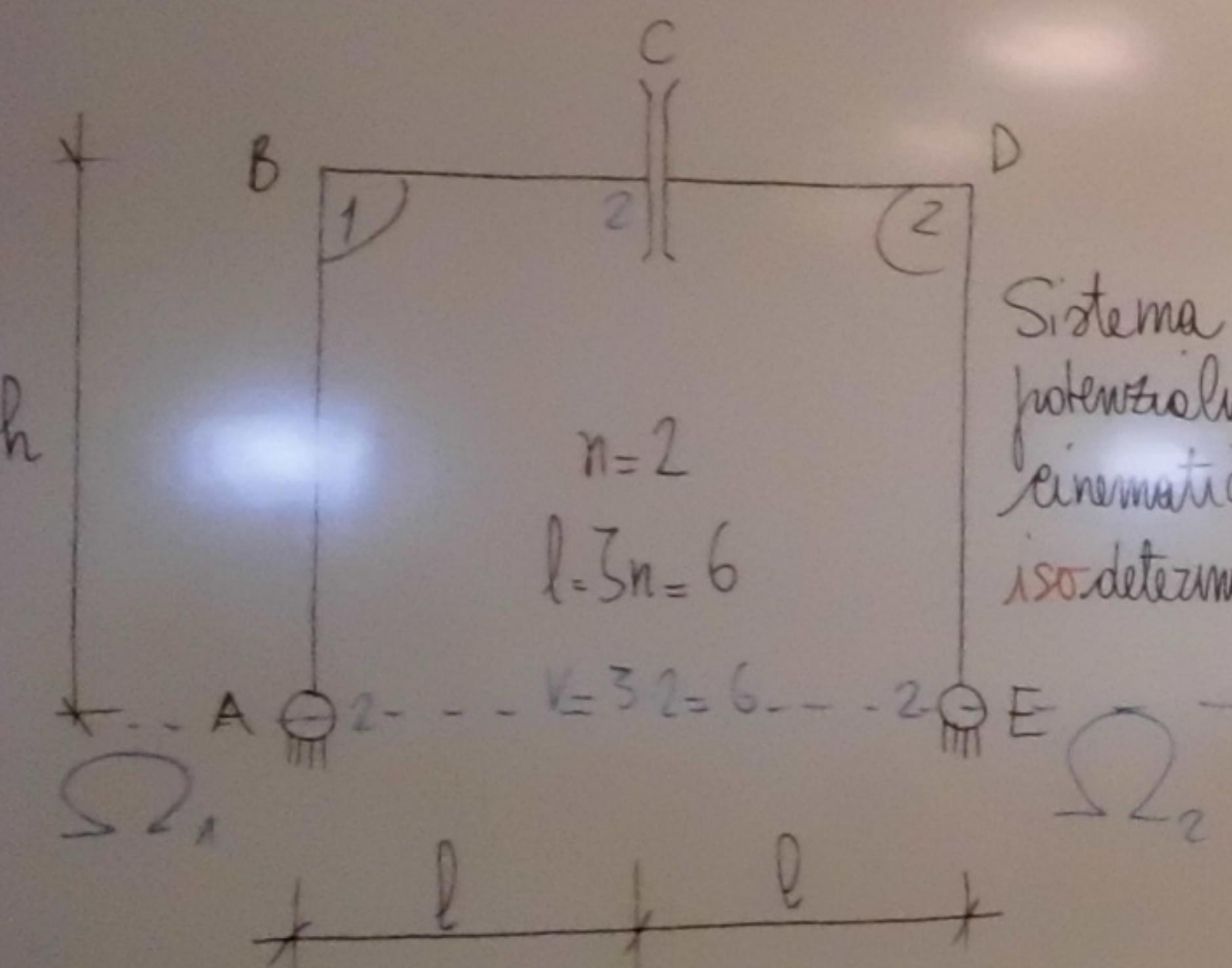
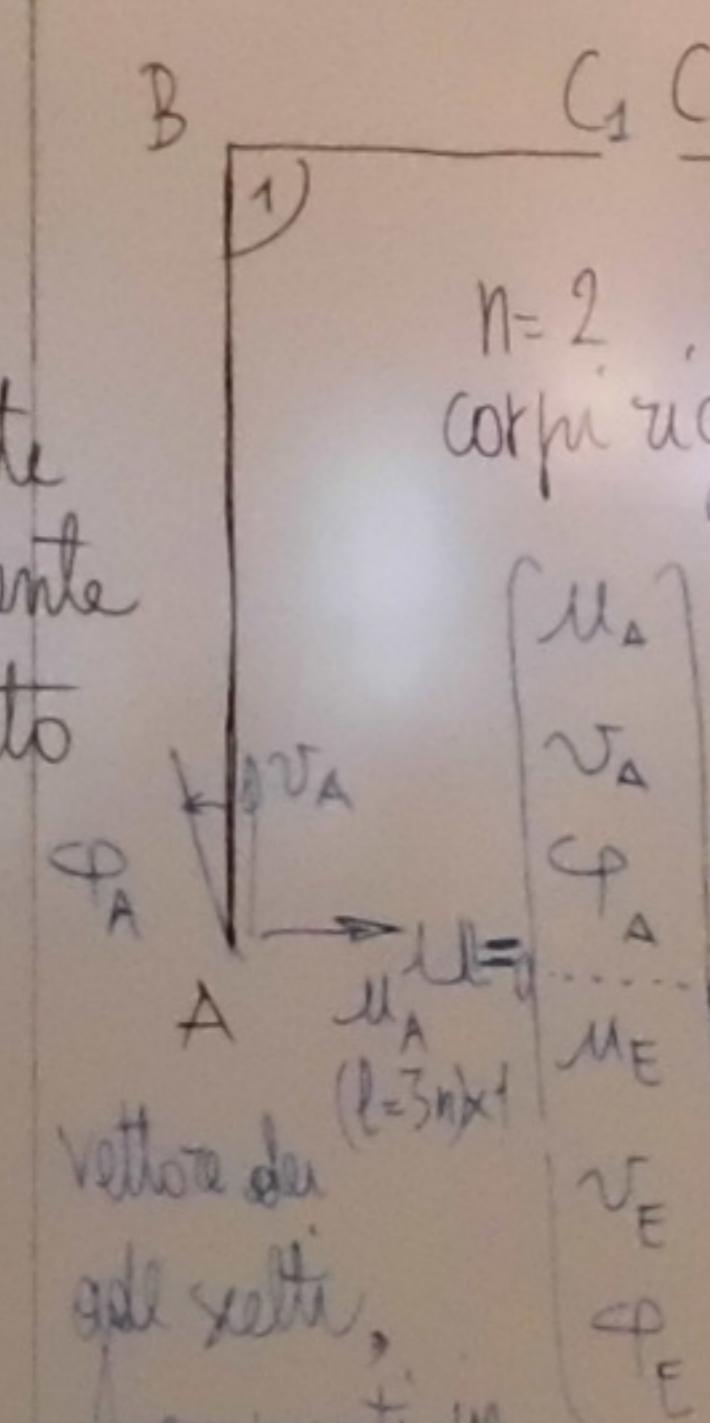


# AC analitica



AC Geometrica: trattasi di un sistema certamente gallestito.  
Rigido ( $L = 1$ )  $\rightarrow$  cinematicamente instabile.

## Approccio analitico (completo)



Vettore delle  
 coordinate  
 dei sei  
 componenti in  
 numeri pari  $l=3n$

Scrittura delle equazioni di vincolo  
 corrispondenti ai gradi di libertà rimossi

$u_A = 0$ $v_A = 0$ $\Delta u_c = u_{c_2} - u_{c_1} = 0$ $\Delta \varphi_c = \varphi_{c_2} - \varphi_{c_1} = 0$ $u_E = 0$ $v_E = 0$	$u_A = 1 \cdot u_A$ $v_A = 1 \cdot v_A$ $\Delta u_c = 1 \cdot u_E - h \cdot \varphi_E - 1 \cdot u_A + h \cdot \varphi_A$ $\Delta \varphi_c = 1 \cdot \varphi_E - 1 \cdot \varphi_A$ $u_E = 1 \cdot u_E$ $v_E = 1 \cdot v_E$	$r = 5$ $L = l - r = 6 - 5 = 1$ sistema labile $\Delta u_c = 1 \cdot u_E - h \cdot \varphi_E - 1 \cdot u_A + h \cdot \varphi_A$ $\Delta \varphi_c = 1 \cdot \varphi_E - 1 \cdot \varphi_A$ $u_E = 1 \cdot u_E$ $v_E = 1 \cdot v_E$
--	--	--

vettore delle  
 coordinate  
 dei sei  
 componenti in  
 numeri pari  $l=3n$

Scrittura matriciale

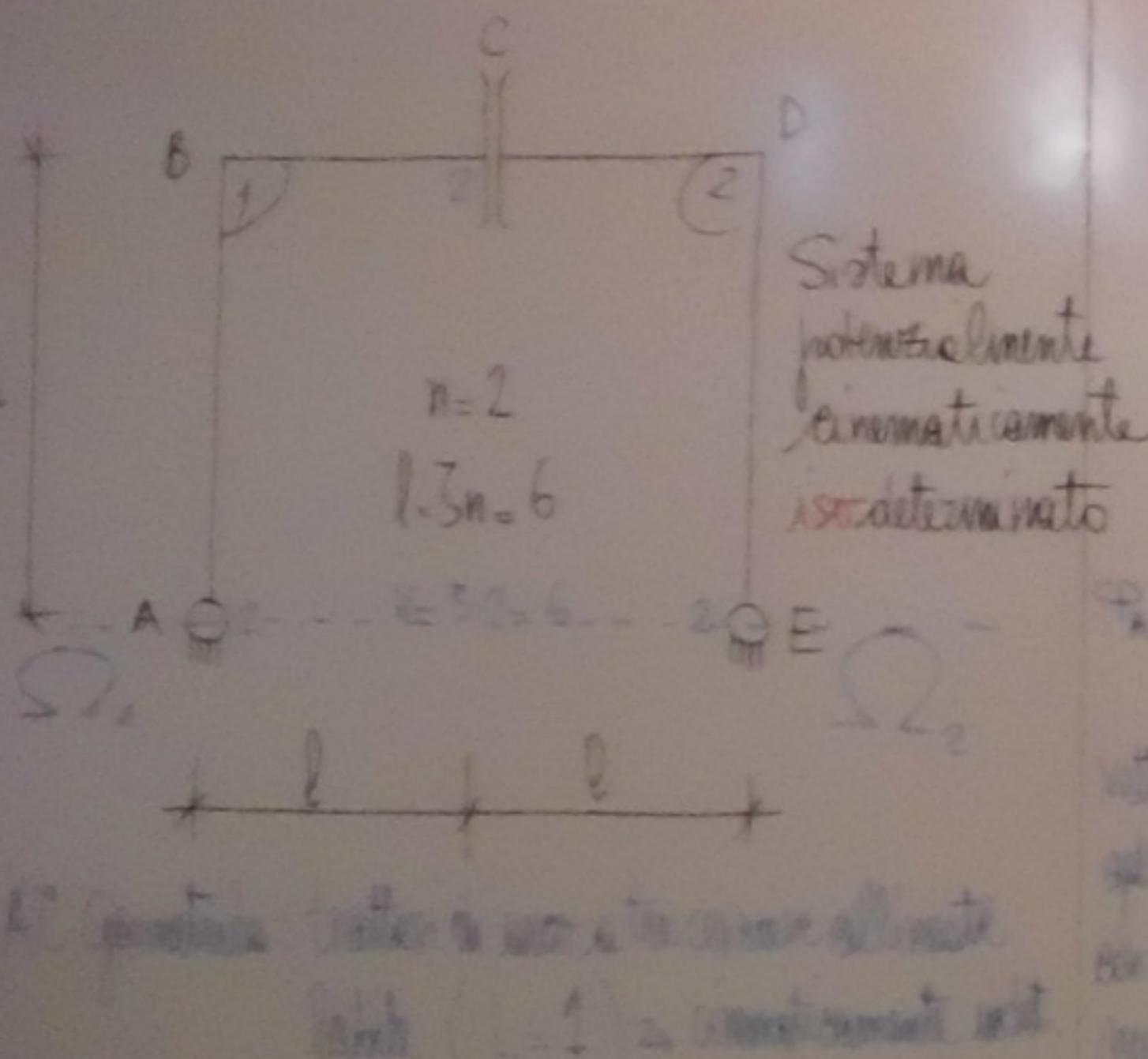
$u_A \quad v_A \quad \varphi_A \quad u_E \quad v_E$	$u_A \quad v_A \quad \varphi_A \quad u_E \quad v_E$	$1 \quad 0 \quad 0 \quad 0 \quad 0 \quad 0$ $0 \quad 1 \quad 0 \quad 0 \quad 0 \quad 0$ $-1 \quad 0 \quad h \quad 1 \quad 0 \quad 1$ $0 \quad 0 \quad -1 \quad 0 \quad 0 \quad 1$ $0 \quad 0 \quad 0 \quad 1 \quad 0 \quad 0$ $0 \quad 0 \quad 0 \quad 0 \quad 1 \quad 0$
---	---	--

Matrice di  
 rigidezza e di  
 condizionabilità

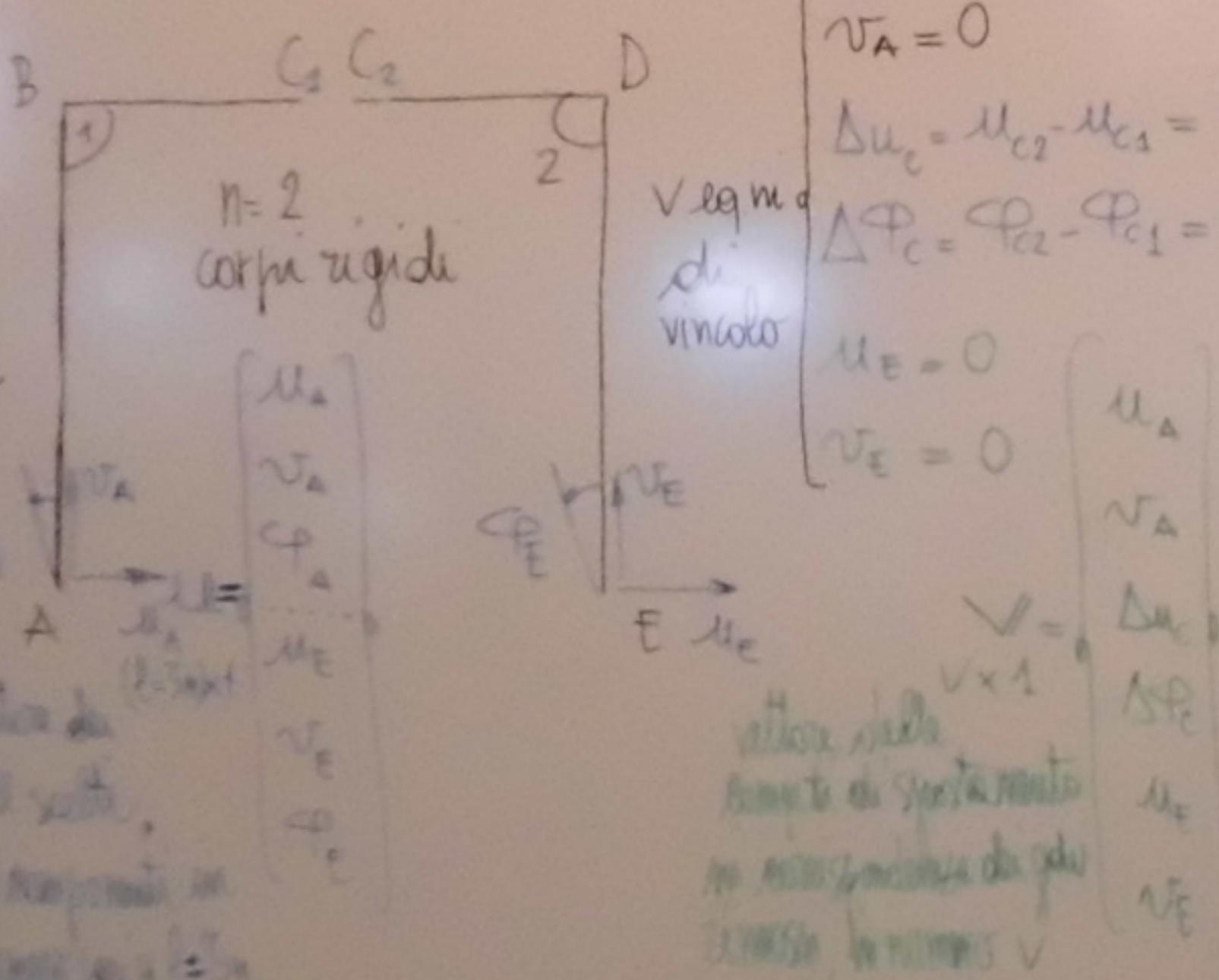
$L = N[C] = l - r[C] > 0$

Sistema 2  $\rightarrow$  rigidezza  
 del sistema di  
 spostamento  
 del sistema di  
 spostamento

## AC analitica



## Analisi analitico (completo)



Scrittura delle eqm di vincolo corrispondenti ai gdm rimossi

$$\begin{cases} u_A = 0 \\ v_A = 0 \end{cases}$$

$$\begin{cases} \Delta u_c = u_{c_2} - u_{c_1} = 0 \\ \Delta \Phi_c = \Phi_{c_2} - \Phi_{c_1} = 0 \end{cases}$$

$$\begin{cases} u_E = 0 \\ v_E = 0 \end{cases}$$

$$\begin{cases} \Delta u_c = u_A - u_E \\ \Delta \Phi_c = \Phi_A - \Phi_E \end{cases}$$

$$\begin{cases} v_E = v_A \\ c_E = c_A \end{cases}$$

$$2 > \text{dgr}[C] = h - h = 0$$

C singolare  $\rightarrow$  instabile

$$\left\{ \begin{array}{l} r=5 \\ L = l - r = 6 - 5 = 1 \end{array} \right.$$

sistema labile

$$\forall \times 1$$

$$\Delta u_c = u_A - u_E$$

$$v_E = v_A$$

$$c_E = c_A$$

$$\text{grado di libertà}$$

$$\text{grado di indetermin.}$$

$$\text{cinematica}$$

$$v_E = v_A$$

$$c_E = c_A$$

$$2 > \text{dgr}[C] = h - h = 0$$

$$C \text{ singolare} \rightarrow \text{instabile}$$

Scrittura matriciale (relazione lineare tra  $\forall$  e  $u$ )

$$\begin{bmatrix} u_A & v_A & \Phi_A & u_E & v_E & \Phi_E \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ -1 & 0 & h & 1 & 0 & -h \\ 0 & 0 & -1 & 0 & 0 & 1 \\ 0 & 0 & 0 & 1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 1 & 0 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} u_A \\ v_A \\ \Phi_A \\ u_E \\ v_E \\ \Phi_E \end{bmatrix}$$

$$\begin{aligned} \text{legni di vincolo} \\ \forall \times 6 \\ \text{vincoli} \\ \text{ridotti} \\ \downarrow \downarrow \\ C \cdot u = \forall = 0 \end{aligned}$$

matrice di congruenza o di compatibilità

sistema lineare

omogeneo (vincoli non ridotti)

proprietà algebriche della matrice di congruenza: determinante di congruenza

diminuzione del nucleo della matrice  $C$

$\text{dgr}[C] = n - r[C] \geq 0$

$\text{Sistema 2} \rightarrow$

di congruenza

lineare indipendente

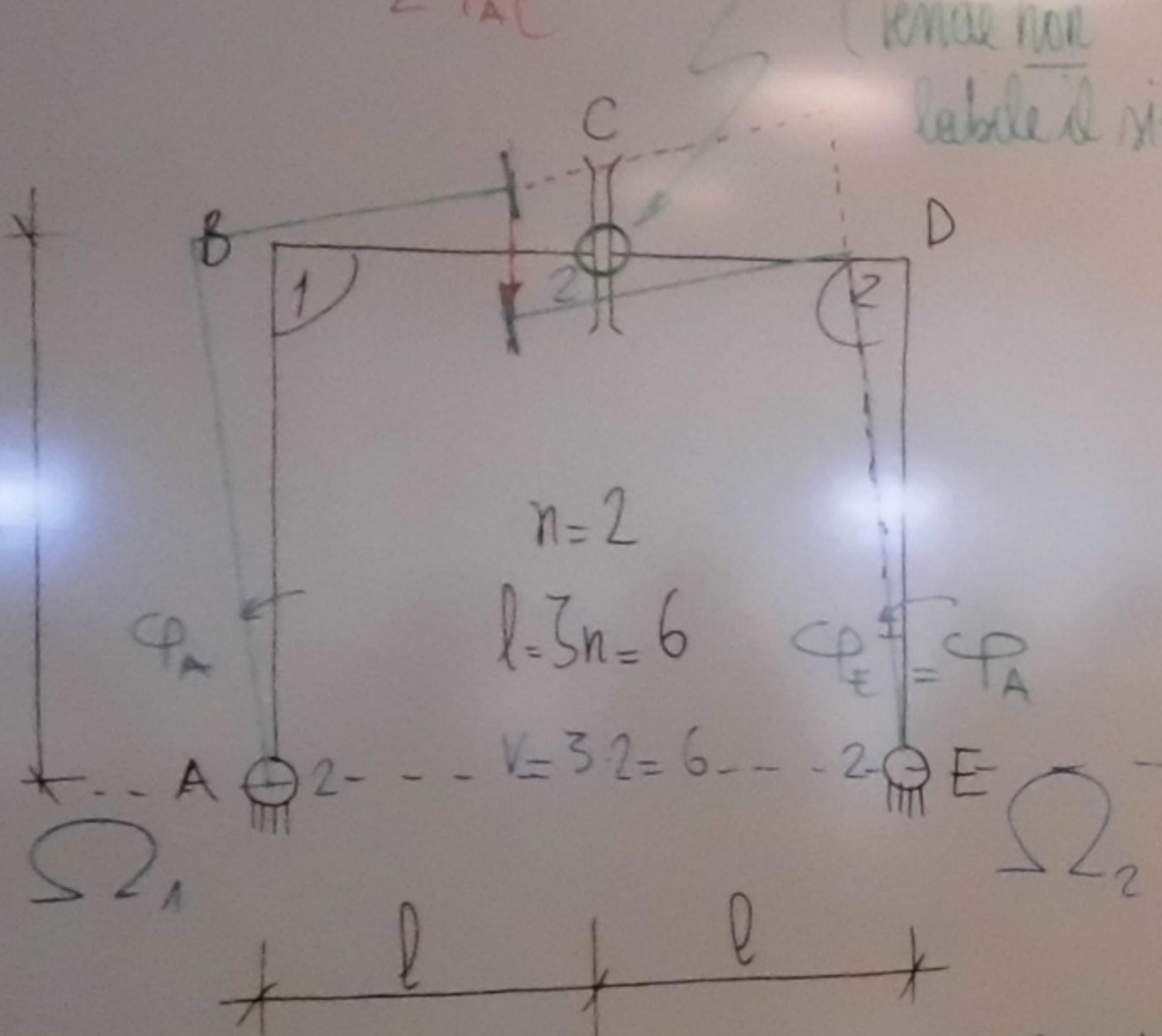
$r[C] \leq \min\{n, l\}$

$\text{caso} \rightarrow u = 0$



24PL

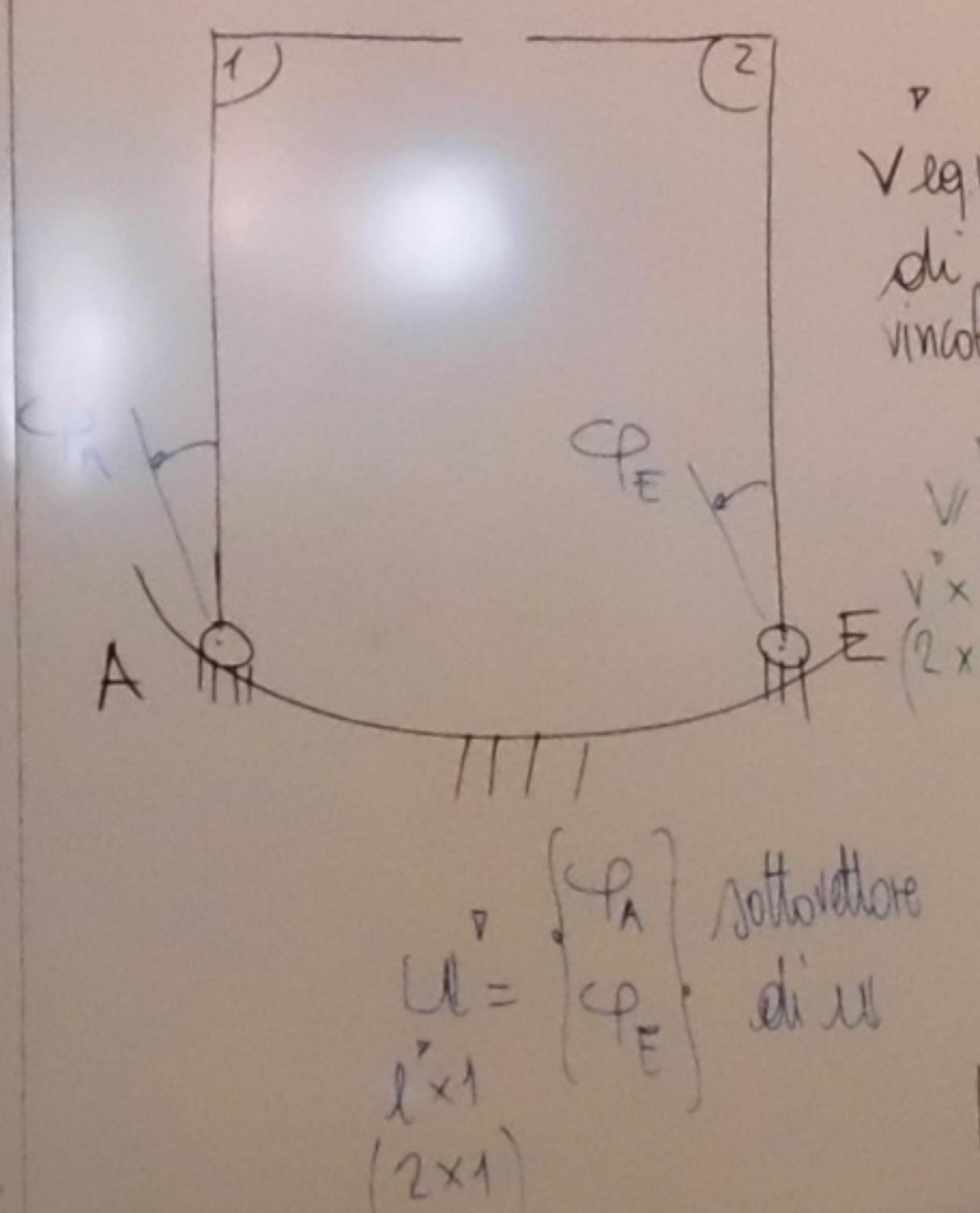
modifica  
(tenore non  
tabile il sistema)



AC Geometrica: trattasi di due struttture allineate  
latili ( $L=1$ )  $\Rightarrow$  cinematicamente indet.

Approccio ridotto  
tramite schema ad albero

Scrittura delle leggi di vincolo  
corrispondenti ai gdl rimossi



$$\begin{cases} \Delta u_c = u_{c2} - u_{c1} = 0 \\ \Delta r_c = \varphi_{c2} - \varphi_{c1} = 0 \end{cases} \Rightarrow \begin{cases} \Delta u_c = 0 \\ \Delta r_c = 0 \end{cases} \Rightarrow \begin{cases} \Delta u_c = 0 \\ \Delta r_c = 0 \end{cases}$$

solv.  $\varphi_A = \varphi_E$

$$V = \begin{bmatrix} 0 & 0 \\ 0 & 1 \end{bmatrix} \cdot \begin{bmatrix} F_A \\ F_E \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} F_A \\ F_E \end{bmatrix} = C \cdot U$$

$$L = N[C] = l - r[C] \quad \text{di congruità} \quad \det[C] = h = 0 \quad L = 1 \quad V_A = -24l$$

Scrittura matriciale

$$\begin{bmatrix} V_A = V_E - V_F \\ 1 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ -1 & 0 & 1 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 1 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 1 & 0 \end{bmatrix}$$

$$V \times 1 \rightarrow \begin{bmatrix} 0 & 1 & -1 & 0 & 0 & 1 \end{bmatrix}$$

arrangiamento  
matrice  
in C

$$L > 0 \quad \boxed{C} \quad \boxed{U}$$

$$V_A = V_E - V_F$$

Approccio guidato  
tramite schema ad albero

Scrittura delle leggi di vincolo  
corrispondenti ai gdn rimossi

$$\begin{aligned} & \text{P} \quad \left\{ \begin{array}{l} \Delta u_c = u_{c2} - u_{c1} = 0 \\ \nabla \phi_{c2} - \nabla \phi_{c1} = 0 \end{array} \right. \Rightarrow \Delta u_c = 0 \\ & \text{Vogliamo} \quad \left\{ \begin{array}{l} \text{1) } \phi_{c2} - \phi_{c1} = 0 \\ \text{2) } \Delta u_c = 0 \end{array} \right. \\ & \text{di} \\ & \text{vincolo} \\ & \text{Solv. } \phi_A = \phi_E \end{aligned}$$

Diagram illustrating a beam system A-B-C-E. Node A is a fixed support. Node E is another support. Nodes C<sub>1</sub> and C<sub>2</sub> are located on the segment BC. A force vector  $\phi_E$  acts at node E. The diagram shows the beam's deflection curve.

$$\check{V} = \begin{bmatrix} h & -h \\ -1 & 1 \end{bmatrix} \cdot \check{U} = C \cdot U = 0 \quad V = \begin{bmatrix} u_E \\ v_E \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 0 & 0 \\ u & 1 \end{bmatrix} \cdot \begin{bmatrix} \varphi_A \\ v_{00} \end{bmatrix} = C \cdot U$$

sistema di congruenza ridotta matrice  $L = q \cdot t = 1$   
 $L = N[C] = l - r[C]$  di congr. ridotta  $\det[C] = b \cdot h = 0$

Scutte matricale (relazione lineare tra  $\checkmark$  e  $\square$ )

	Ma	Va	Ca	Me	We	Fe	
1	0	0	0	0	0	0	12.
0	1	0	0	0	0	0	12.
-1	0	<i>h</i>	1	0	<i>h</i>		
0	1	-1	0	1	-1		ME
0	0	0	1	0	0		05.
0	0	0	0	1	0		05.
		<i>l</i>			<i>l</i>		
1 > 0	v	C	red		✓	green	

Lebih mudah  
diketahui dengan  
menulis:  
$$\begin{array}{r} 2 \\ \times 1 \\ \hline 2 \end{array}$$
  
Jadi  $2 \times 1 = 2$

$$\Delta V = V_{CE} - V_{CO} = V_R = l$$

from 1st det.       $V > l$      $V = 6 \rightarrow l = 0$

$$= V_E - I\phi_E = V_a + I\phi_a$$

Circuit diagram

$$= -V_B - I\phi_A + V_E - I\phi_F$$

Scrutura matriciale (relazione lineare tra  $\check{v}$  e  $u$ )

$$\left[ \begin{array}{cccccc} u_A & v_A & \varphi_A & u_E & v_E & \varphi_E \\ 1 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ -1 & 0 & h & 1 & 0 & -h \\ 0 & -1 & -h & 0 & 1 & -1 \\ 0 & 0 & 0 & 1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 1 & 0 \end{array} \right] \cdot \left[ \begin{array}{c} u_A \\ v_A \\ \varphi_A \\ u_E \\ v_E \\ \varphi_E \end{array} \right] = \left[ \begin{array}{c} u_A \\ v_A \\ \varphi_A \\ u_E \\ v_E \\ \varphi_E \end{array} \right]$$

eqn di vincolo  
stass  
vincoli non  
cedevoli  
 $\downarrow$   
 $\downarrow$   
 $= C \cdot u = \check{v} = 0$   
(nulli)  
matrice di congruenza o di compatibilità

$L > 0$  ✓  $C$  rett.  
 $v < l$  ✓  $C$  quadr.  
 $v = l$  ✓  $C$  rett.  
 $v > l$  ✓  $C$  alto

$$\Delta v_C = v_{C2} - v_{C1} =$$

circon. ISO det.  $V > l$

$$= (v_E - l\varphi_E) - (v_A + l\varphi_A)$$

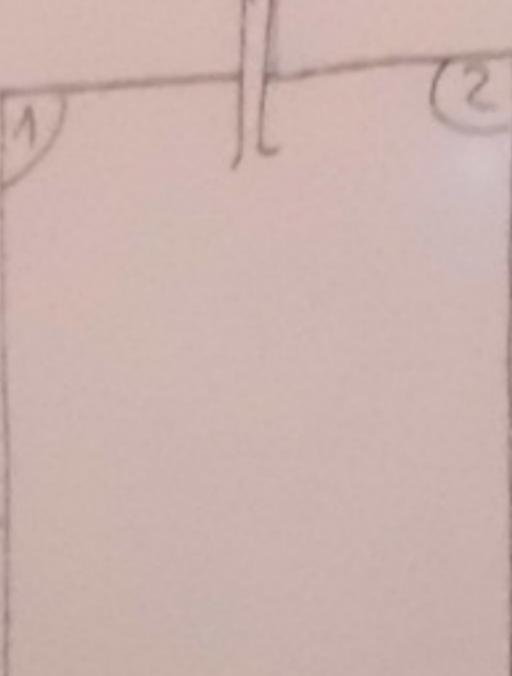
$$= -l\varphi_A - l\varphi_E + V_E - l\varphi_E$$

non singolare

caso  
caso ad albero

Scutura della eqn di vincolo  
corrispondente al gen remosso

$$v_{CD} = v_{C2} - v_{C1}$$



$\check{v} \times 1$   
cerimeta  
MC

vanno  
da  
moto  
solo  $\varphi_A = \varphi_E$

sistematica

$$V = \begin{bmatrix} h & -h \\ -1 & 1 \end{bmatrix} u = C \cdot u = 0 \quad V = \begin{bmatrix} u_A \\ u_E \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 0 & 0 \\ 1 & 1 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} \varphi_A \\ \varphi_E \end{bmatrix} = C \cdot u$$

reticolo di Augmentato ridotto matrice  $R=1$

$L \cdot N(C) - l \cdot r(C)$  di Augmentato ridotto  $\det[C] = h \cdot k = 0$

$$L=1 \quad v_{CD} = -24A/l$$

soluzione