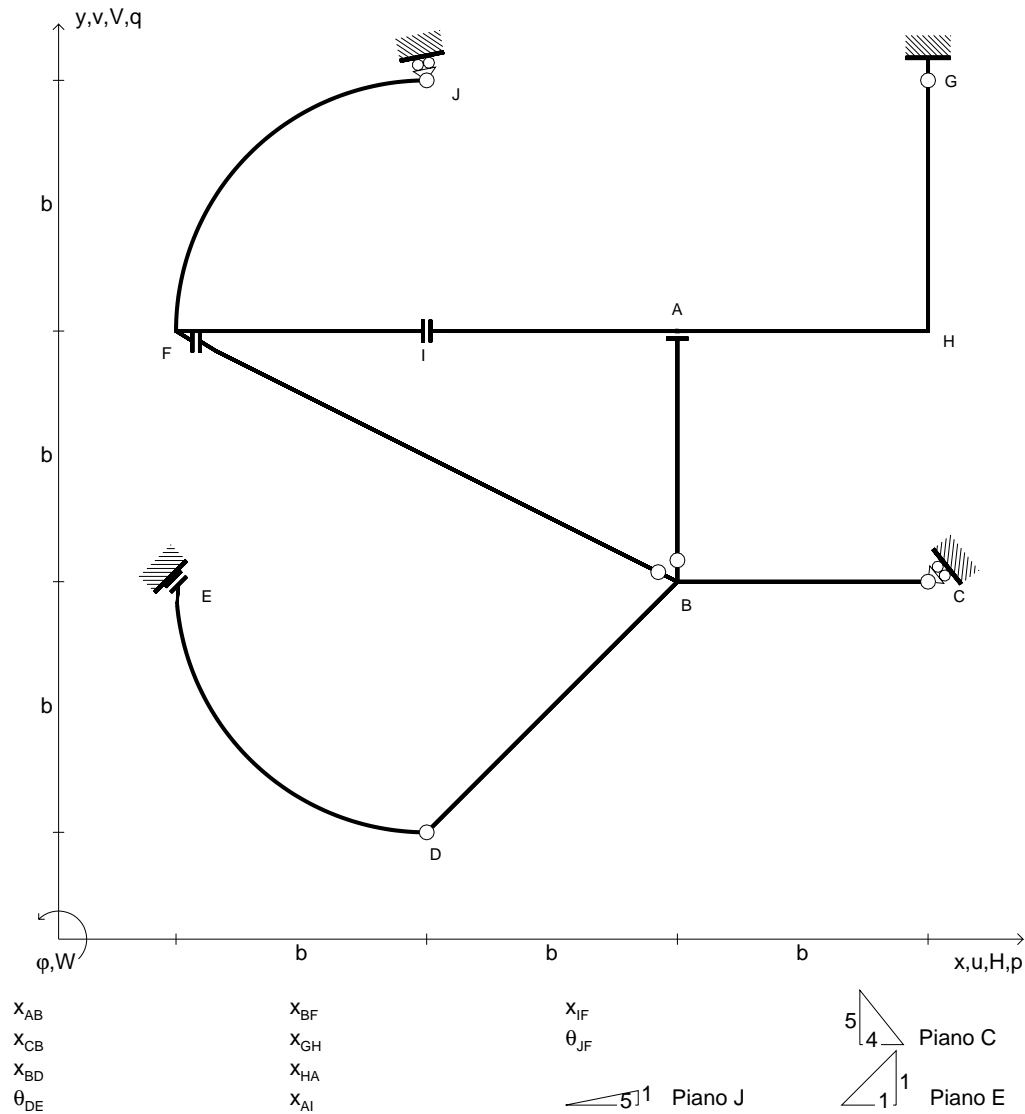
Svolgere l'analisi cinematica (geometrica e analitica).  
Tracciare il meccanismo o i meccanismi della struttura.  
Tracciare le mappe degli spost. orizzontali e verticali.

Calcolare il meccanismo o i meccanismi della struttura.  
 $J_{YZ} - x_{YZ} - \theta_{YZ}$  riferimento locale asta YZ con origine in Y.  
Piano di scorrimento del vincolo con inclinazione assegnata.  
@ Adolfo Zavelani Rossi, Politecnico di Milano, vers.21.03.11

SPOSTAMENTI RIGIDI DELLE ASTE

$u_{AAB} =$	$u_{CCD} =$	$u_{AAC} =$	$u_{EEA} =$	$u_{FFA} =$	$u_{GGB} =$
$v_{AAB} =$	$v_{CCD} =$	$v_{AAC} =$	$v_{EEA} =$	$v_{FFA} =$	$v_{GGB} =$
$\phi_{AAB} =$	$\phi_{CCD} =$	$\phi_{AAC} =$	$\phi_{EEA} =$	$\phi_{FFA} =$	$\phi_{GGB} =$
$u_{HHB} =$	$u_{FFH} =$	$u_{IIF} =$	$u_{JJI} =$		
$v_{HHB} =$	$v_{FFH} =$	$v_{IIF} =$	$v_{JJI} =$		
$\phi_{HHB} =$	$\phi_{FFH} =$	$\phi_{IIF} =$	$\phi_{JJI} =$		





Svolgere l'analisi cinematica (geometrica e analitica).  
Tracciare il meccanismo o i meccanismi della struttura.  
Tracciare le mappe degli spost. orizzontali e verticali.

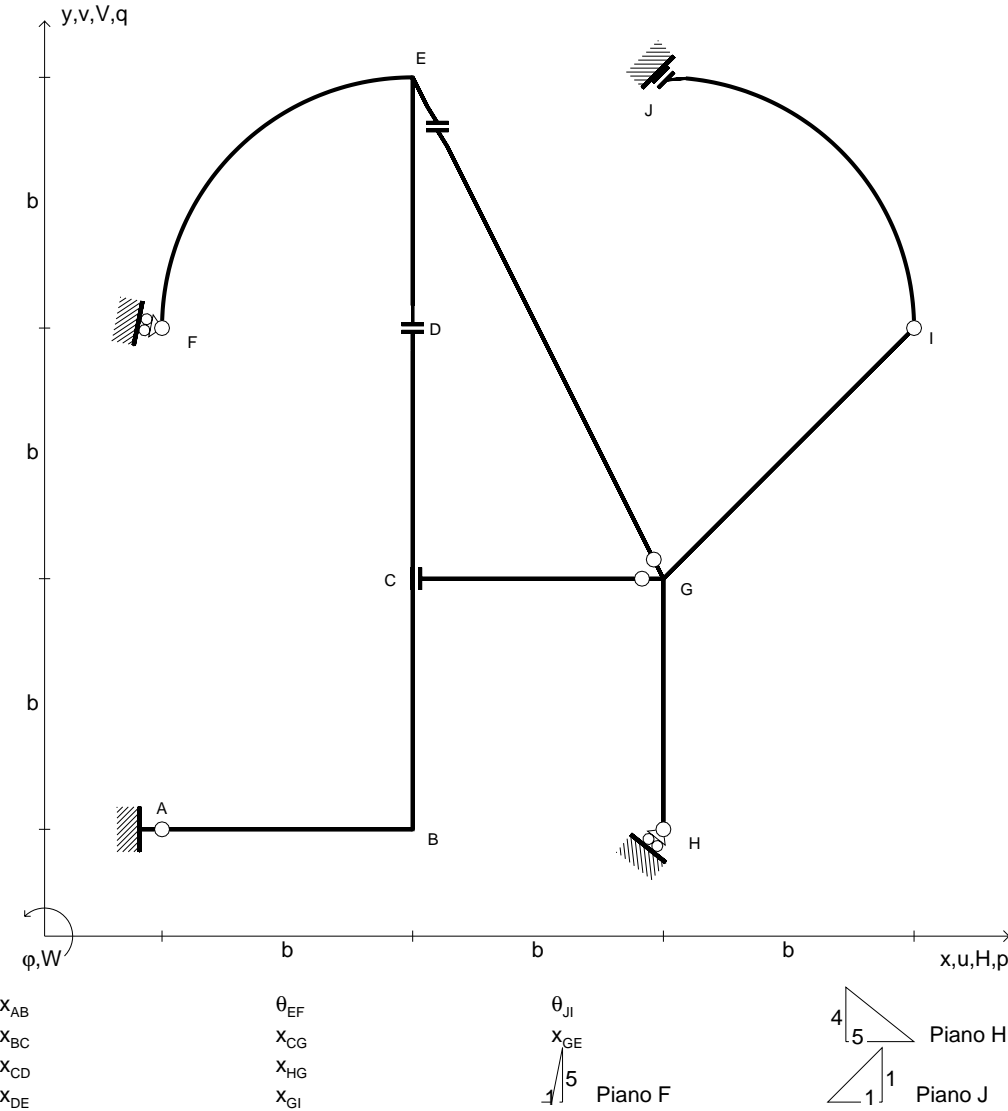
Calcolare il meccanismo o i meccanismi della struttura.  
 $J_{YZ} - x_{YZ} - \theta_{YZ}$  riferimento locale asta YZ con origine in Y.  
 Piano di scorrimento del vincolo con inclinazione assegnata.  
 @ Adolfo Zavelani Rossi, Politecnico di Milano, vers.21.03.11

## SPOSTAMENTI RIGIDI DELLE ASTE

$u_{AAB} =$	$u_{CCB} =$	$u_{BBD} =$	$u_{DDE} =$	$u_{BBF} =$	$u_{GGH} =$
$v_{AAB} =$	$v_{CCB} =$	$v_{BBD} =$	$v_{DDE} =$	$v_{BBF} =$	$v_{GGH} =$
$\phi_{AAB} =$	$\phi_{CCB} =$	$\phi_{BBD} =$	$\phi_{DDE} =$	$\phi_{BBF} =$	$\phi_{GGH} =$
$u_{HHA} =$	$u_{AAI} =$	$u_{IIF} =$	$u_{JJF} =$		
$v_{HHA} =$	$v_{AAI} =$	$v_{IIF} =$	$v_{JJF} =$		
$\phi_{HHA} =$	$\phi_{AAI} =$	$\phi_{IIF} =$	$\phi_{JJF} =$		







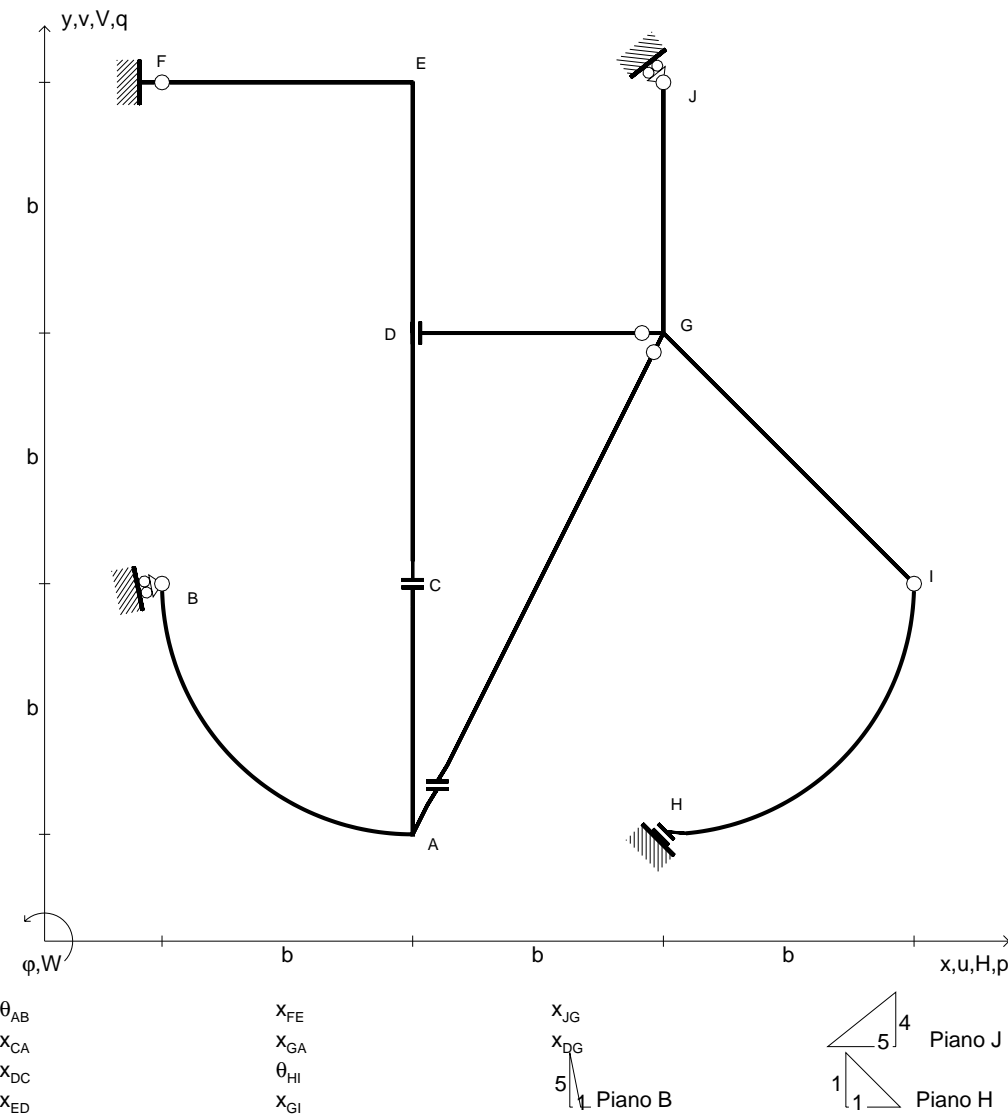
Svolgere l'analisi cinematica (geometrica e analitica).  
Tracciare il meccanismo o i meccanismi della struttura.  
Tracciare le mappe degli spost. orizzontali e verticali.

Calcolare il meccanismo o i meccanismi della struttura.  
 $J_{YZ} - x_{YZ} - \theta_{YZ}$  riferimento locale asta YZ con origine in Y.  
Piano di scorrimento del vincolo con inclinazione assegnata.  
@ Adolfo Zavelani Rossi, Politecnico di Milano, vers.21.03.11

SPOSTAMENTI RIGIDI DELLE ASTE

$u_{AAB} =$	$u_{BBC} =$	$u_{CCD} =$	$u_{DDE} =$	$u_{EEF} =$	$u_{CCG} =$
$v_{AAB} =$	$v_{BBC} =$	$v_{CCD} =$	$v_{DDE} =$	$v_{EEF} =$	$v_{CCG} =$
$\phi_{AAB} =$	$\phi_{BBC} =$	$\phi_{CCD} =$	$\phi_{DDE} =$	$\phi_{EEF} =$	$\phi_{CCG} =$
$u_{HHG} =$	$u_{GGI} =$	$u_{JJI} =$	$u_{GGE} =$		
$v_{HHG} =$	$v_{GGI} =$	$v_{JJI} =$	$v_{GGE} =$		
$\phi_{HHG} =$	$\phi_{GGI} =$	$\phi_{JJI} =$	$\phi_{GGE} =$		





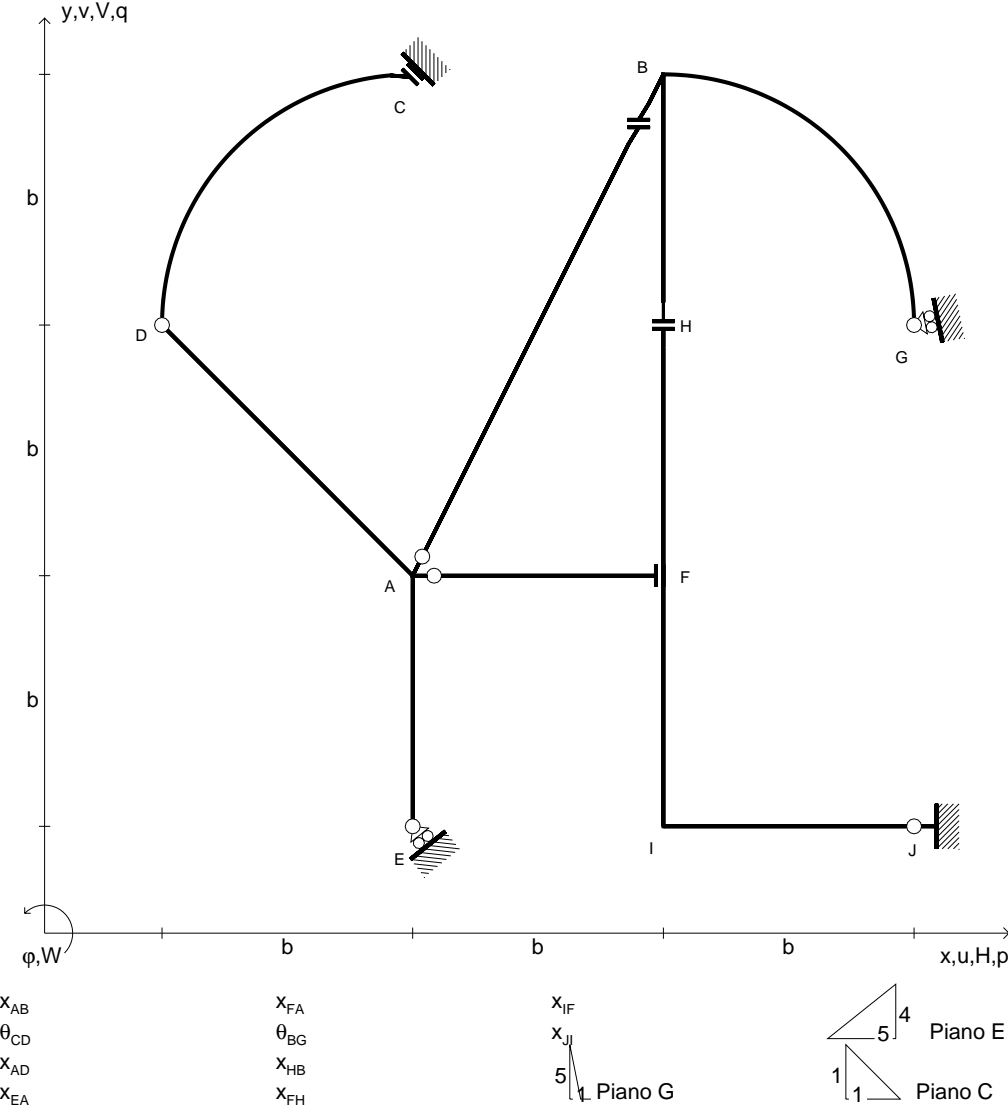
Svolgere l'analisi cinematica (geometrica e analitica).  
Tracciare il meccanismo o i meccanismi della struttura.  
Tracciare le mappe degli spost. orizzontali e verticali.

Calcolare il meccanismo o i meccanismi della struttura.  
 $J_{YZ} - x_{YZ} - \theta_{YZ}$  riferimento locale asta YZ con origine in Y.  
Piano di scorrimento del vincolo con inclinazione assegnata.  
@ Adolfo Zavelani Rossi, Politecnico di Milano, vers.21.03.11

SPOSTAMENTI RIGIDI DELLE ASTE

$u_{AAB} =$	$u_{CCA} =$	$u_{DDC} =$	$u_{EED} =$	$u_{FFE} =$	$u_{GGA} =$
$v_{AAB} =$	$v_{CCA} =$	$v_{DDC} =$	$v_{EED} =$	$v_{FFE} =$	$v_{GGA} =$
$\phi_{AAB} =$	$\phi_{CCA} =$	$\phi_{DDC} =$	$\phi_{EED} =$	$\phi_{FFE} =$	$\phi_{GGA} =$
$u_{HHI} =$	$u_{GGI} =$	$u_{JJG} =$	$u_{DDG} =$		
$v_{HHI} =$	$v_{GGI} =$	$v_{JJG} =$	$v_{DDG} =$		
$\phi_{HHI} =$	$\phi_{GGI} =$	$\phi_{JJG} =$	$\phi_{DDG} =$		





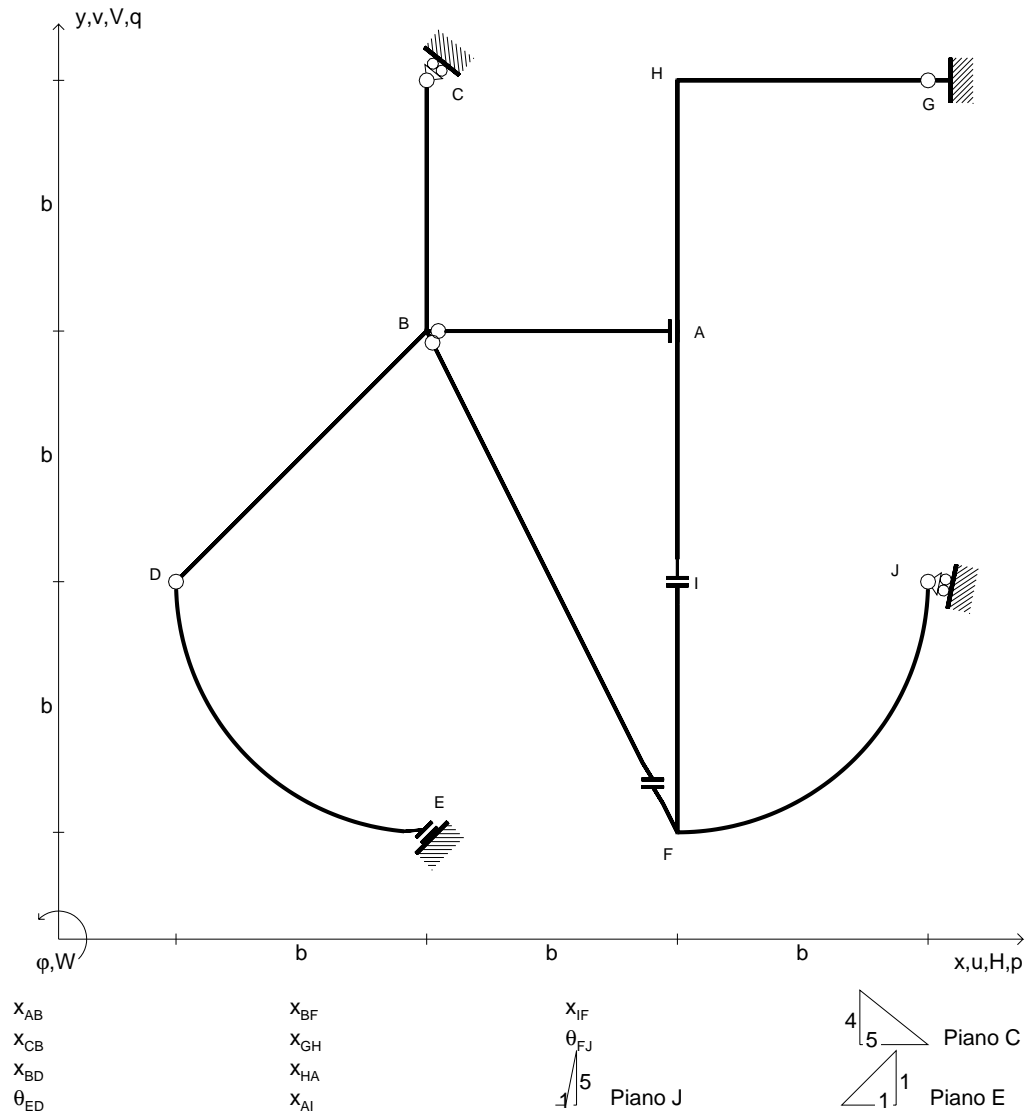
Svolgere l'analisi cinematica (geometrica e analitica).  
Tracciare il meccanismo o i meccanismi della struttura.  
Tracciare le mappe degli spost. orizzontali e verticali.

Calcolare il meccanismo o i meccanismi della struttura.  
 $J_{YZ} - x_{YZ} - \theta_{YZ}$  riferimento locale asta YZ con origine in Y.  
Piano di scorrimento del vincolo con inclinazione assegnata.  
@ Adolfo Zavelani Rossi, Politecnico di Milano, vers.21.03.11

SPOSTAMENTI RIGIDI DELLE ASTE

$u_{AAB} =$	$u_{CCD} =$	$u_{AAD} =$	$u_{EEA} =$	$u_{FFA} =$	$u_{BBG} =$
$v_{AAB} =$	$v_{CCD} =$	$v_{AAD} =$	$v_{EEA} =$	$v_{FFA} =$	$v_{BBG} =$
$\phi_{AAB} =$	$\phi_{CCD} =$	$\phi_{AAD} =$	$\phi_{EEA} =$	$\phi_{FFA} =$	$\phi_{BBG} =$
$u_{HHB} =$	$u_{FFH} =$	$u_{IIF} =$	$u_{JJI} =$		
$v_{HHB} =$	$v_{FFH} =$	$v_{IIF} =$	$v_{JJI} =$		
$\phi_{HHB} =$	$\phi_{FFH} =$	$\phi_{IIF} =$	$\phi_{JJI} =$		





Svolgere l'analisi cinematica (geometrica e analitica).  
Tracciare il meccanismo o i meccanismi della struttura.  
Tracciare le mappe degli spost. orizzontali e verticali.

Calcolare il meccanismo o i meccanismi della struttura.  
 $J_{YZ} - x_{YZ} - \theta_{YZ}$  riferimento locale asta YZ con origine in Y.  
 Piano di scorrimento del vincolo con inclinazione assegnata.  
 @ Adolfo Zavelani Rossi, Politecnico di Milano, vers.21.03.11

rizzi 21.03.11

## SPOSTAMENTI RIGIDI DELLE ASTE

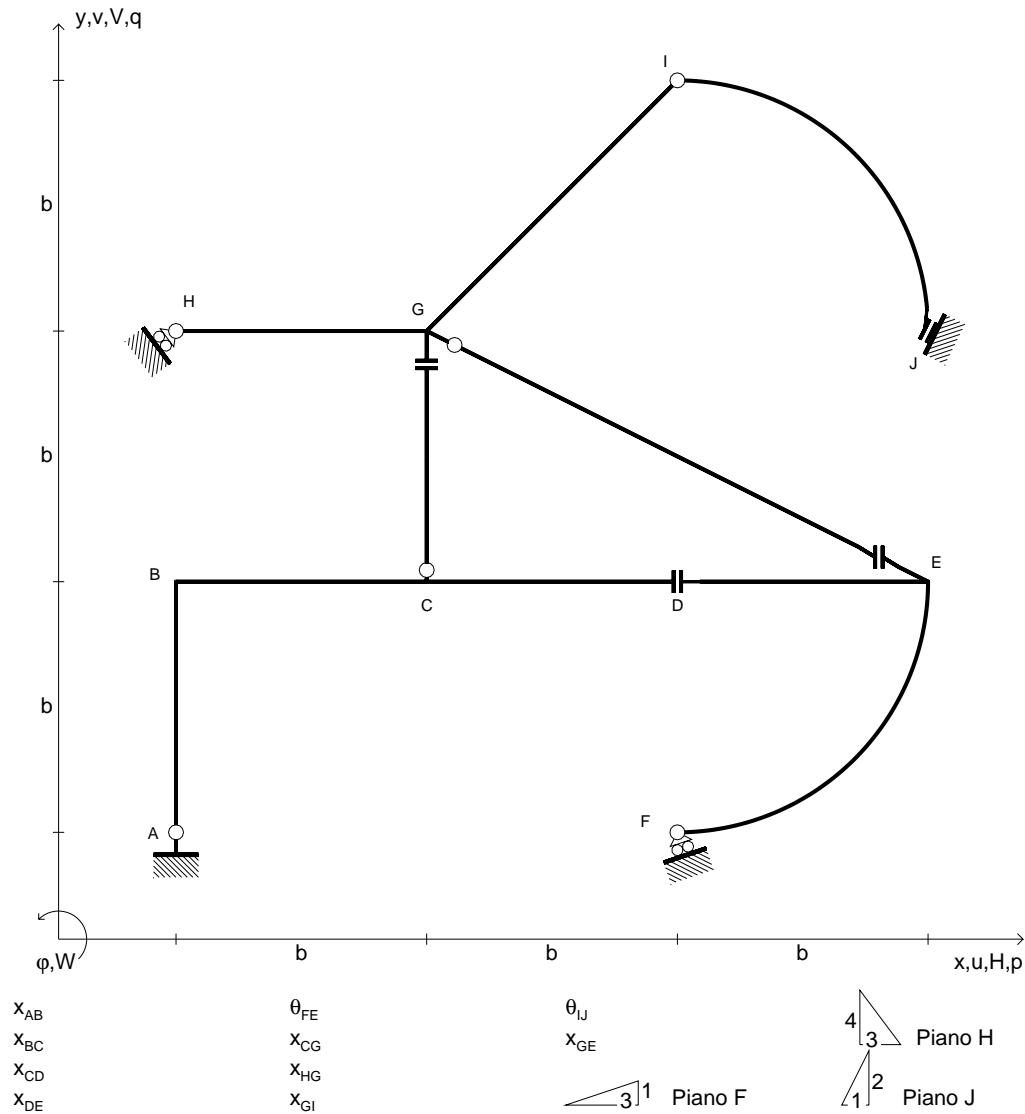
$u_{AAB} =$	$u_{CCB} =$	$u_{BBD} =$	$u_{EED} =$	$u_{BBF} =$	$u_{GGH} =$
$v_{AAB} =$	$v_{CCB} =$	$v_{BBD} =$	$v_{EED} =$	$v_{BBF} =$	$v_{GGH} =$
$\phi_{AAB} =$	$\phi_{CCB} =$	$\phi_{BBD} =$	$\phi_{EED} =$	$\phi_{BBF} =$	$\phi_{GGH} =$
$u_{HHA} =$	$u_{AAI} =$	$u_{IIF} =$	$u_{FFJ} =$		
$v_{HHA} =$	$v_{AAI} =$	$v_{IIF} =$	$v_{FFJ} =$		
$\phi_{HHA} =$	$\phi_{AAI} =$	$\phi_{IIF} =$	$\phi_{FFJ} =$		

@ Adolfo Zavelani Rossi, Politecnico di Milano, vers.21.03.11

rizzi 21.03.11







Svolgere l'analisi cinematica (geometrica e analitica).  
Tracciare il meccanismo o i meccanismi della struttura.  
Tracciare le mappe degli spost. orizzontali e verticali.

Calcolare il meccanismo o i meccanismi della struttura.  
 $J_{YZ} - x_{YZ} - \theta_{YZ}$  riferimento locale asta YZ con origine in Y.  
 Piano di scorrimento del vincolo con inclinazione assegnata.  
 @ Adolfo Zavelani Rossi, Politecnico di Milano, vers.21.03.11

rizzi 21.03.11

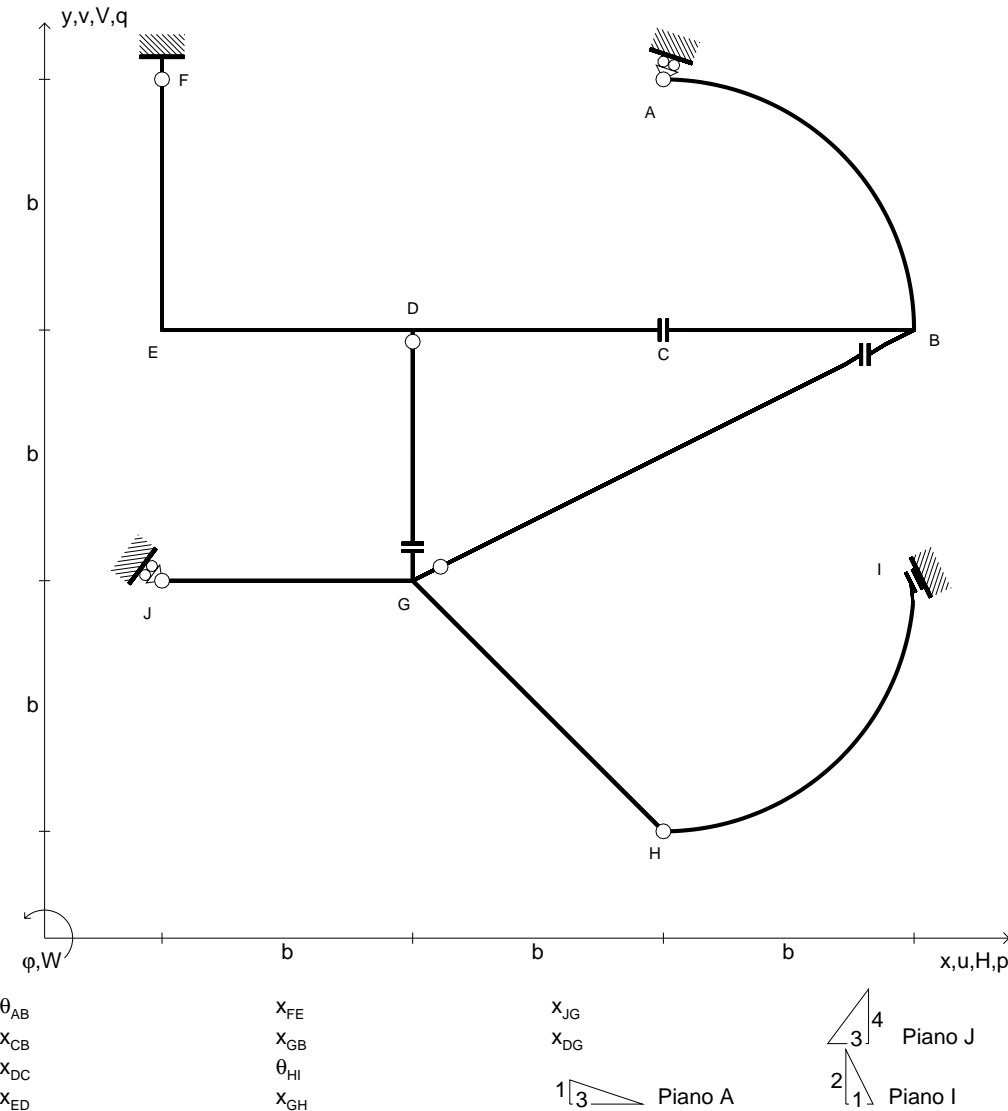
## SPOSTAMENTI RIGIDI DELLE ASTE

$u_{AAB} =$	$u_{BBC} =$	$u_{CCD} =$	$u_{DDE} =$	$u_{FFE} =$	$u_{CCG} =$
$v_{AAB} =$	$v_{BBC} =$	$v_{CCD} =$	$v_{DDE} =$	$v_{FFE} =$	$v_{CCG} =$
$\phi_{AAB} =$	$\phi_{BBC} =$	$\phi_{CCD} =$	$\phi_{DDE} =$	$\phi_{FFE} =$	$\phi_{CCG} =$
$u_{HHG} =$	$u_{GGI} =$	$u_{IJJ} =$	$u_{GGE} =$		
$v_{HHG} =$	$v_{GGI} =$	$v_{IJJ} =$	$v_{GGE} =$		
$\phi_{HHG} =$	$\phi_{GGI} =$	$\phi_{IJJ} =$	$\phi_{GGE} =$		

@ Adolfo Zavelani Rossi, Politecnico di Milano, vers.21.03.11

rizzi 21.03.11





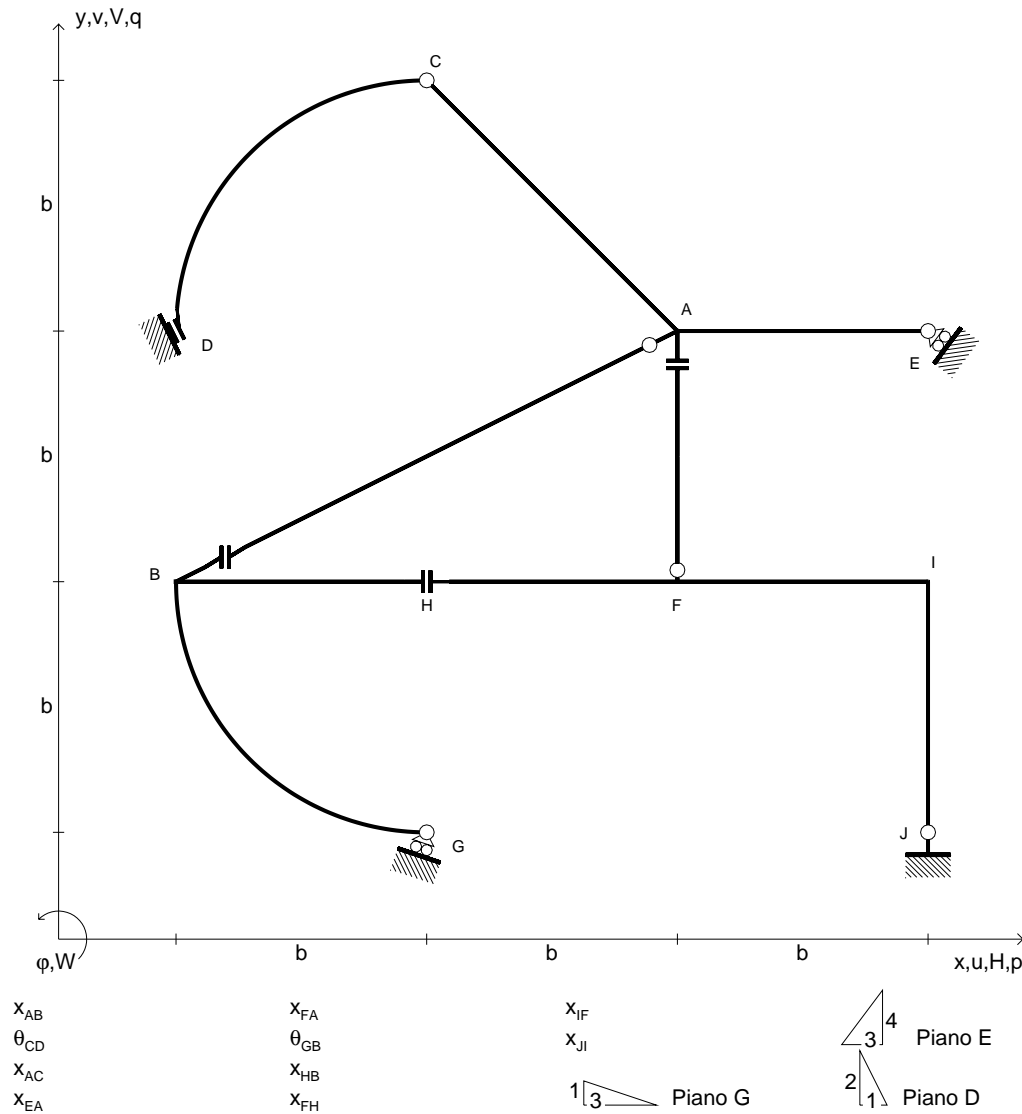
Svolgere l'analisi cinematica (geometrica e analitica).  
Tracciare il meccanismo o i meccanismi della struttura.  
Tracciare le mappe degli spost. orizzontali e verticali.

Calcolare il meccanismo o i meccanismi della struttura.  
 $J_{YZ} - x_{YZ} - \theta_{YZ}$  riferimento locale asta YZ con origine in Y.  
Piano di scorrimento del vincolo con inclinazione assegnata.  
@ Adolfo Zavelani Rossi, Politecnico di Milano, vers.21.03.11

SPOSTAMENTI RIGIDI DELLE ASTE

$u_{AAB} =$	$u_{CCB} =$	$u_{DDC} =$	$u_{EED} =$	$u_{FFE} =$	$u_{GGB} =$
$v_{AAB} =$	$v_{CCB} =$	$v_{DDC} =$	$v_{EED} =$	$v_{FFE} =$	$v_{GGB} =$
$\phi_{AAB} =$	$\phi_{CCB} =$	$\phi_{DDC} =$	$\phi_{EED} =$	$\phi_{FFE} =$	$\phi_{GGB} =$
$u_{HHI} =$	$u_{GGH} =$	$u_{JJG} =$	$u_{DDG} =$		
$v_{HHI} =$	$v_{GGH} =$	$v_{JJG} =$	$v_{DDG} =$		
$\phi_{HHI} =$	$\phi_{GGH} =$	$\phi_{JJG} =$	$\phi_{DDG} =$		





Svolgere l'analisi cinematica (geometrica e analitica).  
Tracciare il meccanismo o i meccanismi della struttura.  
Tracciare le mappe degli spost. orizzontali e verticali.

Calcolare il meccanismo o i meccanismi della struttura.  
 $J_{YZ} - x_{YZ} - \theta_{YZ}$  riferimento locale asta YZ con origine in Y.  
 Piano di scorrimento del vincolo con inclinazione assegnata.  
 @ Adolfo Zavelani Rossi, Politecnico di Milano, vers.21.03.11

rizzi 21.03.11

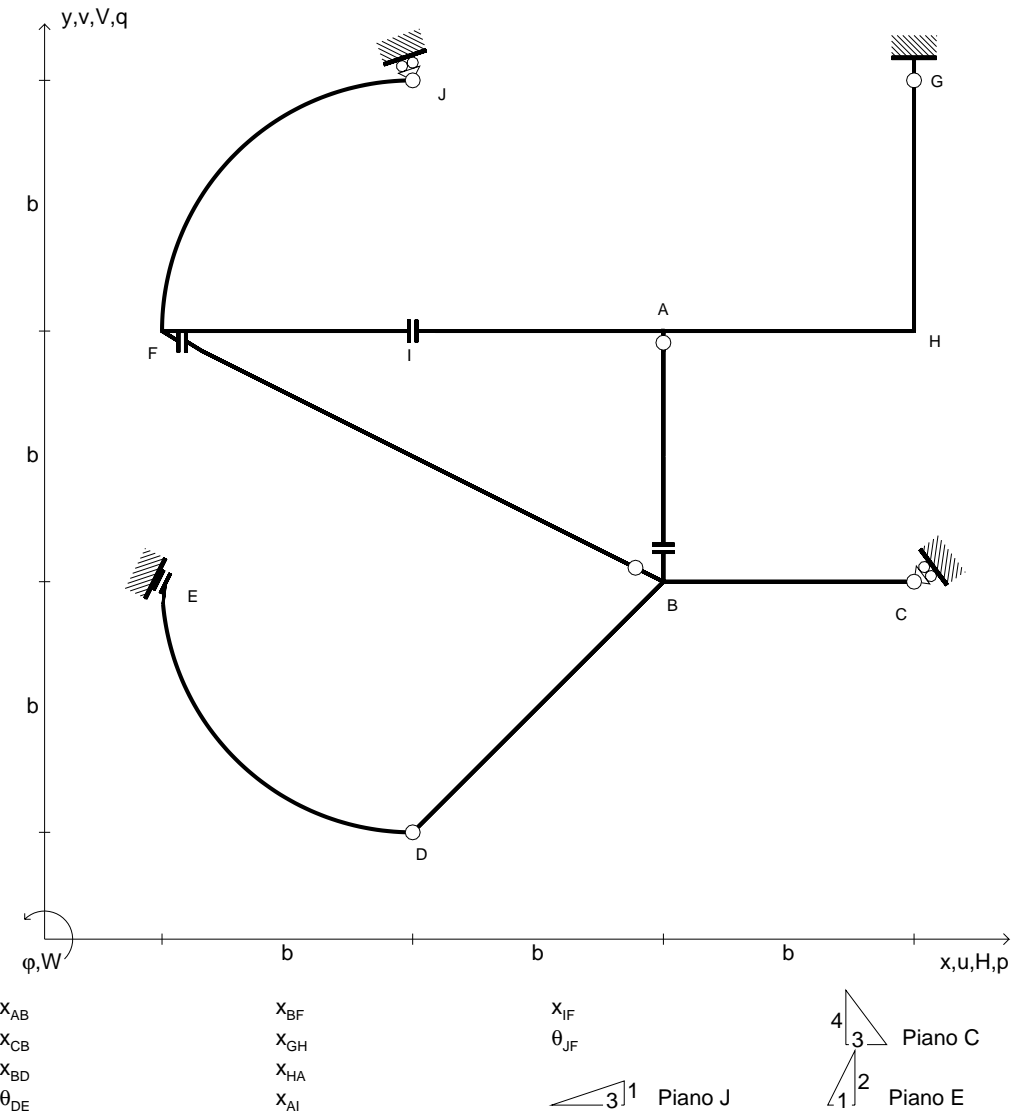
## SPOSTAMENTI RIGIDI DELLE ASTE

$u_{AAB} =$	$u_{CCD} =$	$u_{AAC} =$	$u_{EEA} =$	$u_{FFA} =$	$u_{GGB} =$
$v_{AAB} =$	$v_{CCD} =$	$v_{AAC} =$	$v_{EEA} =$	$v_{FFA} =$	$v_{GGB} =$
$\phi_{AAB} =$	$\phi_{CCD} =$	$\phi_{AAC} =$	$\phi_{EEA} =$	$\phi_{FFA} =$	$\phi_{GGB} =$
$u_{HHB} =$	$u_{FFH} =$	$u_{IIF} =$	$u_{JJI} =$		
$v_{HHB} =$	$v_{FFH} =$	$v_{IIF} =$	$v_{JJI} =$		
$\phi_{HHB} =$	$\phi_{FFH} =$	$\phi_{IIF} =$	$\phi_{JJI} =$		

@ Adolfo Zavelani Rossi, Politecnico di Milano, vers.21.03.11

rizzi 21.03.11





Svolgere l'analisi cinematica (geometrica e analitica).  
Tracciare il meccanismo o i meccanismi della struttura.  
Tracciare le mappe degli spost. orizzontali e verticali.

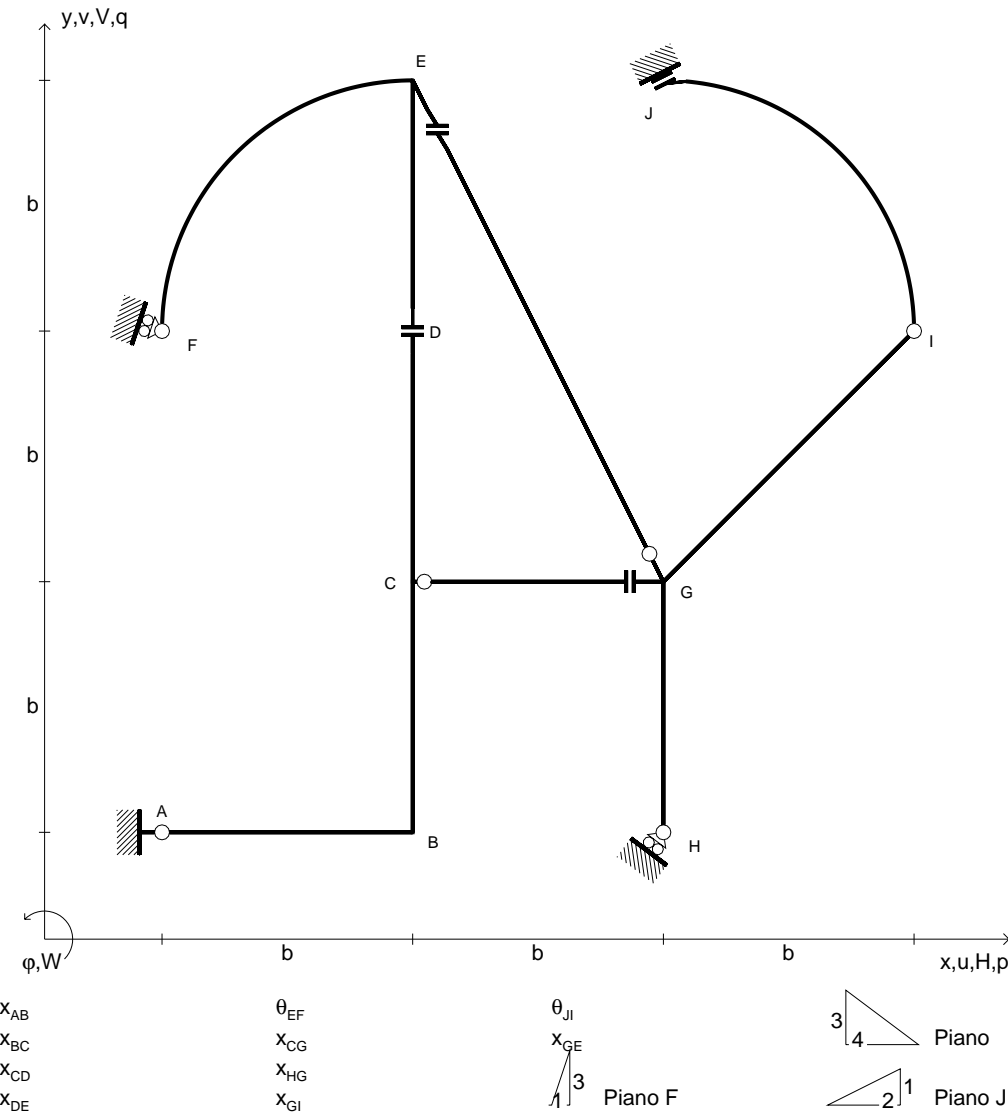
Calcolare il meccanismo o i meccanismi della struttura.  
 $J_{YZ} - x_{YZ} - \theta_{YZ}$  riferimento locale asta  $YZ$  con origine in  $Y$ .  
Piano di scorrimento del vincolo con inclinazione assegnata.  
@ Adolfo Zavelani Rossi, Politecnico di Milano, vers.21.03.11

SPOSTAMENTI RIGIDI DELLE ASTE

$u_{AAB} =$	$u_{CCB} =$	$u_{BBD} =$	$u_{DDE} =$	$u_{BBF} =$	$u_{GGH} =$
$v_{AAB} =$	$v_{CCB} =$	$v_{BBD} =$	$v_{DDE} =$	$v_{BBF} =$	$v_{GGH} =$
$\phi_{AAB} =$	$\phi_{CCB} =$	$\phi_{BBD} =$	$\phi_{DDE} =$	$\phi_{BBF} =$	$\phi_{GGH} =$
$u_{HHA} =$	$u_{AAI} =$	$u_{IIF} =$	$u_{JJF} =$		
$v_{HHA} =$	$v_{AAI} =$	$v_{IIF} =$	$v_{JJF} =$		
$\phi_{HHA} =$	$\phi_{AAI} =$	$\phi_{IIF} =$	$\phi_{JJF} =$		







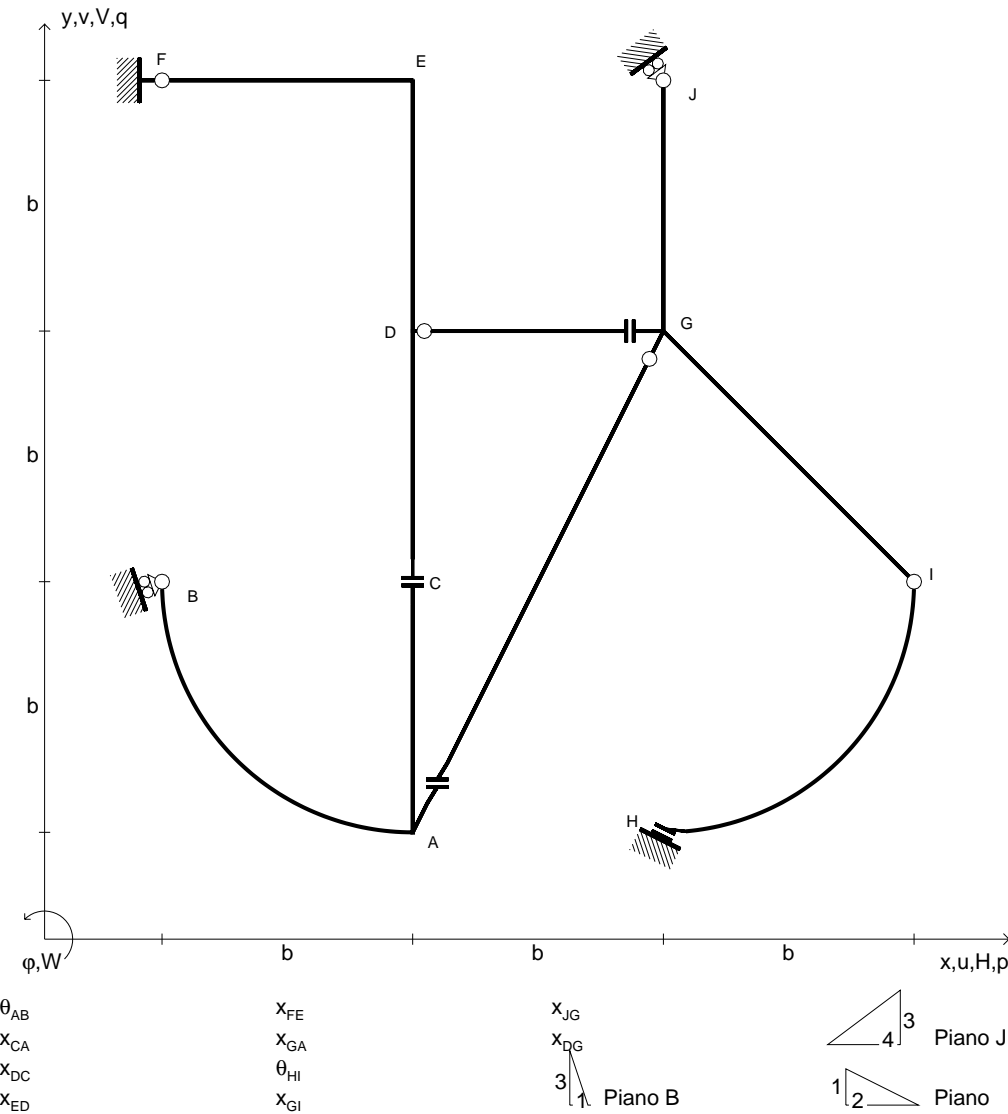
Svolgere l'analisi cinematica (geometrica e analitica).  
Tracciare il meccanismo o i meccanismi della struttura.  
Tracciare le mappe degli spost. orizzontali e verticali.

Calcolare il meccanismo o i meccanismi della struttura.  
 $J_{YZ} - x_{YZ} - \theta_{YZ}$  riferimento locale asta YZ con origine in Y.  
Piano di scorrimento del vincolo con inclinazione assegnata.  
@ Adolfo Zavelani Rossi, Politecnico di Milano, vers.21.03.11

SPOSTAMENTI RIGIDI DELLE ASTE

$u_{AAB} =$	$u_{BBC} =$	$u_{CCD} =$	$u_{DDE} =$	$u_{EEF} =$	$u_{CCG} =$
$v_{AAB} =$	$v_{BBC} =$	$v_{CCD} =$	$v_{DDE} =$	$v_{EEF} =$	$v_{CCG} =$
$\phi_{AAB} =$	$\phi_{BBC} =$	$\phi_{CCD} =$	$\phi_{DDE} =$	$\phi_{EEF} =$	$\phi_{CCG} =$
$u_{HHG} =$	$u_{GGI} =$	$u_{JJI} =$	$u_{GGE} =$		
$v_{HHG} =$	$v_{GGI} =$	$v_{JJI} =$	$v_{GGE} =$		
$\phi_{HHG} =$	$\phi_{GGI} =$	$\phi_{JJI} =$	$\phi_{GGE} =$		





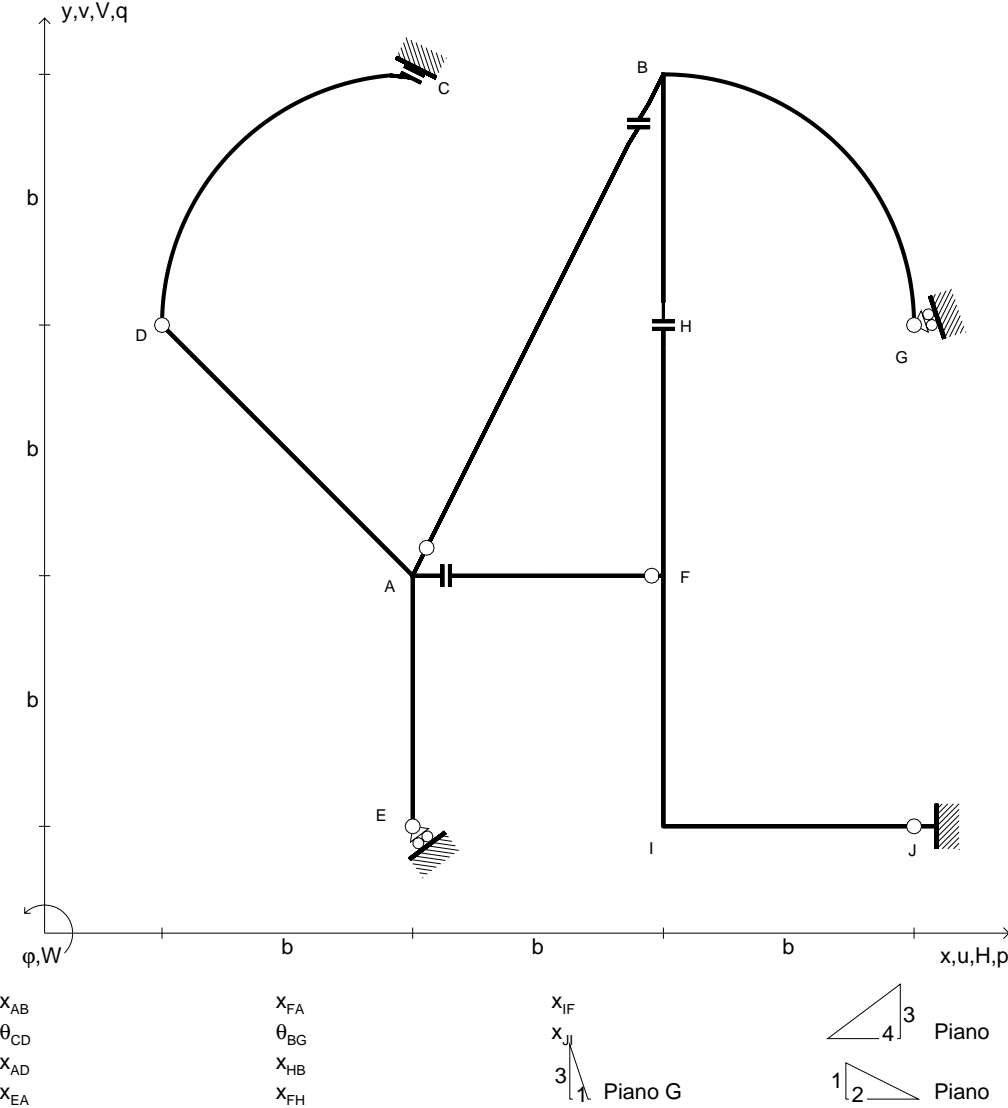
Svolgere l'analisi cinematica (geometrica e analitica).  
Tracciare il meccanismo o i meccanismi della struttura.  
Tracciare le mappe degli spost. orizzontali e verticali.

Calcolare il meccanismo o i meccanismi della struttura.  
 $J_{YZ} - x_{YZ} - \theta_{YZ}$  riferimento locale asta YZ con origine in Y.  
Piano di scorrimento del vincolo con inclinazione assegnata.  
@ Adolfo Zavelani Rossi, Politecnico di Milano, vers.21.03.11

SPOSTAMENTI RIGIDI DELLE ASTE

$u_{AAB} =$	$u_{CCA} =$	$u_{DDC} =$	$u_{EED} =$	$u_{FFE} =$	$u_{GGA} =$
$v_{AAB} =$	$v_{CCA} =$	$v_{DDC} =$	$v_{EED} =$	$v_{FFE} =$	$v_{GGA} =$
$\varphi_{AAB} =$	$\varphi_{CCA} =$	$\varphi_{DDC} =$	$\varphi_{EED} =$	$\varphi_{FFE} =$	$\varphi_{GGA} =$
$u_{HHI} =$	$u_{GGI} =$	$u_{JJG} =$	$u_{DDG} =$		
$v_{HHI} =$	$v_{GGI} =$	$v_{JJG} =$	$v_{DDG} =$		
$\varphi_{HHI} =$	$\varphi_{GGI} =$	$\varphi_{JJG} =$	$\varphi_{DDG} =$		





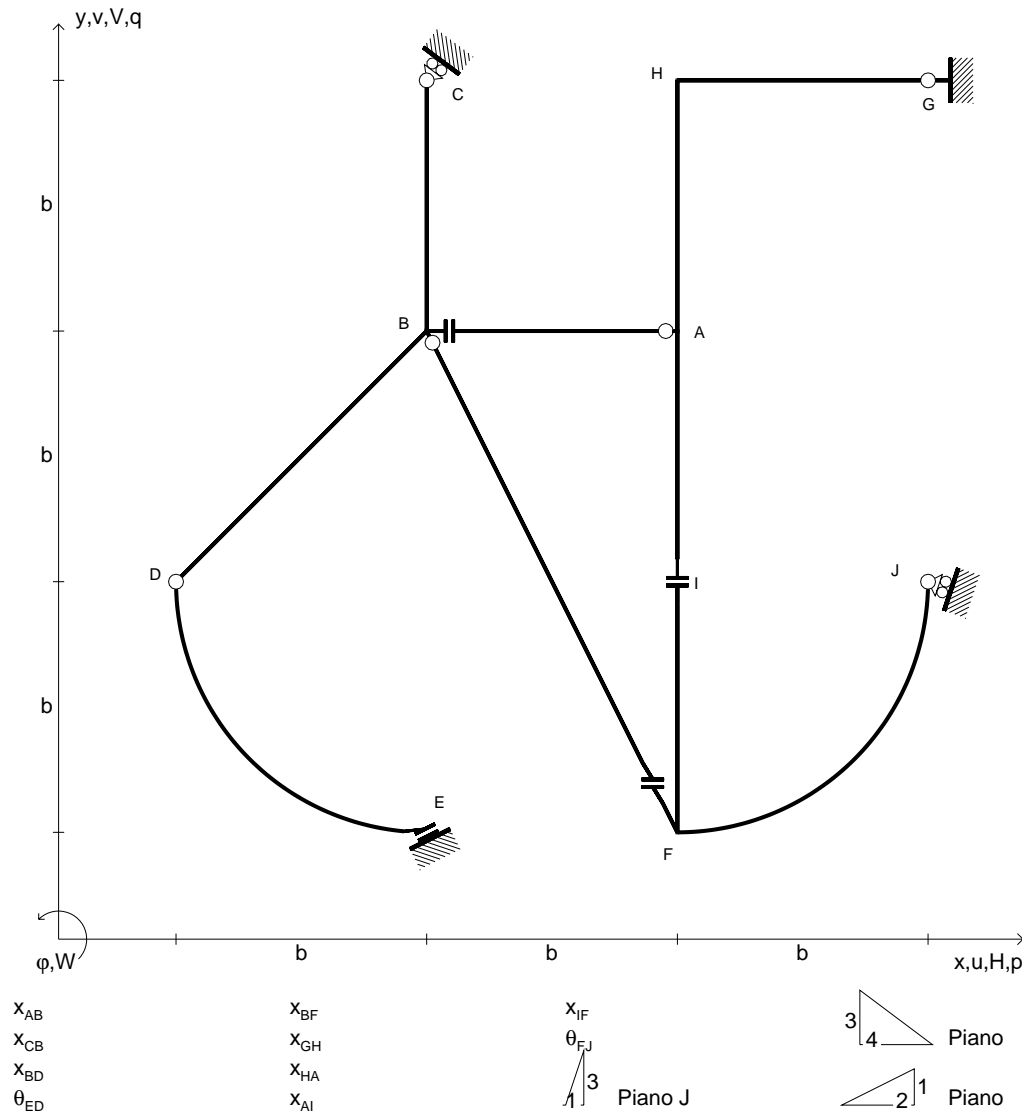
Svolgere l'analisi cinematica (geometrica e analitica).  
Tracciare il meccanismo o i meccanismi della struttura.  
Tracciare le mappe degli spost. orizzontali e verticali.

Calcolare il meccanismo o i meccanismi della struttura.  
 $J_{YZ} - x_{YZ} - \theta_{YZ}$  riferimento locale asta YZ con origine in Y.  
Piano di scorrimento del vincolo con inclinazione assegnata.  
@ Adolfo Zavelani Rossi, Politecnico di Milano, vers.21.03.11

SPOSTAMENTI RIGIDI DELLE ASTE

$u_{AAB} =$	$u_{CCD} =$	$u_{AAD} =$	$u_{EEA} =$	$u_{FFA} =$	$u_{BBG} =$
$v_{AAB} =$	$v_{CCD} =$	$v_{AAD} =$	$v_{EEA} =$	$v_{FFA} =$	$v_{BBG} =$
$\phi_{AAB} =$	$\phi_{CCD} =$	$\phi_{AAD} =$	$\phi_{EEA} =$	$\phi_{FFA} =$	$\phi_{BBG} =$
$u_{HHB} =$	$u_{FFH} =$	$u_{IIF} =$	$u_{JJI} =$		
$v_{HHB} =$	$v_{FFH} =$	$v_{IIF} =$	$v_{JJI} =$		
$\phi_{HHB} =$	$\phi_{FFH} =$	$\phi_{IIF} =$	$\phi_{JJI} =$		





Svolgere l'analisi cinematica (geometrica e analitica).  
Tracciare il meccanismo o i meccanismi della struttura.  
Tracciare le mappe degli spost. orizzontali e verticali.

Calcolare il meccanismo o i meccanismi della struttura.  
 $J_{YZ} - x_{YZ} - \theta_{YZ}$  riferimento locale asta YZ con origine in Y.  
 Piano di scorrimento del vincolo con inclinazione assegnata.  
 @ Adolfo Zavelani Rossi, Politecnico di Milano, vers.21.03.11

rizzi 21.03.11

## SPOSTAMENTI RIGIDI DELLE ASTE

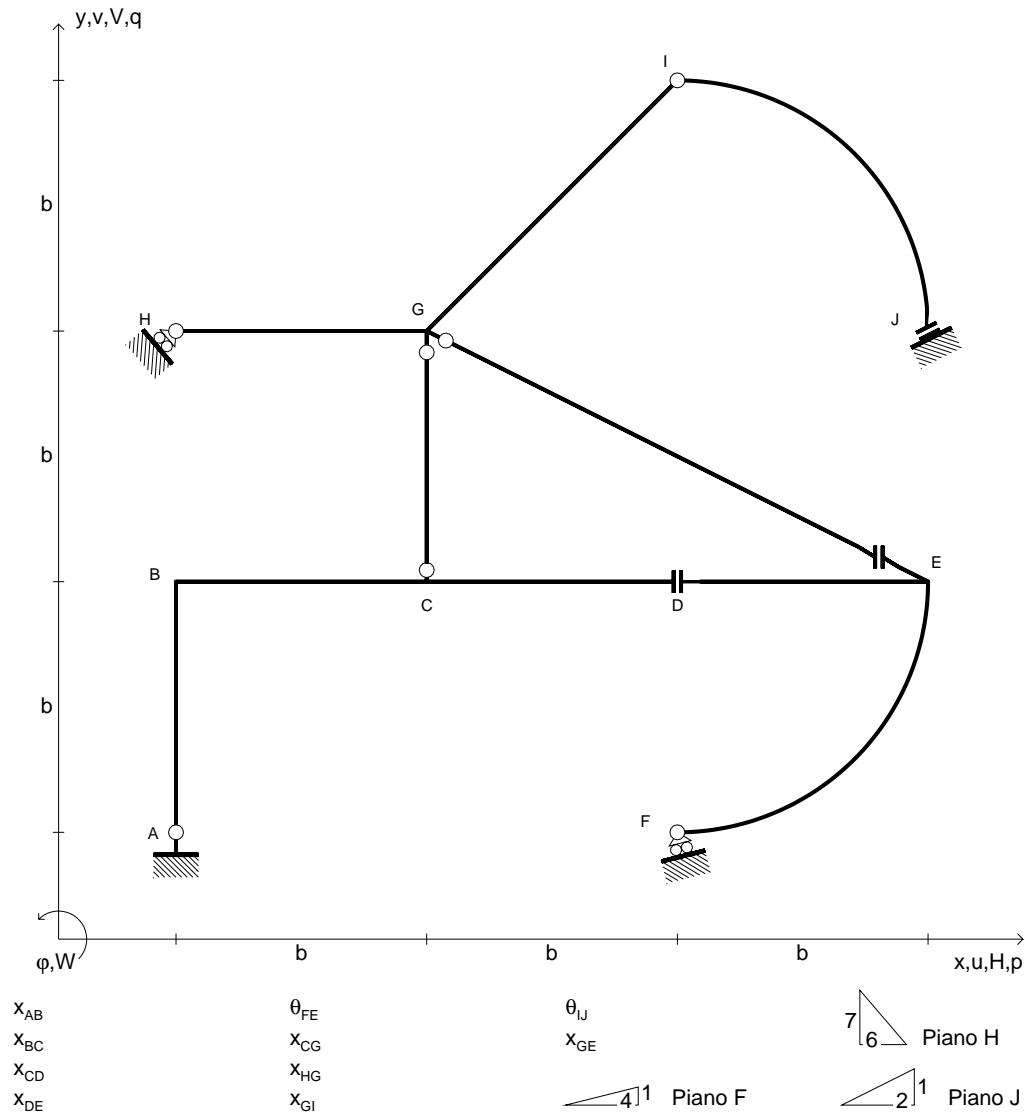
$U_{AAB} =$	$U_{CCB} =$	$U_{BBD} =$	$U_{EED} =$	$U_{BBF} =$	$U_{GGH} =$
$V_{AAB} =$	$V_{CCB} =$	$V_{BBD} =$	$V_{EED} =$	$V_{BBF} =$	$V_{GGH} =$
$\Phi_{AAB} =$	$\Phi_{CCB} =$	$\Phi_{BBD} =$	$\Phi_{EED} =$	$\Phi_{BBF} =$	$\Phi_{GGH} =$
$U_{HHA} =$	$U_{AAI} =$	$U_{IIF} =$	$U_{FFJ} =$		
$V_{HHA} =$	$V_{AAI} =$	$V_{IIF} =$	$V_{FFJ} =$		
$\Phi_{HHA} =$	$\Phi_{AAI} =$	$\Phi_{IIF} =$	$\Phi_{FFJ} =$		

@ Adolfo Zavelani Rossi, Politecnico di Milano, vers.21.03.11

rizzi 21.03.11







Svolgere l'analisi cinematica (geometrica e analitica).  
Tracciare il meccanismo o i meccanismi della struttura.  
Tracciare le mappe degli spost. orizzontali e verticali.

Calcolare il meccanismo o i meccanismi della struttura.  
 $J_{YZ} - x_{YZ} - \theta_{YZ}$  riferimento locale asta YZ con origine in Y.  
 Piano di scorrimento del vincolo con inclinazione assegnata.  
 @ Adolfo Zavelani Rossi, Politecnico di Milano, vers.21.03.11

rizzi 21.03.11

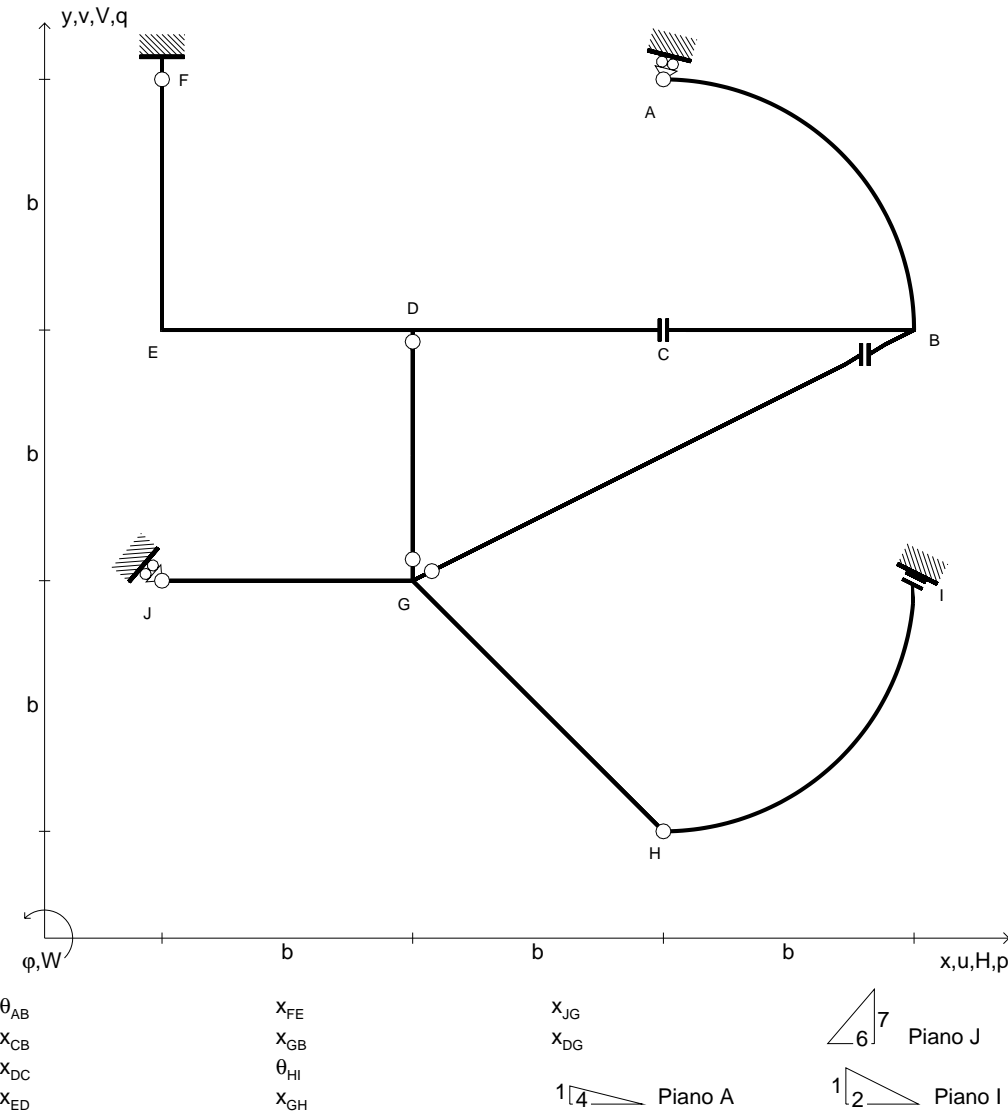
## SPOSTAMENTI RIGIDI DELLE ASTE

$u_{AAB} =$	$u_{BBC} =$	$u_{CCD} =$	$u_{DDE} =$	$u_{FFE} =$	$u_{CCG} =$
$v_{AAB} =$	$v_{BBC} =$	$v_{CCD} =$	$v_{DDE} =$	$v_{FFE} =$	$v_{CCG} =$
$\phi_{AAB} =$	$\phi_{BBC} =$	$\phi_{CCD} =$	$\phi_{DDE} =$	$\phi_{FFE} =$	$\phi_{CCG} =$
$u_{HHG} =$	$u_{GGI} =$	$u_{IJ} =$	$u_{GGE} =$		
$v_{HHG} =$	$v_{GGI} =$	$v_{IJ} =$	$v_{GGE} =$		
$\phi_{HHG} =$	$\phi_{GGI} =$	$\phi_{IJ} =$	$\phi_{GGE} =$		

@ Adolfo Zavelani Rossi, Politecnico di Milano, vers.21.03.11

rizzi 21.03.11





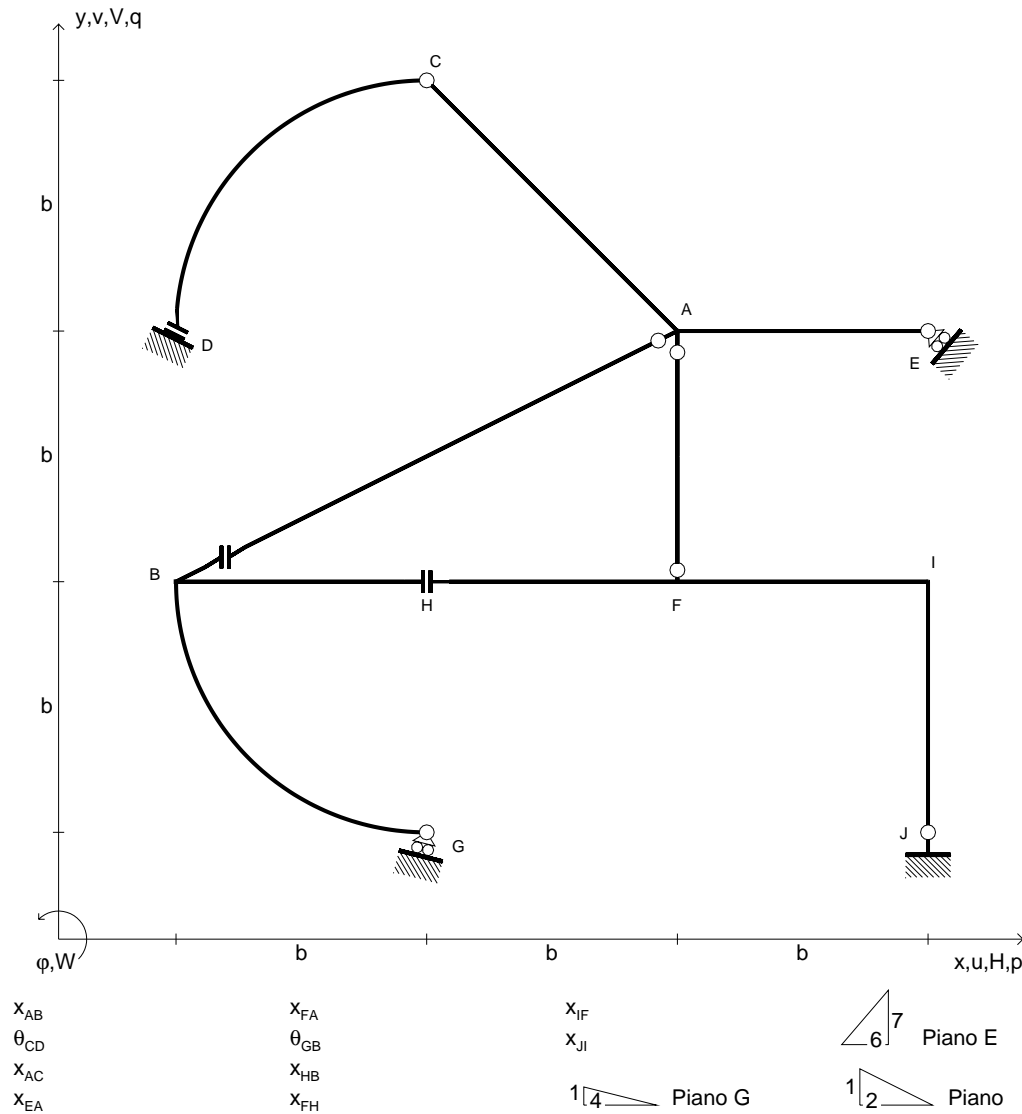
Svolgere l'analisi cinematica (geometrica e analitica).  
Tracciare il meccanismo o i meccanismi della struttura.  
Tracciare le mappe degli spost. orizzontali e verticali.

Calcolare il meccanismo o i meccanismi della struttura.  
 $J_{YZ} - x_{YZ} - \theta_{YZ}$  riferimento locale asta YZ con origine in Y.  
Piano di scorrimento del vincolo con inclinazione assegnata.  
@ Adolfo Zavelani Rossi, Politecnico di Milano, vers.21.03.11

SPOSTAMENTI RIGIDI DELLE ASTE

$u_{AAB} =$	$u_{CCB} =$	$u_{DDC} =$	$u_{EED} =$	$u_{FFE} =$	$u_{GGB} =$
$v_{AAB} =$	$v_{CCB} =$	$v_{DDC} =$	$v_{EED} =$	$v_{FFE} =$	$v_{GGB} =$
$\varphi_{AAB} =$	$\varphi_{CCB} =$	$\varphi_{DDC} =$	$\varphi_{EED} =$	$\varphi_{FFE} =$	$\varphi_{GGB} =$
$u_{HHI} =$	$u_{GGH} =$	$u_{JJG} =$	$u_{DDG} =$		
$v_{HHI} =$	$v_{GGH} =$	$v_{JJG} =$	$v_{DDG} =$		
$\varphi_{HHI} =$	$\varphi_{GGH} =$	$\varphi_{JJG} =$	$\varphi_{DDG} =$		





Svolgere l'analisi cinematica (geometrica e analitica).  
Tracciare il meccanismo o i meccanismi della struttura.  
Tracciare le mappe degli spost. orizzontali e verticali.

Calcolare il meccanismo o i meccanismi della struttura.  
 $J_{YZ} - x_{YZ} - \theta_{YZ}$  riferimento locale asta YZ con origine in Y.  
 Piano di scorrimento del vincolo con inclinazione assegnata.  
 @ Adolfo Zavelani Rossi, Politecnico di Milano, vers.21.03.11

rizzi 21.03.11

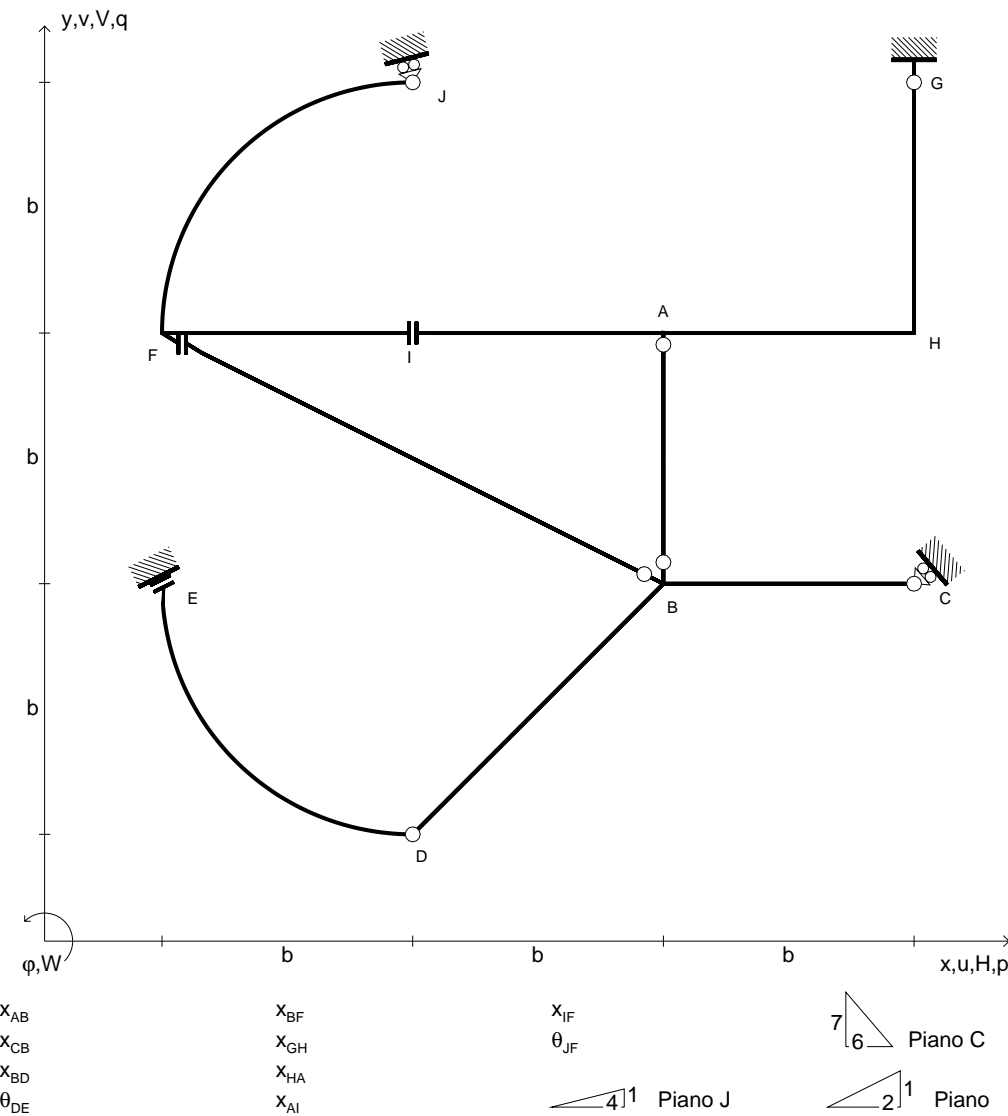
## SPOSTAMENTI RIGIDI DELLE ASTE

$u_{AAB} =$	$u_{CCD} =$	$u_{AAC} =$	$u_{EEA} =$	$u_{FFA} =$	$u_{GGB} =$
$v_{AAB} =$	$v_{CCD} =$	$v_{AAC} =$	$v_{EEA} =$	$v_{FFA} =$	$v_{GGB} =$
$\phi_{AAB} =$	$\phi_{CCD} =$	$\phi_{AAC} =$	$\phi_{EEA} =$	$\phi_{FFA} =$	$\phi_{GGB} =$
$u_{HHB} =$	$u_{FFH} =$	$u_{IIF} =$	$u_{JJI} =$		
$v_{HHB} =$	$v_{FFH} =$	$v_{IIF} =$	$v_{JJI} =$		
$\phi_{HHB} =$	$\phi_{FFH} =$	$\phi_{IIF} =$	$\phi_{JJI} =$		

@ Adolfo Zavelani Rossi, Politecnico di Milano, vers.21.03.11

rizzi 21.03.11





Svolgere l'analisi cinematica (geometrica e analitica).  
Tracciare il meccanismo o i meccanismi della struttura.  
Tracciare le mappe degli spost. orizzontali e verticali.

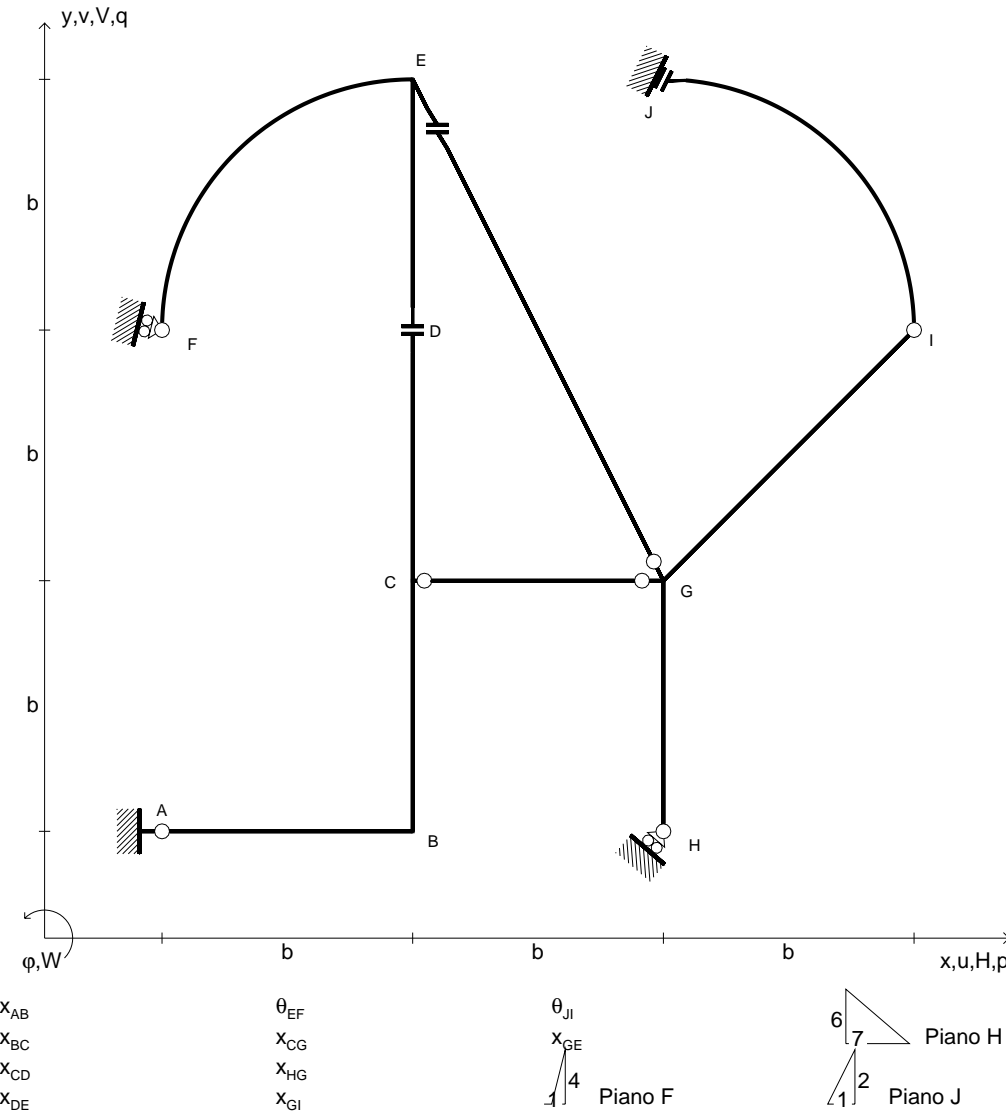
Calcolare il meccanismo o i meccanismi della struttura.  
 $J_{YZ} - x_{YZ} - \theta_{YZ}$  riferimento locale asta YZ con origine in Y.  
Piano di scorrimento del vincolo con inclinazione assegnata.  
@ Adolfo Zavelani Rossi, Politecnico di Milano, vers.21.03.11

SPOSTAMENTI RIGIDI DELLE ASTE

$u_{AAB} =$	$u_{CCB} =$	$u_{BBD} =$	$u_{DDE} =$	$u_{BBF} =$	$u_{GGH} =$
$v_{AAB} =$	$v_{CCB} =$	$v_{BBD} =$	$v_{DDE} =$	$v_{BBF} =$	$v_{GGH} =$
$\phi_{AAB} =$	$\phi_{CCB} =$	$\phi_{BBD} =$	$\phi_{DDE} =$	$\phi_{BBF} =$	$\phi_{GGH} =$
$u_{HHA} =$	$u_{AAI} =$	$u_{IIF} =$	$u_{JJF} =$		
$v_{HHA} =$	$v_{AAI} =$	$v_{IIF} =$	$v_{JJF} =$		
$\phi_{HHA} =$	$\phi_{AAI} =$	$\phi_{IIF} =$	$\phi_{JJF} =$		







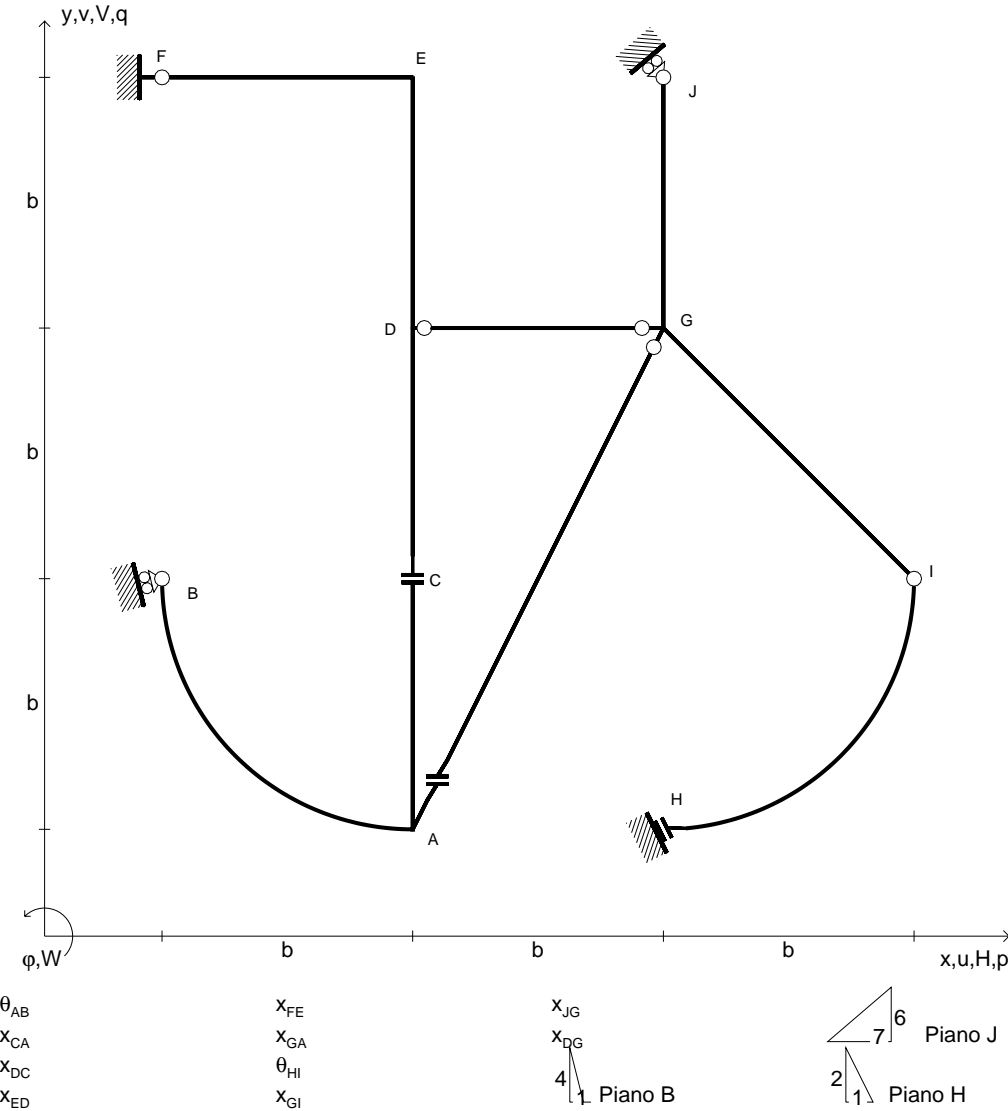
Svolgere l'analisi cinematica (geometrica e analitica).  
Tracciare il meccanismo o i meccanismi della struttura.  
Tracciare le mappe degli spost. orizzontali e verticali.

Calcolare il meccanismo o i meccanismi della struttura.  
 $J_{YZ} - x_{YZ} - \theta_{YZ}$  riferimento locale asta YZ con origine in Y.  
Piano di scorrimento del vincolo con inclinazione assegnata.  
@ Adolfo Zavelani Rossi, Politecnico di Milano, vers.21.03.11

SPOSTAMENTI RIGIDI DELLE ASTE

$u_{AAB} =$	$u_{BBC} =$	$u_{CCD} =$	$u_{DDE} =$	$u_{EEF} =$	$u_{CCG} =$
$v_{AAB} =$	$v_{BBC} =$	$v_{CCD} =$	$v_{DDE} =$	$v_{EEF} =$	$v_{CCG} =$
$\varphi_{AAB} =$	$\varphi_{BBC} =$	$\varphi_{CCD} =$	$\varphi_{DDE} =$	$\varphi_{EEF} =$	$\varphi_{CCG} =$
$u_{HHG} =$	$u_{GGI} =$	$u_{JJI} =$	$u_{GGE} =$		
$v_{HHG} =$	$v_{GGI} =$	$v_{JJI} =$	$v_{GGE} =$		
$\varphi_{HHG} =$	$\varphi_{GGI} =$	$\varphi_{JJI} =$	$\varphi_{GGE} =$		





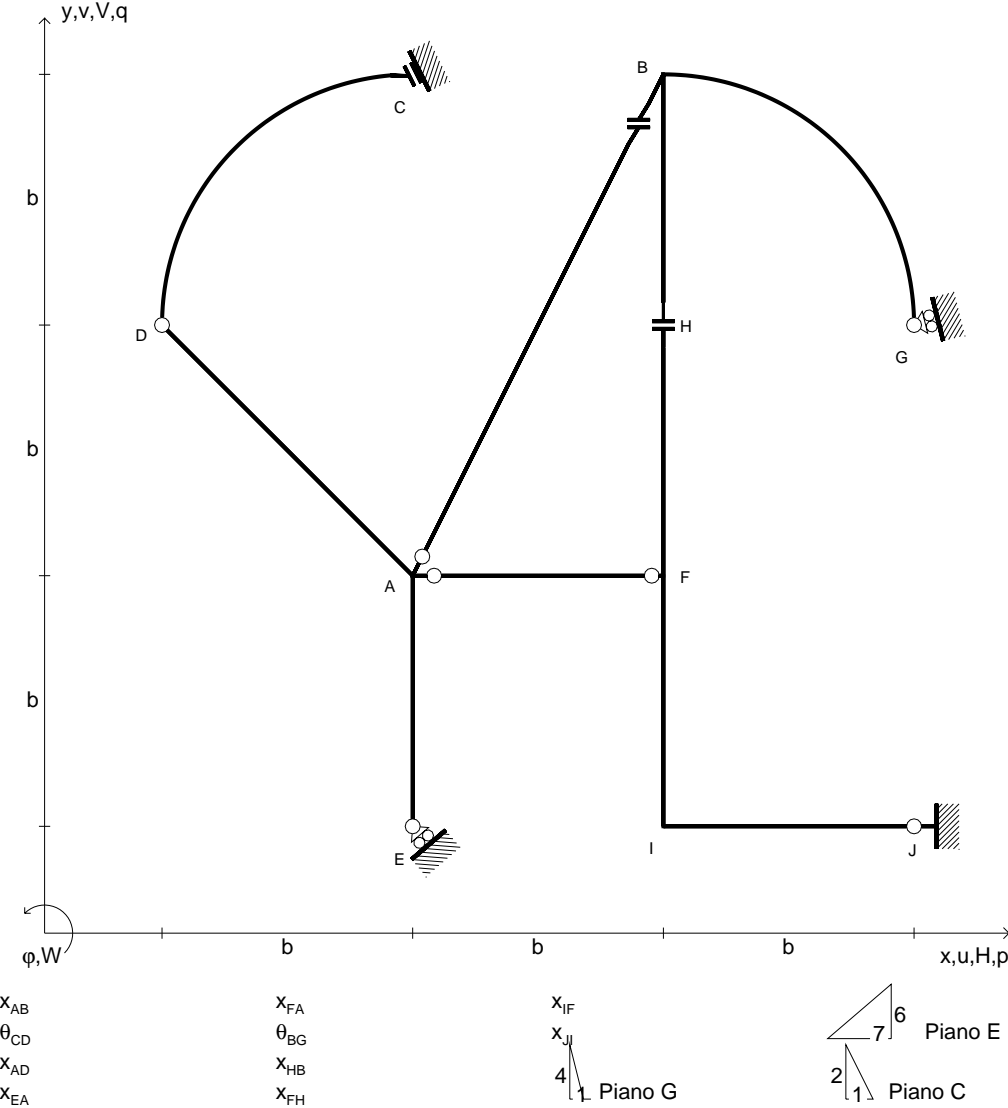
Svolgere l'analisi cinematica (geometrica e analitica).  
Tracciare il meccanismo o i meccanismi della struttura.  
Tracciare le mappe degli spost. orizzontali e verticali.

Calcolare il meccanismo o i meccanismi della struttura.  
 $J_{YZ} - x_{YZ} - \theta_{YZ}$  riferimento locale asta YZ con origine in Y.  
Piano di scorrimento del vincolo con inclinazione assegnata.  
@ Adolfo Zavelani Rossi, Politecnico di Milano, vers.21.03.11

SPOSTAMENTI RIGIDI DELLE ASTE

$u_{AAB} =$	$u_{CCA} =$	$u_{DDC} =$	$u_{EED} =$	$u_{FFE} =$	$u_{GGA} =$
$v_{AAB} =$	$v_{CCA} =$	$v_{DDC} =$	$v_{EED} =$	$v_{FFE} =$	$v_{GGA} =$
$\phi_{AAB} =$	$\phi_{CCA} =$	$\phi_{DDC} =$	$\phi_{EED} =$	$\phi_{FFE} =$	$\phi_{GGA} =$
$u_{HHI} =$	$u_{GGI} =$	$u_{JJG} =$	$u_{DDG} =$		
$v_{HHI} =$	$v_{GGI} =$	$v_{JJG} =$	$v_{DDG} =$		
$\phi_{HHI} =$	$\phi_{GGI} =$	$\phi_{JJG} =$	$\phi_{DDG} =$		





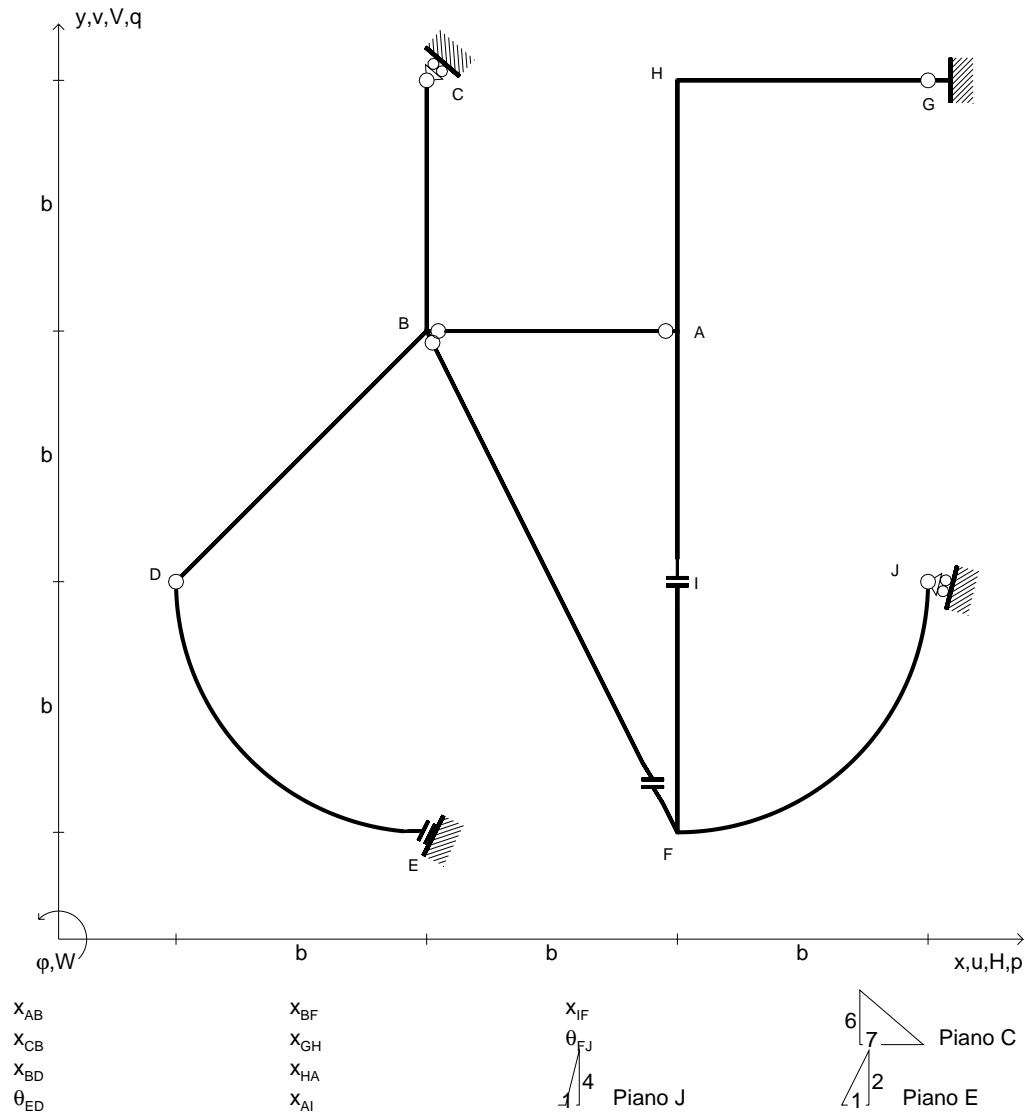
Svolgere l'analisi cinematica (geometrica e analitica).  
Tracciare il meccanismo o i meccanismi della struttura.  
Tracciare le mappe degli spost. orizzontali e verticali.

Calcolare il meccanismo o i meccanismi della struttura.  
 $J_{YZ} - x_{YZ} - \theta_{YZ}$  riferimento locale asta YZ con origine in Y.  
Piano di scorrimento del vincolo con inclinazione assegnata.  
@ Adolfo Zavelani Rossi, Politecnico di Milano, vers.21.03.11

SPOSTAMENTI RIGIDI DELLE ASTE

$u_{AAB} =$	$u_{CCD} =$	$u_{AAD} =$	$u_{EEA} =$	$u_{FFA} =$	$u_{BBG} =$
$v_{AAB} =$	$v_{CCD} =$	$v_{AAD} =$	$v_{EEA} =$	$v_{FFA} =$	$v_{BBG} =$
$\phi_{AAB} =$	$\phi_{CCD} =$	$\phi_{AAD} =$	$\phi_{EEA} =$	$\phi_{FFA} =$	$\phi_{BBG} =$
$u_{HHB} =$	$u_{FFH} =$	$u_{IIF} =$	$u_{JJI} =$		
$v_{HHB} =$	$v_{FFH} =$	$v_{IIF} =$	$v_{JJI} =$		
$\phi_{HHB} =$	$\phi_{FFH} =$	$\phi_{IIF} =$	$\phi_{JJI} =$		





Svolgere l'analisi cinematica (geometrica e analitica).  
Tracciare il meccanismo o i meccanismi della struttura.  
Tracciare le mappe degli spost. orizzontali e verticali.

Calcolare il meccanismo o i meccanismi della struttura.  
 $J_{YZ} - x_{YZ} - \theta_{YZ}$  riferimento locale asta YZ con origine in Y.  
 Piano di scorrimento del vincolo con inclinazione assegnata.  
 @ Adolfo Zavelani Rossi, Politecnico di Milano, vers.21.03.11

rizzi 21.03.11

## SPOSTAMENTI RIGIDI DELLE ASTE

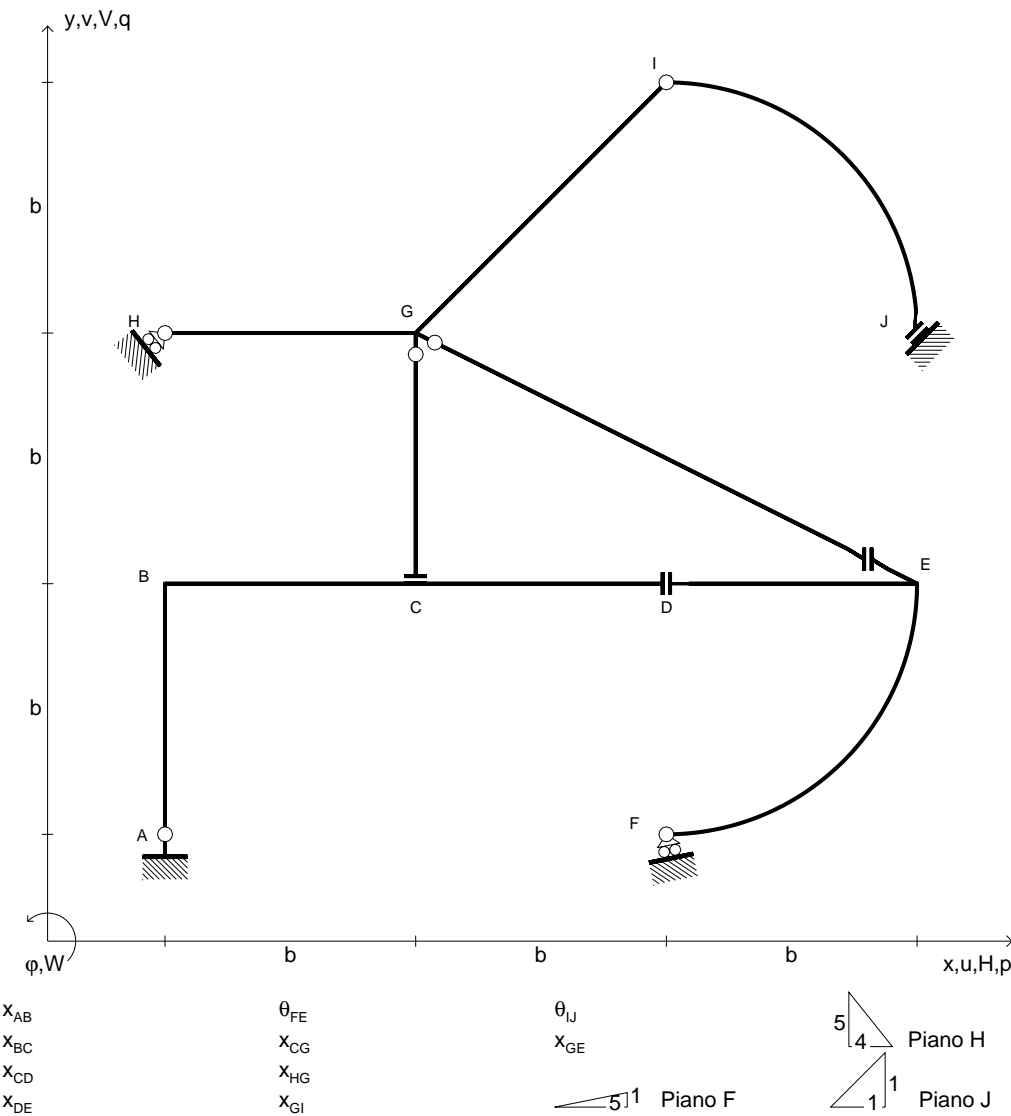
$U_{AAB} =$	$U_{CCB} =$	$U_{BBD} =$	$U_{EED} =$	$U_{BBF} =$	$U_{GGH} =$
$V_{AAB} =$	$V_{CCB} =$	$V_{BBD} =$	$V_{EED} =$	$V_{BBF} =$	$V_{GGH} =$
$\Phi_{AAB} =$	$\Phi_{CCB} =$	$\Phi_{BBD} =$	$\Phi_{EED} =$	$\Phi_{BBF} =$	$\Phi_{GGH} =$
$U_{HHA} =$	$U_{AAI} =$	$U_{IIF} =$	$U_{FFJ} =$		
$V_{HHA} =$	$V_{AAI} =$	$V_{IIF} =$	$V_{FFJ} =$		
$\Phi_{HHA} =$	$\Phi_{AAI} =$	$\Phi_{IIF} =$	$\Phi_{FFJ} =$		

@ Adolfo Zavelani Rossi, Politecnico di Milano, vers.21.03.11

rizzi 21.03.11







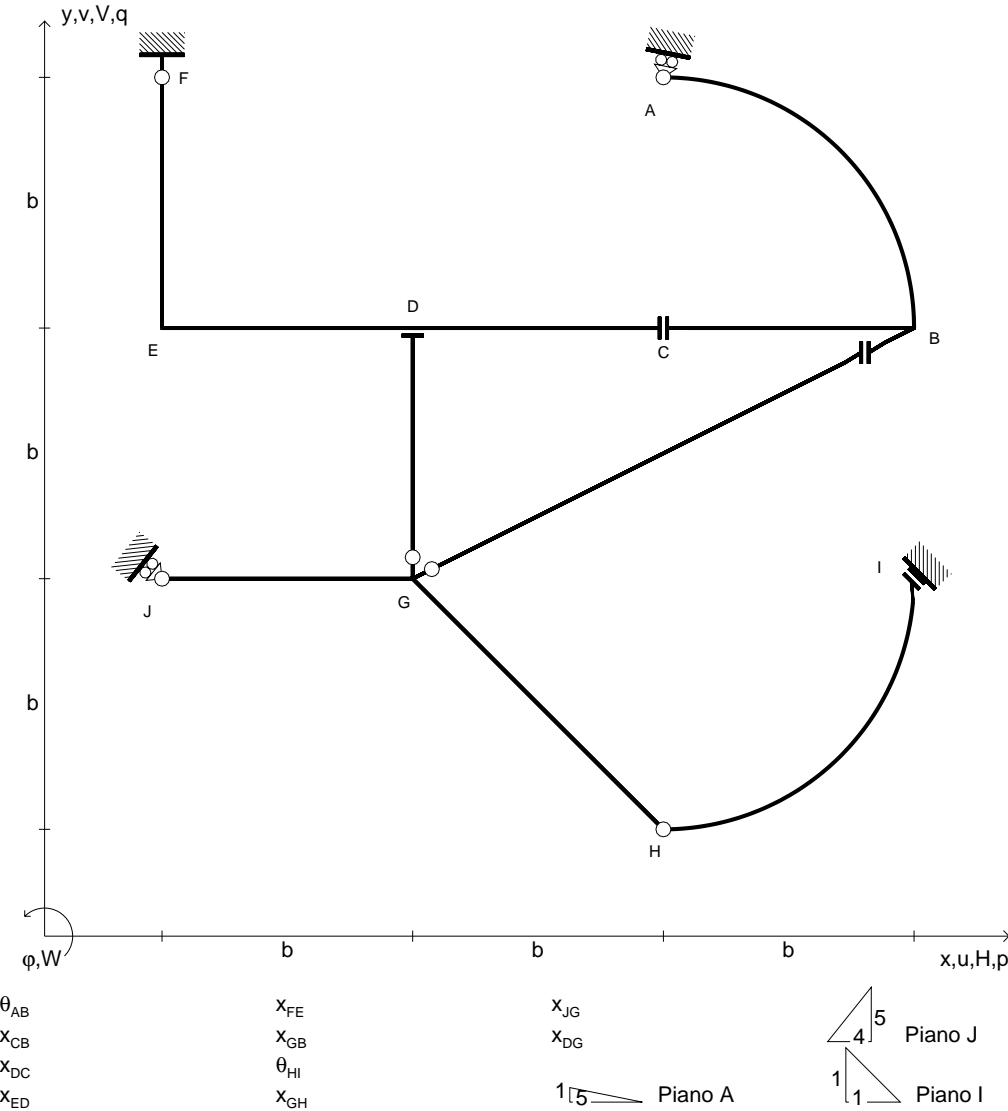
Svolgere l'analisi cinematica (geometrica e analitica).  
Tracciare il meccanismo o i meccanismi della struttura.  
Tracciare le mappe degli spost. orizzontali e verticali.

Calcolare il meccanismo o i meccanismi della struttura.  
 $J_{YZ} - x_{YZ} - \theta_{YZ}$  riferimento locale asta YZ con origine in Y.  
Piano di scorrimento del vincolo con inclinazione assegnata.  
@ Adolfo Zavelani Rossi, Politecnico di Milano, vers.21.03.11

SPOSTAMENTI RIGIDI DELLE ASTE

$u_{AAB} =$	$u_{BBC} =$	$u_{CCD} =$	$u_{DDE} =$	$u_{FFE} =$	$u_{CCG} =$
$v_{AAB} =$	$v_{BBC} =$	$v_{CCD} =$	$v_{DDE} =$	$v_{FFE} =$	$v_{CCG} =$
$\phi_{AAB} =$	$\phi_{BBC} =$	$\phi_{CCD} =$	$\phi_{DDE} =$	$\phi_{FFE} =$	$\phi_{CCG} =$
$u_{HHG} =$	$u_{GGI} =$	$u_{IJ} =$	$u_{GGE} =$		
$v_{HHG} =$	$v_{GGI} =$	$v_{IJ} =$	$v_{GGE} =$		
$\phi_{HHG} =$	$\phi_{GGI} =$	$\phi_{IJ} =$	$\phi_{GGE} =$		





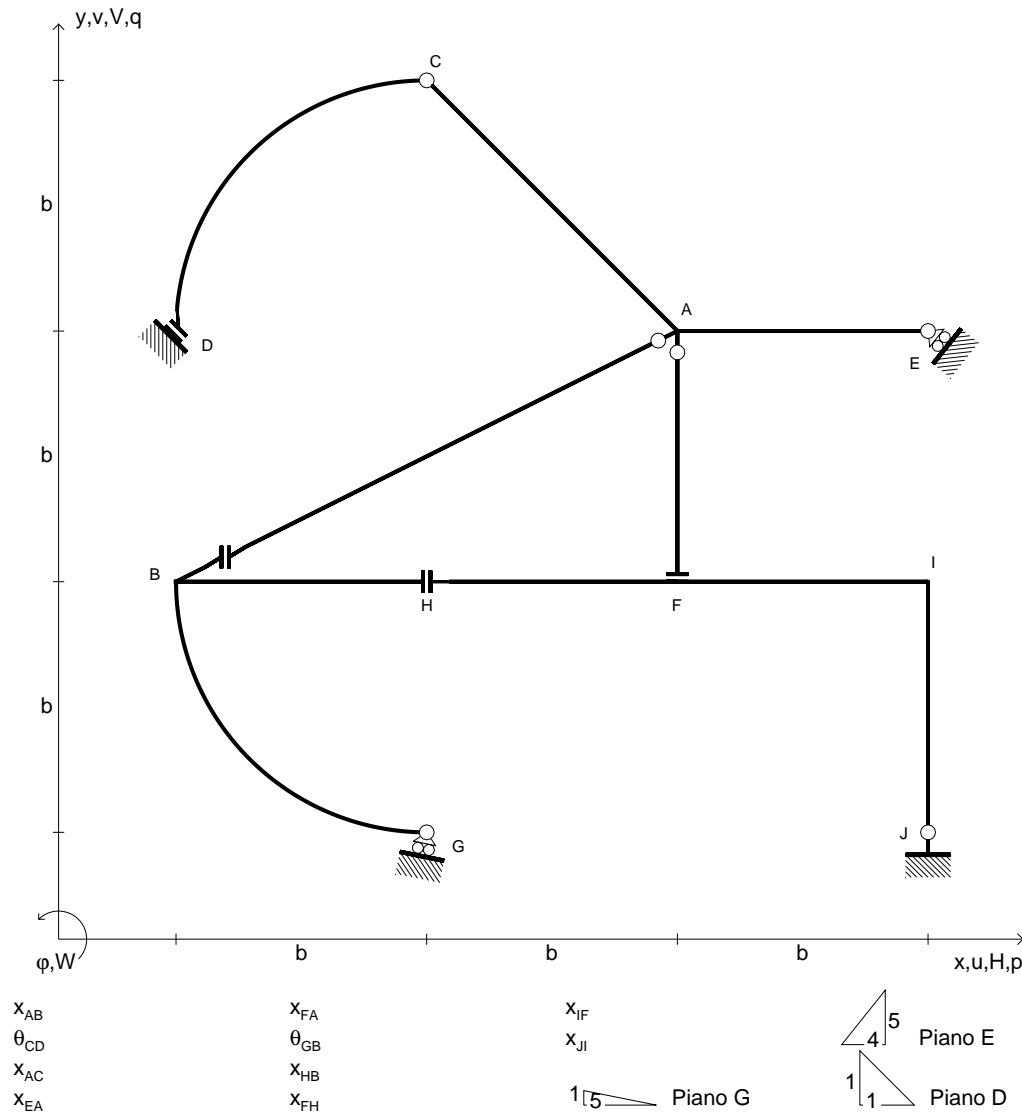
Svolgere l'analisi cinematica (geometrica e analitica).  
Tracciare il meccanismo o i meccanismi della struttura.  
Tracciare le mappe degli spost. orizzontali e verticali.

Calcolare il meccanismo o i meccanismi della struttura.  
 $J_{YZ} - x_{YZ} - \theta_{YZ}$  riferimento locale asta YZ con origine in Y.  
Piano di scorrimento del vincolo con inclinazione assegnata.  
@ Adolfo Zavelani Rossi, Politecnico di Milano, vers.21.03.11

SPOSTAMENTI RIGIDI DELLE ASTE

$u_{AAB} =$	$u_{CCB} =$	$u_{DDC} =$	$u_{EED} =$	$u_{FFE} =$	$u_{GGB} =$
$v_{AAB} =$	$v_{CCB} =$	$v_{DDC} =$	$v_{EED} =$	$v_{FFE} =$	$v_{GGB} =$
$\phi_{AAB} =$	$\phi_{CCB} =$	$\phi_{DDC} =$	$\phi_{EED} =$	$\phi_{FFE} =$	$\phi_{GGB} =$
$u_{HHI} =$	$u_{GGH} =$	$u_{JJG} =$	$u_{DDG} =$		
$v_{HHI} =$	$v_{GGH} =$	$v_{JJG} =$	$v_{DDG} =$		
$\phi_{HHI} =$	$\phi_{GGH} =$	$\phi_{JJG} =$	$\phi_{DDG} =$		





Svolgere l'analisi cinematica (geometrica e analitica).  
Tracciare il meccanismo o i meccanismi della struttura.  
Tracciare le mappe degli spost. orizzontali e verticali.

Calcolare il meccanismo o i meccanismi della struttura.  
 $J_{YZ} - x_{YZ} - \theta_{YZ}$  riferimento locale asta YZ con origine in Y.  
 Piano di scorrimento del vincolo con inclinazione assegnata.  
 @ Adolfo Zavelani Rossi, Politecnico di Milano, vers.21.03.11

rizzi 21.03.11

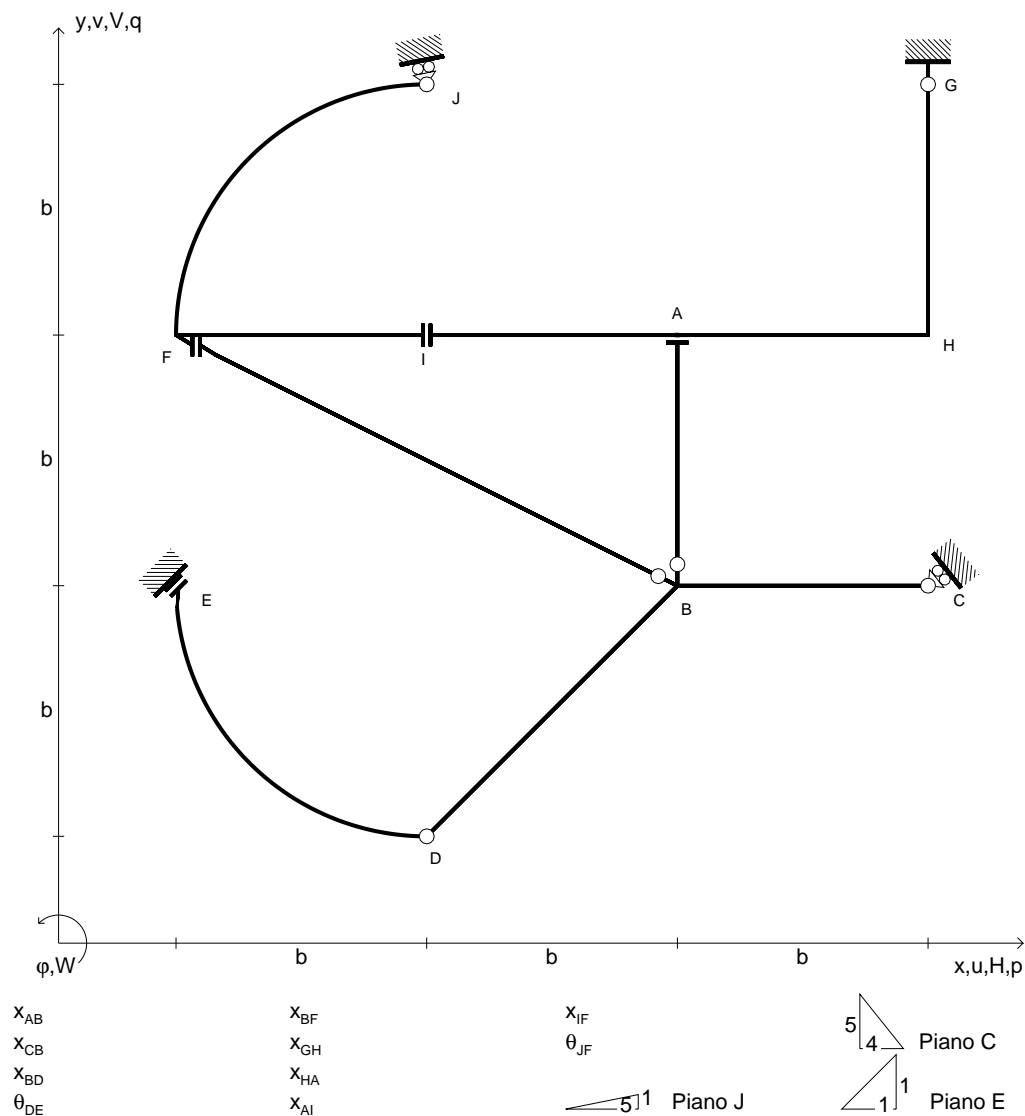
## SPOSTAMENTI RIGIDI DELLE ASTE

$u_{AAB} =$	$u_{CCD} =$	$u_{AAC} =$	$u_{EEA} =$	$u_{FFA} =$	$u_{GGB} =$
$v_{AAB} =$	$v_{CCD} =$	$v_{AAC} =$	$v_{EEA} =$	$v_{FFA} =$	$v_{GGB} =$
$\phi_{AAB} =$	$\phi_{CCD} =$	$\phi_{AAC} =$	$\phi_{EEA} =$	$\phi_{FFA} =$	$\phi_{GGB} =$
$u_{HHB} =$	$u_{FFH} =$	$u_{IIF} =$	$u_{JJI} =$		
$v_{HHB} =$	$v_{FFH} =$	$v_{IIF} =$	$v_{JJI} =$		
$\phi_{HHB} =$	$\phi_{FFH} =$	$\phi_{IIF} =$	$\phi_{JJI} =$		

@ Adolfo Zavelani Rossi, Politecnico di Milano, vers.21.03.11

rizzi 21.03.11





Svolgere l'analisi cinematica (geometrica e analitica).  
Tracciare il meccanismo o i meccanismi della struttura.  
Tracciare le mappe degli spost. orizzontali e verticali.

Calcolare il meccanismo o i meccanismi della struttura.  
 $J_{YZ} - x_{YZ} - \theta_{YZ}$  riferimento locale asta YZ con origine in Y.  
 Piano di scorrimento del vincolo con inclinazione assegnata.  
 @ Adolfo Zavelani Rossi, Politecnico di Milano, vers.21.03.11

rizzi 21.03.11

## SPOSTAMENTI RIGIDI DELLE ASTE

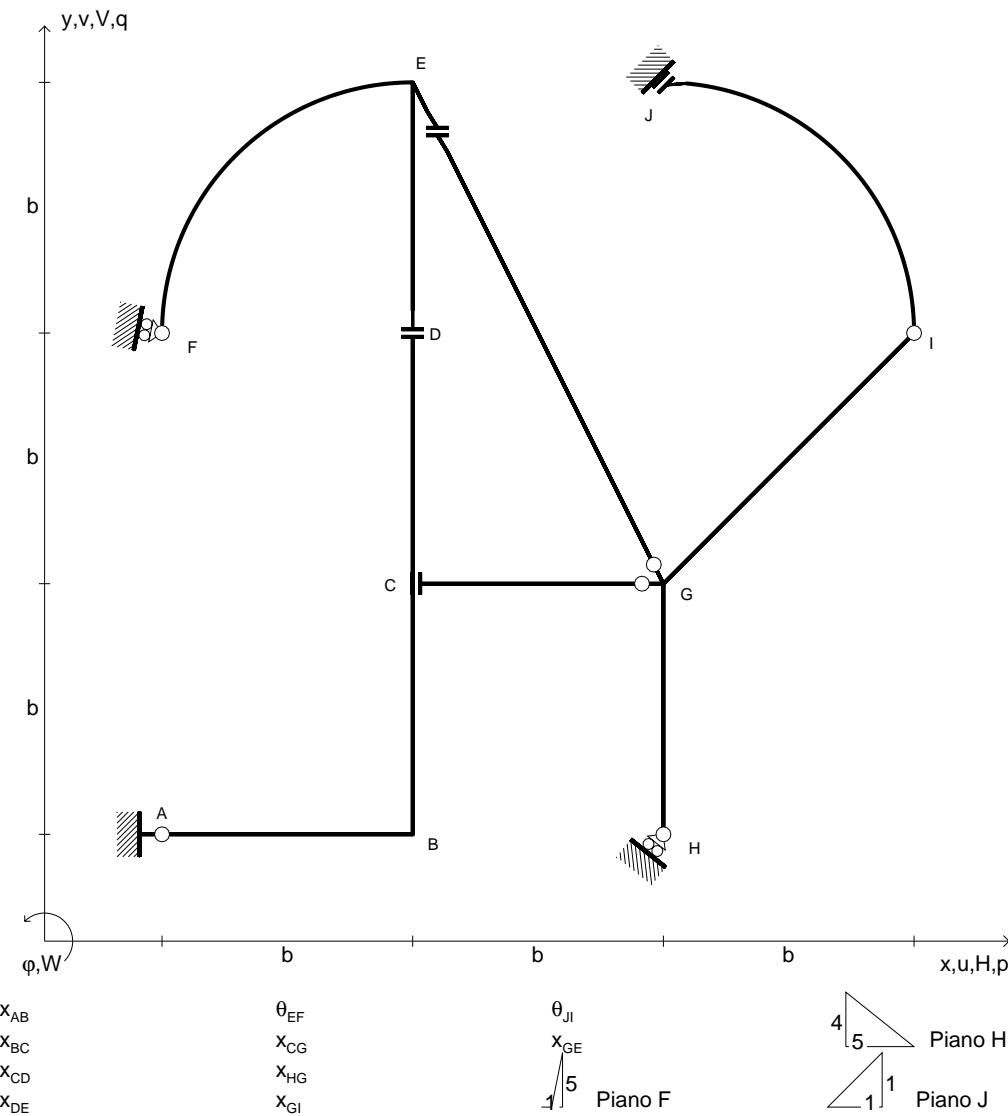
$u_{AAB} =$	$u_{CCB} =$	$u_{BBD} =$	$u_{DDE} =$	$u_{BBF} =$	$u_{GGH} =$
$v_{AAB} =$	$v_{CCB} =$	$v_{BBD} =$	$v_{DDE} =$	$v_{BBF} =$	$v_{GGH} =$
$\phi_{AAB} =$	$\phi_{CCB} =$	$\phi_{BBD} =$	$\phi_{DDE} =$	$\phi_{BBF} =$	$\phi_{GGH} =$
$u_{HHA} =$	$u_{AAI} =$	$u_{IIF} =$	$u_{JJF} =$		
$v_{HHA} =$	$v_{AAI} =$	$v_{IIF} =$	$v_{JJF} =$		
$\phi_{HHA} =$	$\phi_{AAI} =$	$\phi_{IIF} =$	$\phi_{JJF} =$		

@ Adolfo Zavelani Rossi, Politecnico di Milano, vers.21.03.11

rizzi 21.03.11







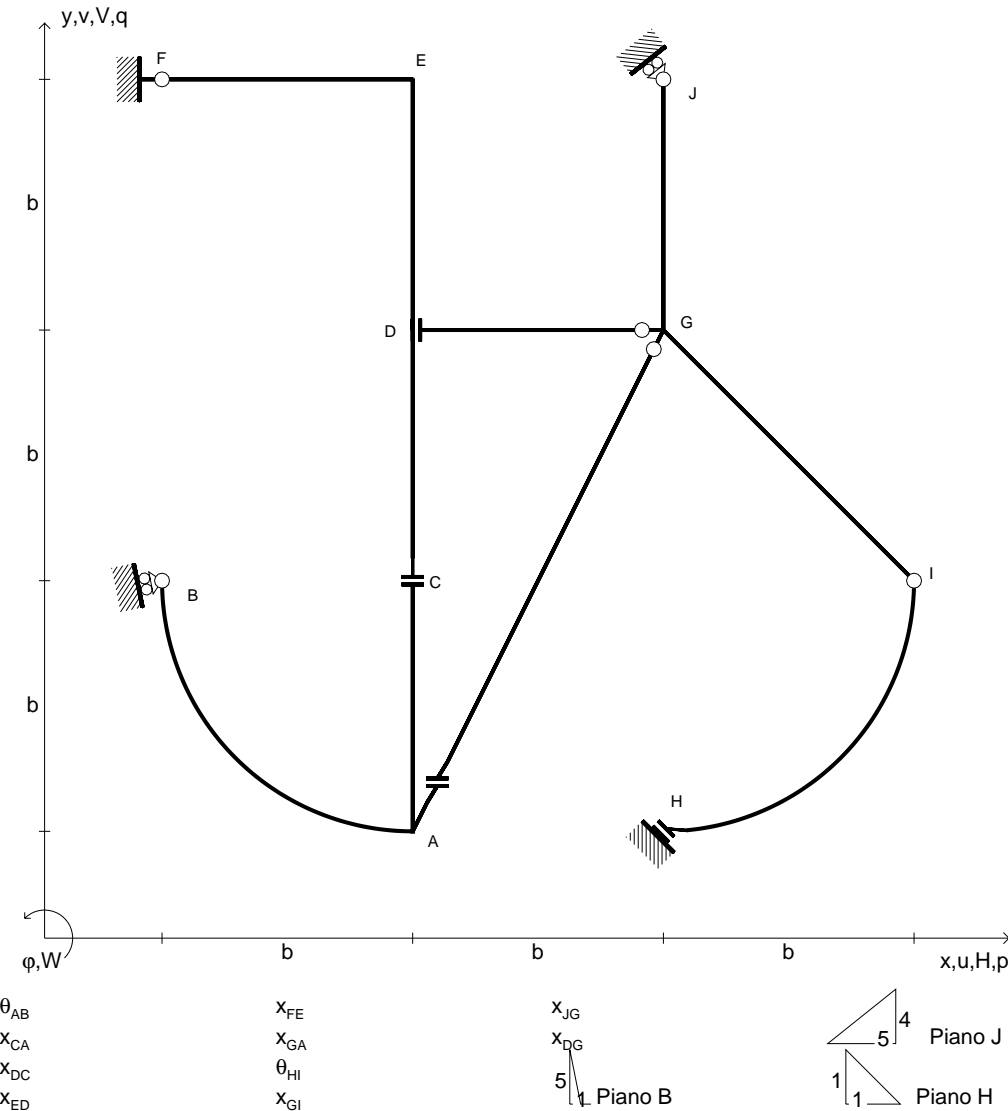
Svolgere l'analisi cinematica (geometrica e analitica).  
Tracciare il meccanismo o i meccanismi della struttura.  
Tracciare le mappe degli spost. orizzontali e verticali.

Calcolare il meccanismo o i meccanismi della struttura.  
 $J_{YZ} - x_{YZ} - \theta_{YZ}$  riferimento locale asta YZ con origine in Y.  
Piano di scorrimento del vincolo con inclinazione assegnata.  
@ Adolfo Zavelani Rossi, Politecnico di Milano, vers.21.03.11

SPOSTAMENTI RIGIDI DELLE ASTE

$u_{AAB} =$	$u_{BBC} =$	$u_{CCD} =$	$u_{DDE} =$	$u_{EEF} =$	$u_{CCG} =$
$v_{AAB} =$	$v_{BBC} =$	$v_{CCD} =$	$v_{DDE} =$	$v_{EEF} =$	$v_{CCG} =$
$\phi_{AAB} =$	$\phi_{BBC} =$	$\phi_{CCD} =$	$\phi_{DDE} =$	$\phi_{EEF} =$	$\phi_{CCG} =$
$u_{HHG} =$	$u_{GGI} =$	$u_{JJI} =$	$u_{GGE} =$		
$v_{HHG} =$	$v_{GGI} =$	$v_{JJI} =$	$v_{GGE} =$		
$\phi_{HHG} =$	$\phi_{GGI} =$	$\phi_{JJI} =$	$\phi_{GGE} =$		





Svolgere l'analisi cinematica (geometrica e analitica).  
Tracciare il meccanismo o i meccanismi della struttura.  
Tracciare le mappe degli spost. orizzontali e verticali.

Calcolare il meccanismo o i meccanismi della struttura.  
 $J_{YZ} - x_{YZ} - \theta_{YZ}$  riferimento locale asta YZ con origine in Y.  
Piano di scorrimento del vincolo con inclinazione assegnata.  
@ Adolfo Zavelani Rossi, Politecnico di Milano, vers.21.03.11

SPOSTAMENTI RIGIDI DELLE ASTE

$u_{AAB} =$	$u_{CCA} =$	$u_{DDC} =$	$u_{EED} =$	$u_{FFE} =$	$u_{GGA} =$
$v_{AAB} =$	$v_{CCA} =$	$v_{DDC} =$	$v_{EED} =$	$v_{FFE} =$	$v_{GGA} =$
$\varphi_{AAB} =$	$\varphi_{CCA} =$	$\varphi_{DDC} =$	$\varphi_{EED} =$	$\varphi_{FFE} =$	$\varphi_{GGA} =$
$u_{HHI} =$	$u_{GGI} =$	$u_{JJG} =$	$u_{DDG} =$		
$v_{HHI} =$	$v_{GGI} =$	$v_{JJG} =$	$v_{DDG} =$		
$\varphi_{HHI} =$	$\varphi_{GGI} =$	$\varphi_{JJG} =$	$\varphi_{DDG} =$		

