

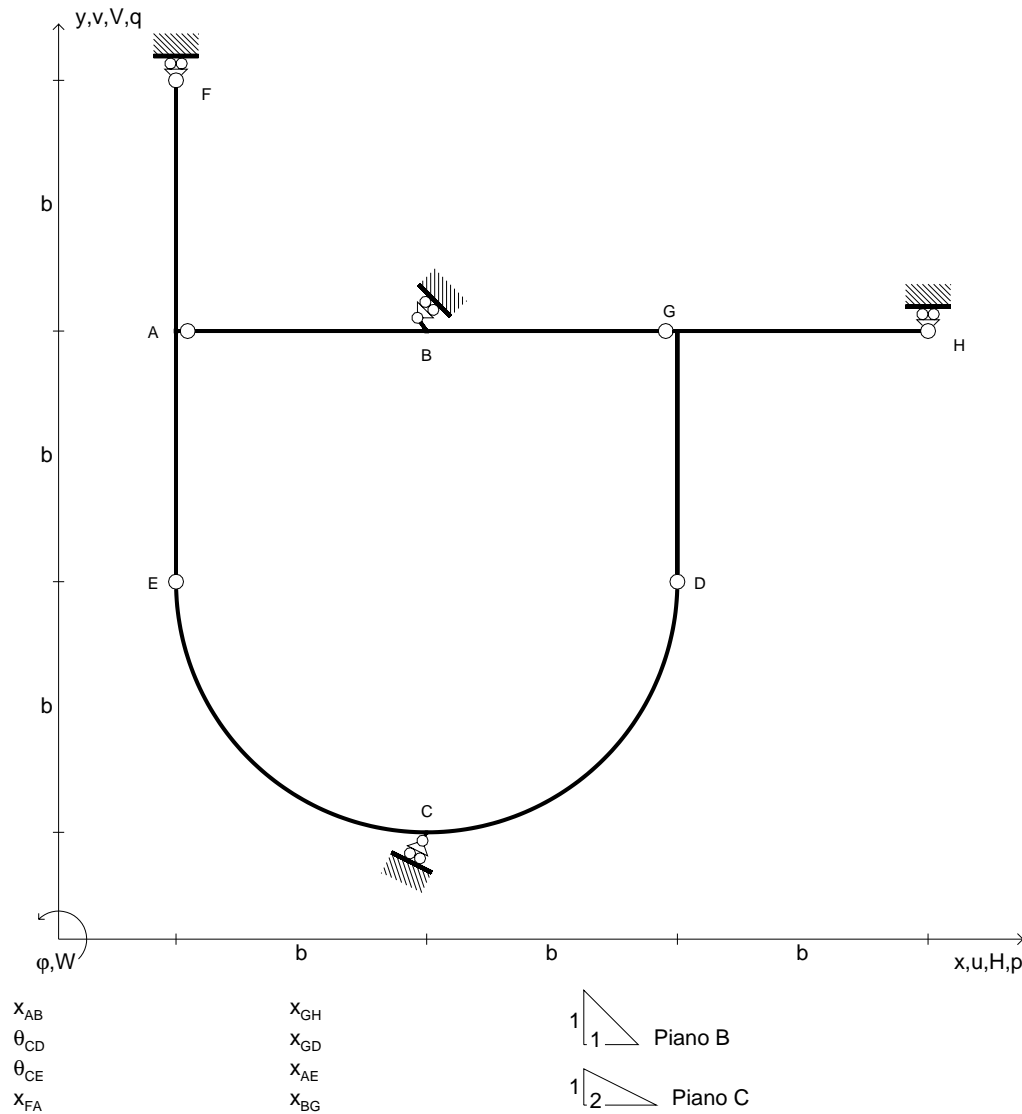
Svolgere l'analisi cinematica (geometrica e analitica).  
Tracciare il meccanismo o i meccanismi della struttura.  
Tracciare le mappe degli spost. orizzontali e verticali.

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.01.03.10

SPOSTAMENTI RIGIDI DELLE ASTE

$u_{AAB} =$	$u_{CCD} =$	$u_{CCE} =$	$u_{BBF} =$	$u_{FFG} =$	$u_{BBD} =$
$v_{AAB} =$	$v_{CCD} =$	$v_{CCE} =$	$v_{BBF} =$	$v_{FFG} =$	$v_{BBD} =$
$\varphi_{AAB} =$	$\varphi_{CCD} =$	$\varphi_{CCE} =$	$\varphi_{BBF} =$	$\varphi_{FFG} =$	$\varphi_{BBD} =$
$u_{GGE} =$	$u_{GGH} =$				
$v_{GGE} =$	$v_{GGH} =$				
$\varphi_{GGE} =$	$\varphi_{GGH} =$				





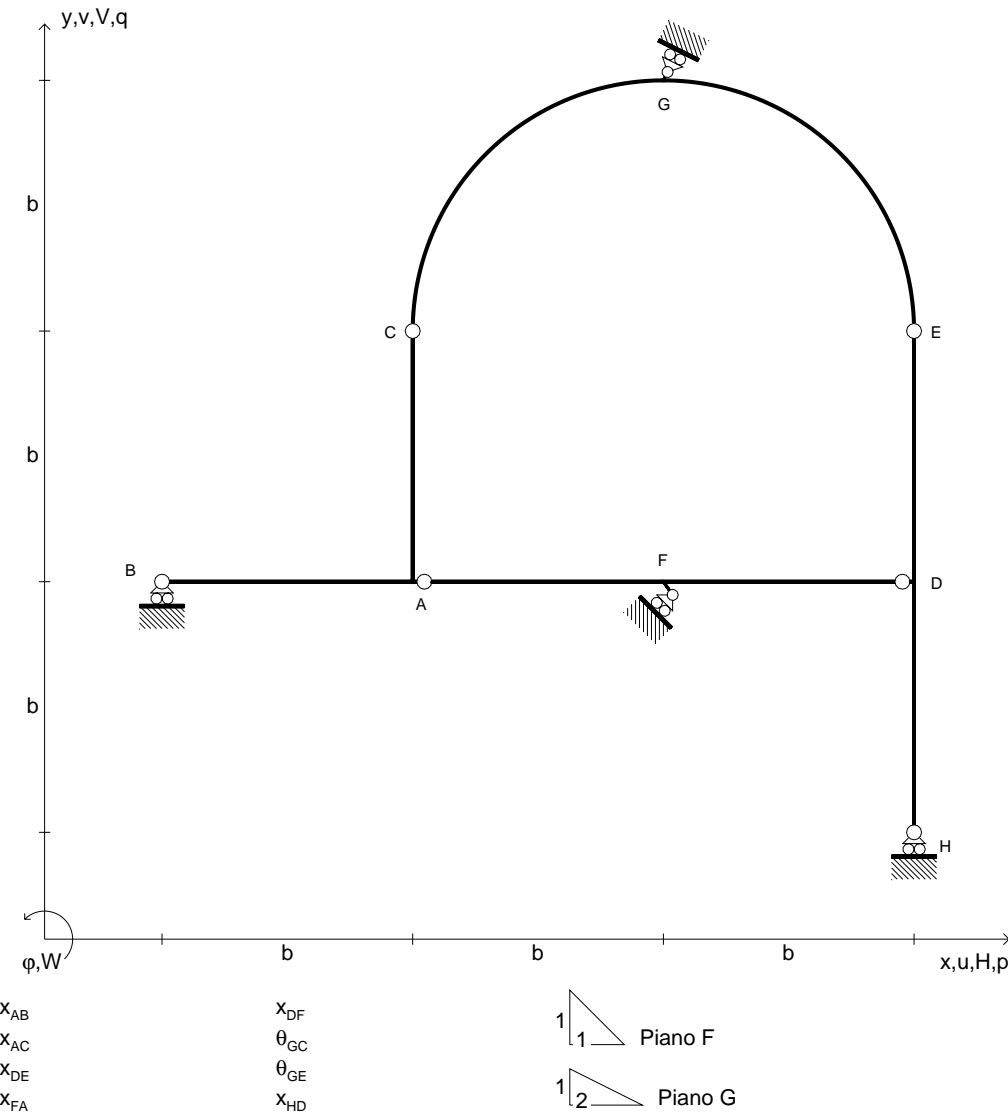
Svolgere l'analisi cinematica (geometrica e analitica).  
Tracciare il meccanismo o i meccanismi della struttura.  
Tracciare le mappe degli spost. orizzontali e verticali.

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.01.03.10

## SPOSTAMENTI RIGIDI DELLE ASTE

$u_{AAB} =$	$u_{CCD} =$	$u_{CCE} =$	$u_{FFA} =$	$u_{GGH} =$	$u_{GGD} =$
$v_{AAB} =$	$v_{CCD} =$	$v_{CCE} =$	$v_{FFA} =$	$v_{GGH} =$	$v_{GGD} =$
$\phi_{AAB} =$	$\phi_{CCD} =$	$\phi_{CCE} =$	$\phi_{FFA} =$	$\phi_{GGH} =$	$\phi_{GGD} =$
$u_{AAE} =$	$u_{BBG} =$				
$v_{AAE} =$	$v_{BBG} =$				
$\phi_{AAE} =$	$\phi_{BBG} =$				





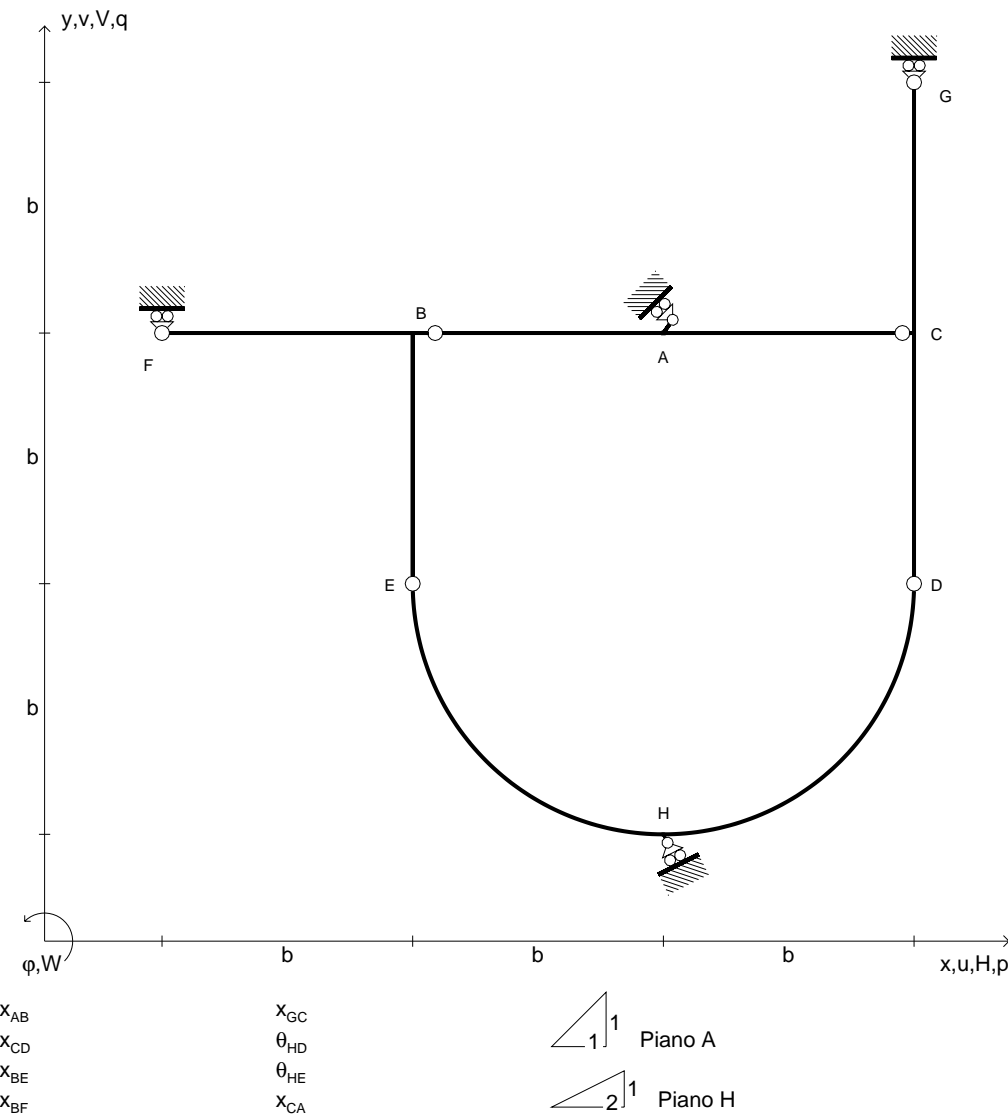
Svolgere l'analisi cinematica (geometrica e analitica).  
Tracciare il meccanismo o i meccanismi della struttura.  
Tracciare le mappe degli spost. orizzontali e verticali.

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.01.03.10

SPOSTAMENTI RIGIDI DELLE ASTE

$u_{AAB} =$	$u_{AAC} =$	$u_{DDE} =$	$u_{FFA} =$	$u_{DDF} =$	$u_{GGC} =$
$v_{AAB} =$	$v_{AAC} =$	$v_{DDE} =$	$v_{FFA} =$	$v_{DDF} =$	$v_{GGC} =$
$\varphi_{AAB} =$	$\varphi_{AAC} =$	$\varphi_{DDE} =$	$\varphi_{FFA} =$	$\varphi_{DDF} =$	$\varphi_{GGC} =$
$u_{GGE} =$	$u_{HHD} =$				
$v_{GGE} =$	$v_{HHD} =$				
$\varphi_{GGE} =$	$\varphi_{HHD} =$				





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

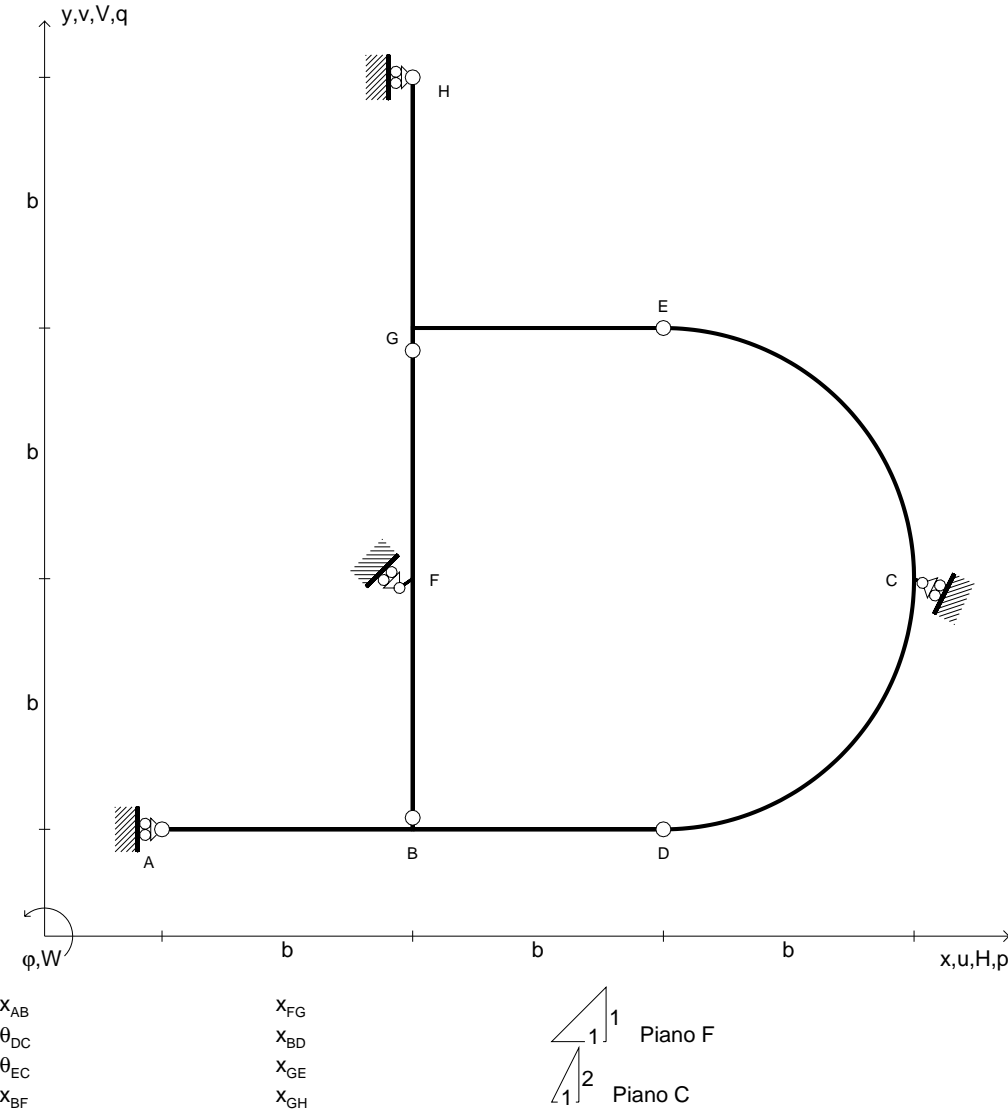
Calcolare il meccanismo o i meccanismi della struttura.  
 $J_{YZ} - x_{YZ} - \theta_{YZ}$  riferimento locale asta YZ con origine in Y.  
Piano di scorrimento del vincolo con inclinazione assegnata.  
@ Adolfo Zavelani Rossi, Politecnico di Milano, vers.01.03.10

SPOSTAMENTI RIGIDI DELLE ASTE

$u_{AAB} =$	$u_{CCD} =$	$u_{BBE} =$	$u_{BBF} =$	$u_{GGC} =$	$u_{HHD} =$
$v_{AAB} =$	$v_{CCD} =$	$v_{BBE} =$	$v_{BBF} =$	$v_{GGC} =$	$v_{HHD} =$
$\phi_{AAB} =$	$\phi_{CCD} =$	$\phi_{BBE} =$	$\phi_{BBF} =$	$\phi_{GGC} =$	$\phi_{HHD} =$
$u_{HHE} =$	$u_{CCA} =$				
$v_{HHE} =$	$v_{CCA} =$				
$\phi_{HHE} =$	$\phi_{CCA} =$				







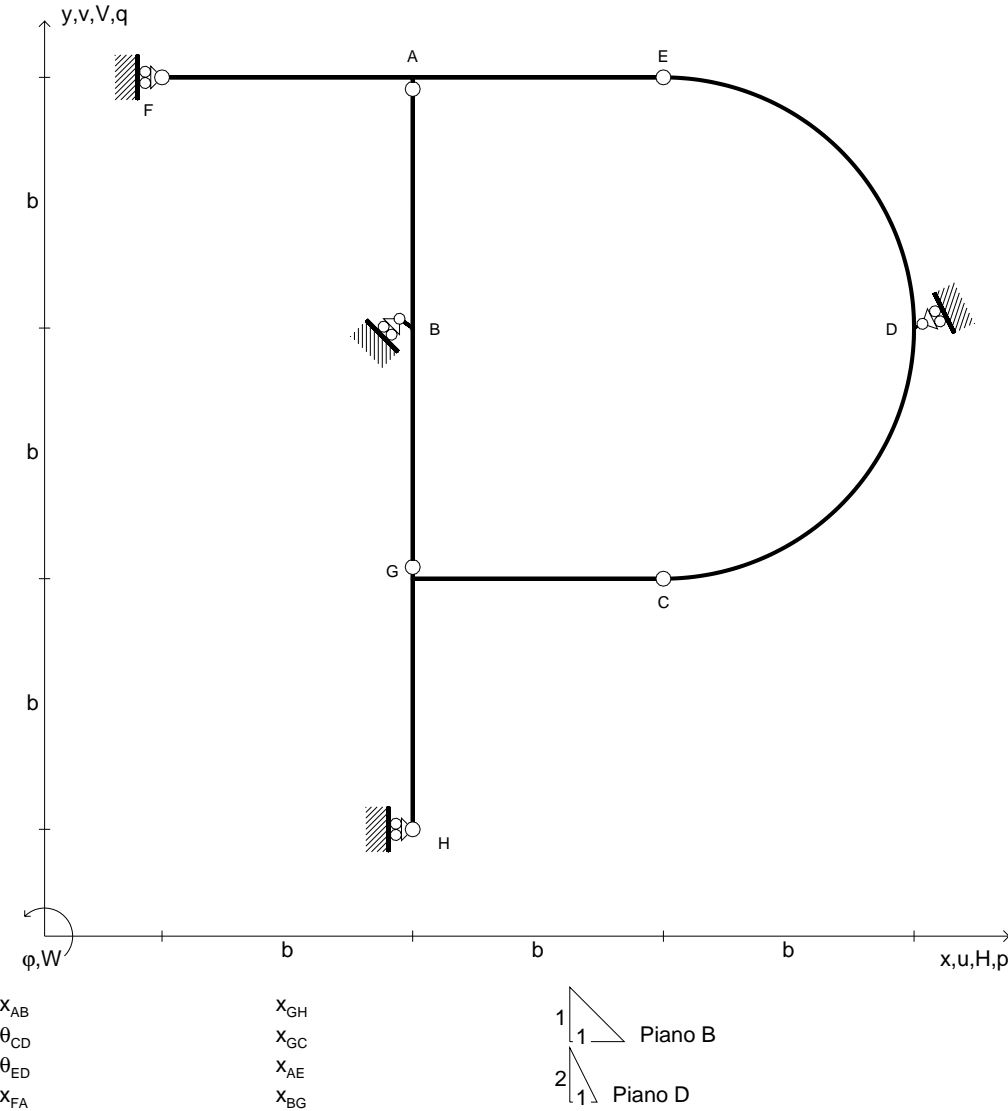
Svolgere l'analisi cinematica (geometrica e analitica).  
Tracciare il meccanismo o i meccanismi della struttura.  
Tracciare le mappe degli spost. orizzontali e verticali.

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.01.03.10

SPOSTAMENTI RIGIDI DELLE ASTE

$u_{AAB} =$	$u_{DDC} =$	$u_{EEC} =$	$u_{BBF} =$	$u_{FFG} =$	$u_{BBD} =$
$v_{AAB} =$	$v_{DDC} =$	$v_{EEC} =$	$v_{BBF} =$	$v_{FFG} =$	$v_{BBD} =$
$\varphi_{AAB} =$	$\varphi_{DDC} =$	$\varphi_{EEC} =$	$\varphi_{BBF} =$	$\varphi_{FFG} =$	$\varphi_{BBD} =$
$u_{GGE} =$	$u_{GGH} =$				
$v_{GGE} =$	$v_{GGH} =$				
$\varphi_{GGE} =$	$\varphi_{GGH} =$				





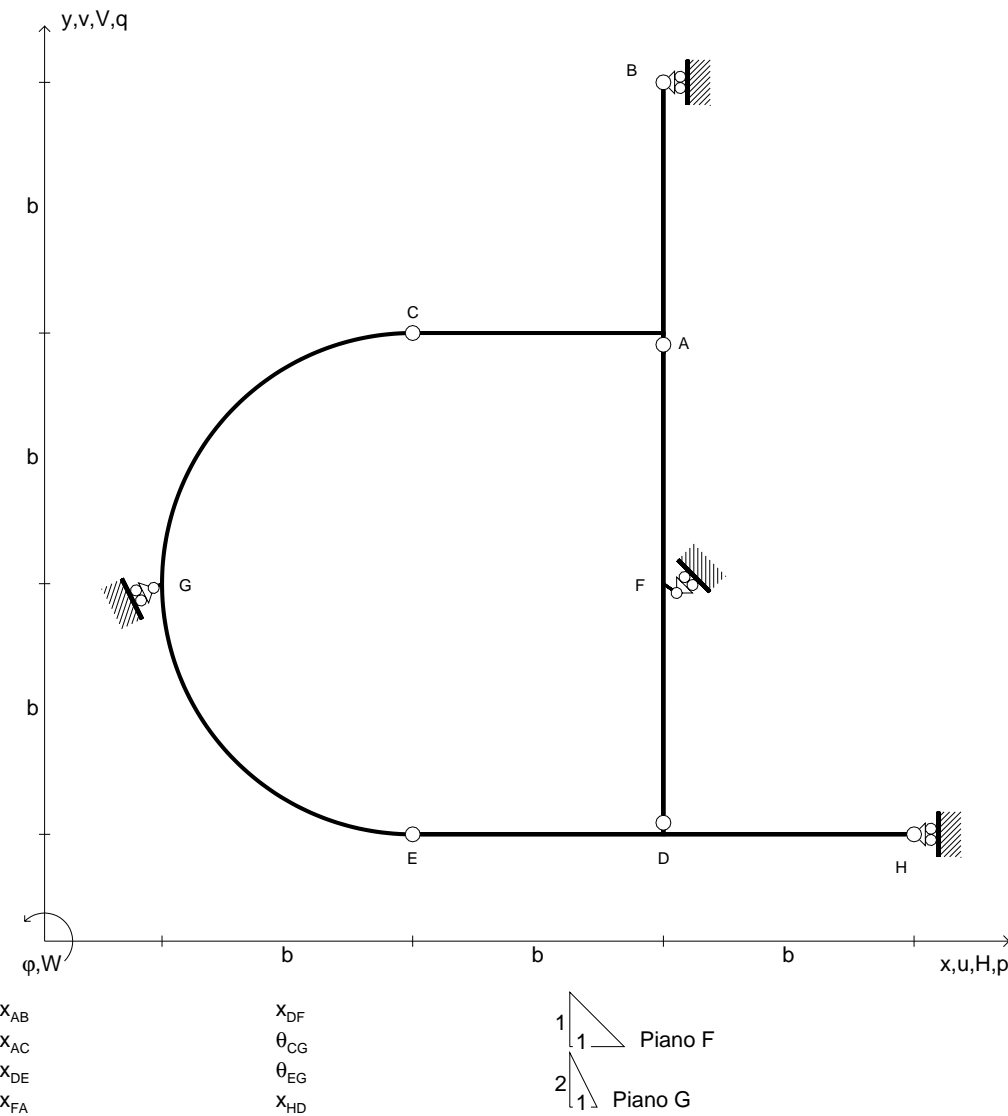
Svolgere l'analisi cinematica (geometrica e analitica).  
Tracciare il meccanismo o i meccanismi della struttura.  
Tracciare le mappe degli spost. orizzontali e verticali.

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.01.03.10

SPOSTAMENTI RIGIDI DELLE ASTE

$u_{AAB} =$	$u_{CCD} =$	$u_{EED} =$	$u_{FFA} =$	$u_{GGH} =$	$u_{GGC} =$
$v_{AAB} =$	$v_{CCD} =$	$v_{EED} =$	$v_{FFA} =$	$v_{GGH} =$	$v_{GGC} =$
$\phi_{AAB} =$	$\phi_{CCD} =$	$\phi_{EED} =$	$\phi_{FFA} =$	$\phi_{GGH} =$	$\phi_{GGC} =$
$u_{AAE} =$	$u_{BBG} =$				
$v_{AAE} =$	$v_{BBG} =$				
$\phi_{AAE} =$	$\phi_{BBG} =$				





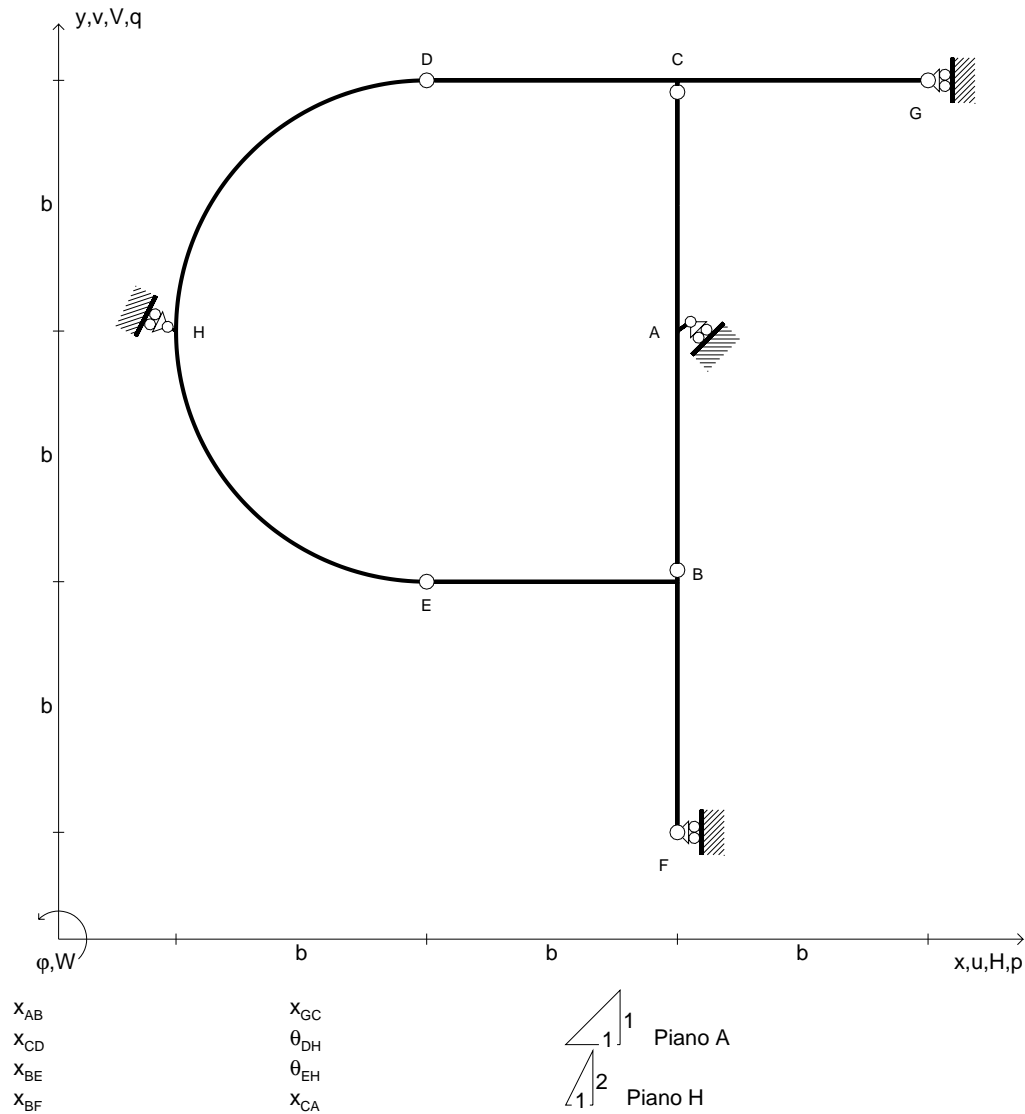
Svolgere l'analisi cinematica (geometrica e analitica).  
Tracciare il meccanismo o i meccanismi della struttura.  
Tracciare le mappe degli spost. orizzontali e verticali.

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.01.03.10

SPOSTAMENTI RIGIDI DELLE ASTE

$u_{AAB} =$	$u_{AAC} =$	$u_{DDE} =$	$u_{FFA} =$	$u_{DDF} =$	$u_{CCG} =$
$v_{AAB} =$	$v_{AAC} =$	$v_{DDE} =$	$v_{FFA} =$	$v_{DDF} =$	$v_{CCG} =$
$\varphi_{AAB} =$	$\varphi_{AAC} =$	$\varphi_{DDE} =$	$\varphi_{FFA} =$	$\varphi_{DDF} =$	$\varphi_{CCG} =$
$u_{EEG} =$	$u_{HHD} =$				
$v_{EEG} =$	$v_{HHD} =$				
$\varphi_{EEG} =$	$\varphi_{HHD} =$				





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.01.03.10

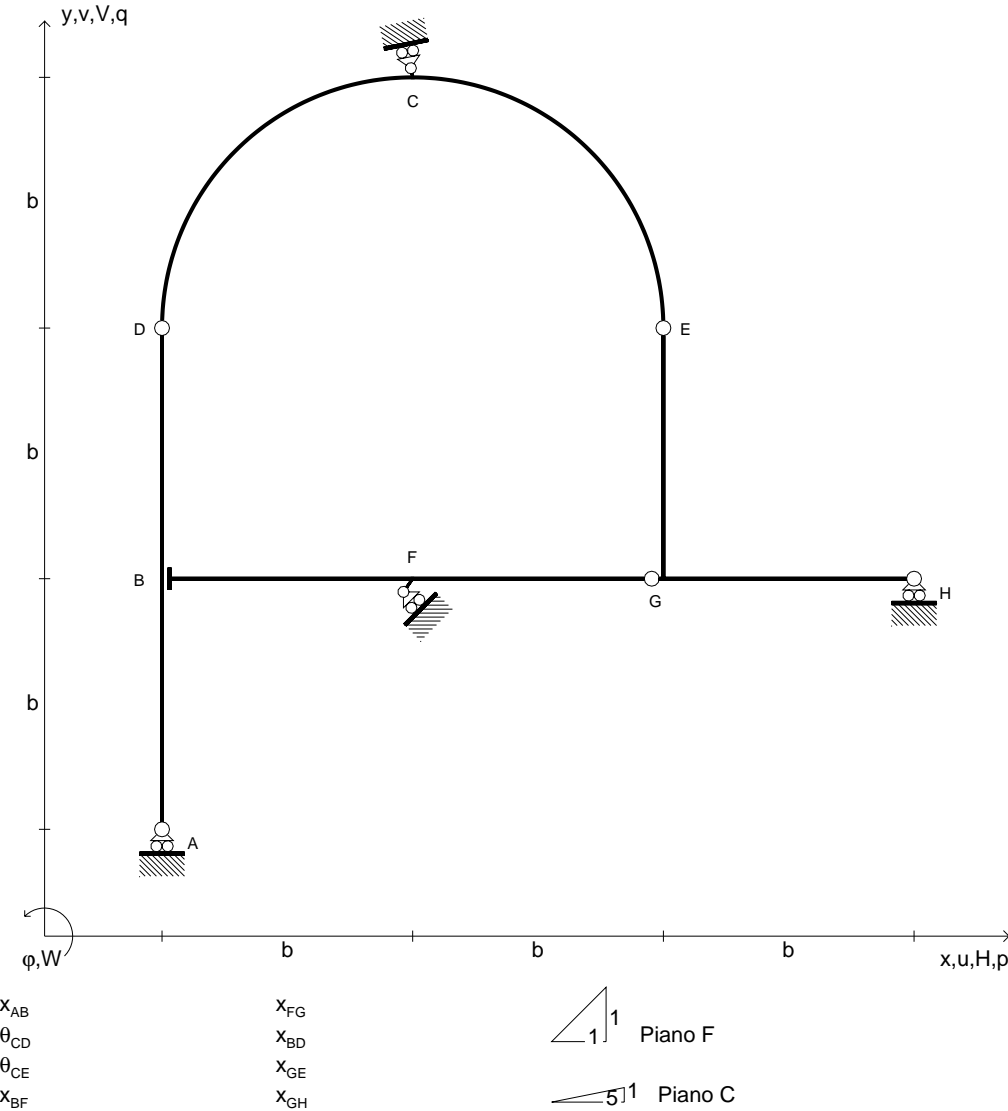
## SPOSTAMENTI RIGIDI DELLE ASTE

$u_{AAB} =$	$u_{CCD} =$	$u_{BBE} =$	$u_{BBF} =$	$u_{GGC} =$	$u_{DDH} =$
$v_{AAB} =$	$v_{CCD} =$	$v_{BBE} =$	$v_{BBF} =$	$v_{GGC} =$	$v_{DDH} =$
$\phi_{AAB} =$	$\phi_{CCD} =$	$\phi_{BBE} =$	$\phi_{BBF} =$	$\phi_{GGC} =$	$\phi_{DDH} =$
$u_{EEH} =$	$u_{CCA} =$				
$v_{EEH} =$	$v_{CCA} =$				
$\phi_{EEH} =$	$\phi_{CCA} =$				

@ Adolfo Zavelani Rossi, Politecnico di Milano, vers.01.03.10







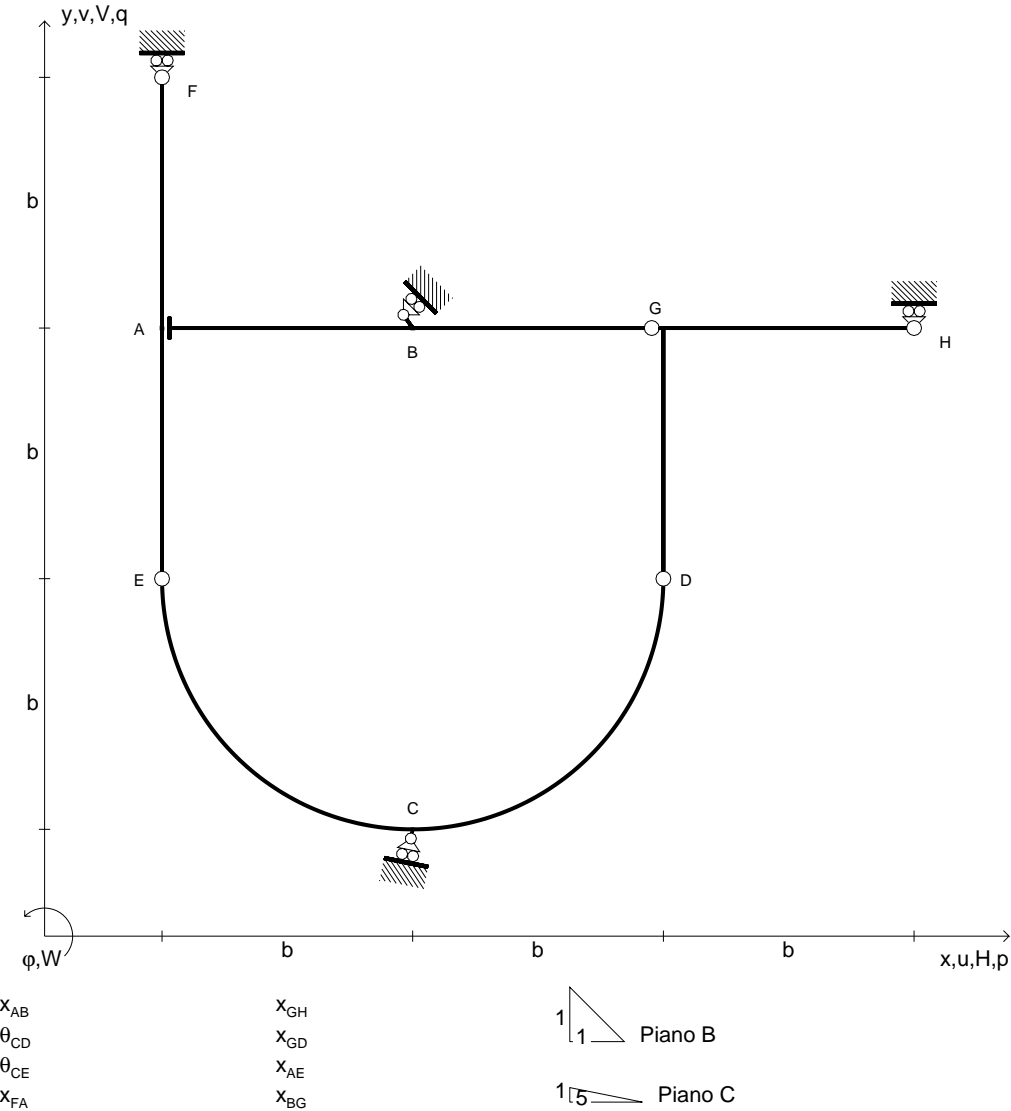
Svolgere l'analisi cinematica (geometrica e analitica).  
Tracciare il meccanismo o i meccanismi della struttura.  
Tracciare le mappe degli spost. orizzontali e verticali.

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.01.03.10

SPOSTAMENTI RIGIDI DELLE ASTE

$u_{AAB} =$	$u_{CCD} =$	$u_{CCE} =$	$u_{BBF} =$	$u_{FFG} =$	$u_{BBD} =$
$v_{AAB} =$	$v_{CCD} =$	$v_{CCE} =$	$v_{BBF} =$	$v_{FFG} =$	$v_{BBD} =$
$\varphi_{AAB} =$	$\varphi_{CCD} =$	$\varphi_{CCE} =$	$\varphi_{BBF} =$	$\varphi_{FFG} =$	$\varphi_{BBD} =$
$u_{GGE} =$	$u_{GGH} =$				
$v_{GGE} =$	$v_{GGH} =$				
$\varphi_{GGE} =$	$\varphi_{GGH} =$				





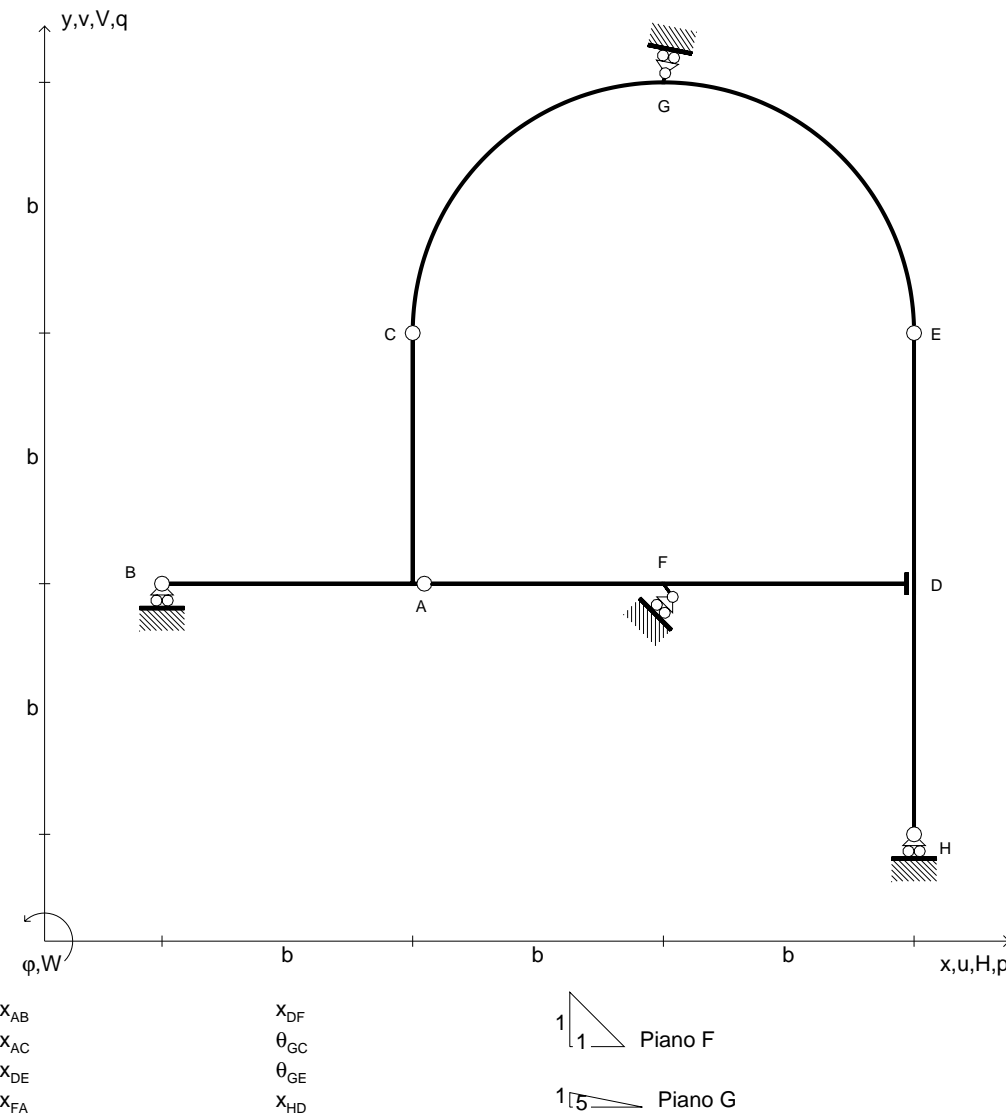
Svolgere l'analisi cinematica (geometrica e analitica).  
Tracciare il meccanismo o i meccanismi della struttura.  
Tracciare le mappe degli spost. orizzontali e verticali.

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.01.03.10

SPOSTAMENTI RIGIDI DELLE ASTE

$u_{AAB} =$	$u_{CCD} =$	$u_{CCE} =$	$u_{FFA} =$	$u_{GGH} =$	$u_{GGD} =$
$v_{AAB} =$	$v_{CCD} =$	$v_{CCE} =$	$v_{FFA} =$	$v_{GGH} =$	$v_{GGD} =$
$\varphi_{AAB} =$	$\varphi_{CCD} =$	$\varphi_{CCE} =$	$\varphi_{FFA} =$	$\varphi_{GGH} =$	$\varphi_{GGD} =$
$u_{AAE} =$	$u_{BBG} =$				
$v_{AAE} =$	$v_{BBG} =$				
$\varphi_{AAE} =$	$\varphi_{BBG} =$				





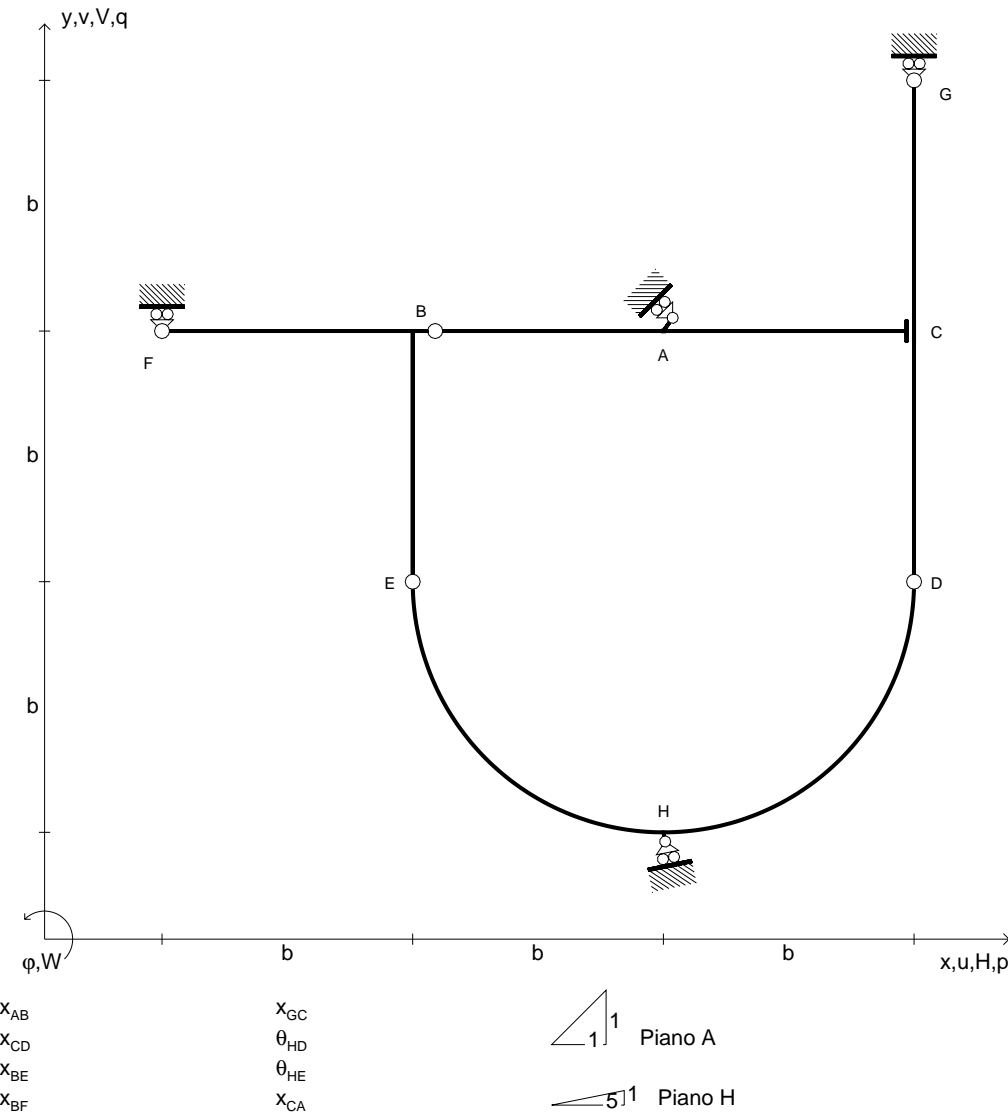
Svolgere l'analisi cinematica (geometrica e analitica).  
Tracciare il meccanismo o i meccanismi della struttura.  
Tracciare le mappe degli spost. orizzontali e verticali.

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.01.03.10

SPOSTAMENTI RIGIDI DELLE ASTE

$u_{AAB} =$	$u_{AAC} =$	$u_{DDE} =$	$u_{FFA} =$	$u_{DDF} =$	$u_{GGC} =$
$v_{AAB} =$	$v_{AAC} =$	$v_{DDE} =$	$v_{FFA} =$	$v_{DDF} =$	$v_{GGC} =$
$\phi_{AAB} =$	$\phi_{AAC} =$	$\phi_{DDE} =$	$\phi_{FFA} =$	$\phi_{DDF} =$	$\phi_{GGC} =$
$u_{GGE} =$	$u_{HHD} =$				
$v_{GGE} =$	$v_{HHD} =$				
$\phi_{GGE} =$	$\phi_{HHD} =$				





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

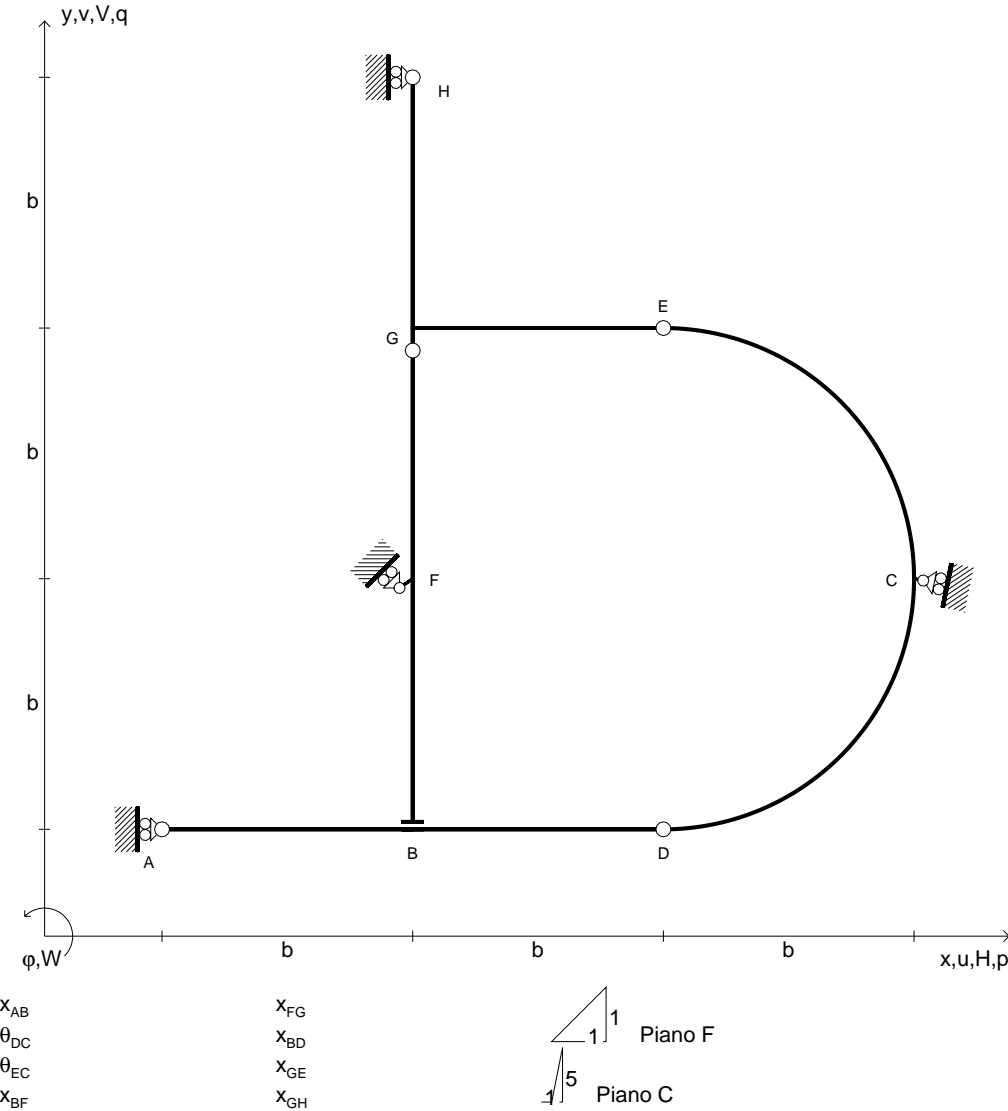
Calcolare il meccanismo o i meccanismi della struttura.  
 $J_{YZ} - x_{YZ} - \theta_{YZ}$  riferimento locale asta YZ con origine in Y.  
Piano di scorrimento del vincolo con inclinazione assegnata.  
@ Adolfo Zavelani Rossi, Politecnico di Milano, vers.01.03.10

SPOSTAMENTI RIGIDI DELLE ASTE

$u_{AAB} =$	$u_{CCD} =$	$u_{BBE} =$	$u_{BBF} =$	$u_{GGC} =$	$u_{HHD} =$
$v_{AAB} =$	$v_{CCD} =$	$v_{BBE} =$	$v_{BBF} =$	$v_{GGC} =$	$v_{HHD} =$
$\phi_{AAB} =$	$\phi_{CCD} =$	$\phi_{BBE} =$	$\phi_{BBF} =$	$\phi_{GGC} =$	$\phi_{HHD} =$
$u_{HHE} =$	$u_{CCA} =$				
$v_{HHE} =$	$v_{CCA} =$				
$\phi_{HHE} =$	$\phi_{CCA} =$				







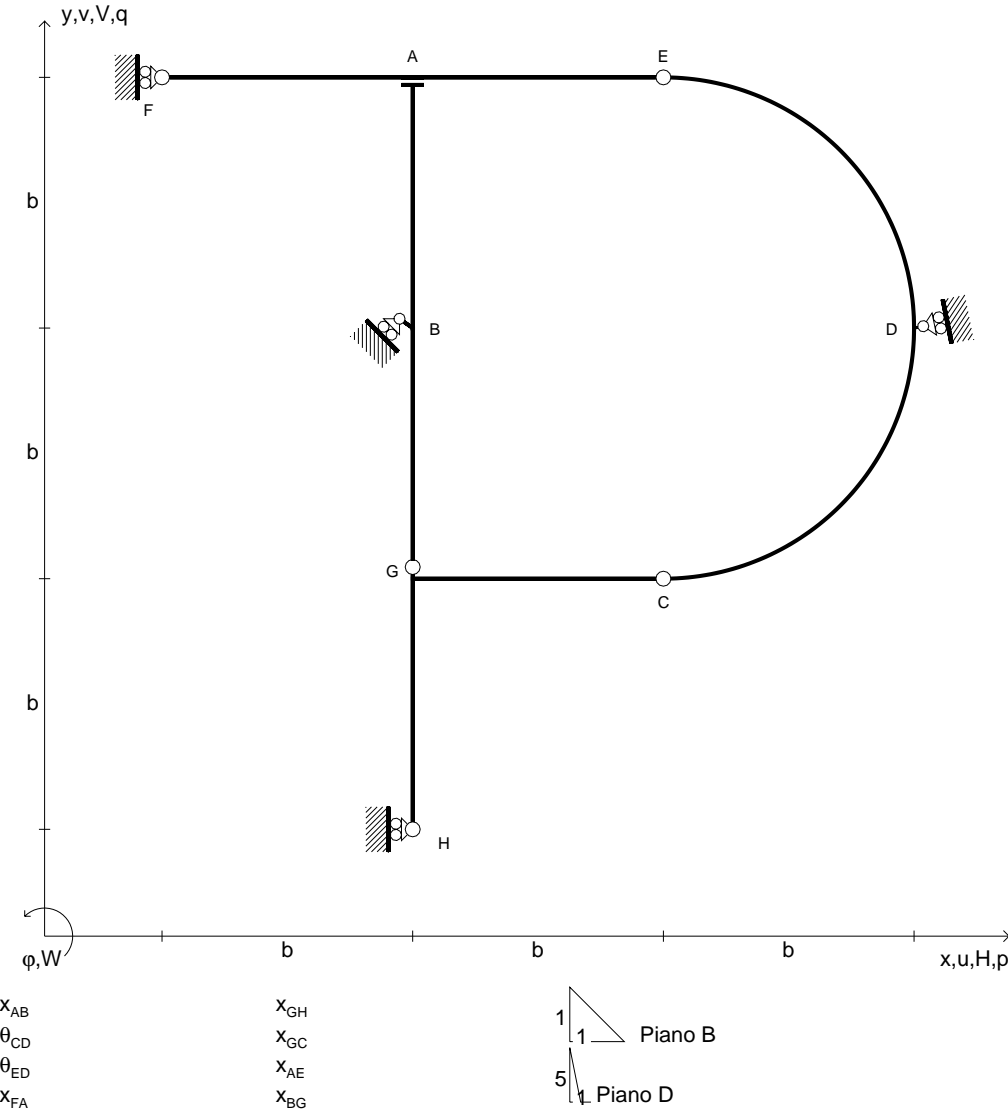
Svolgere l'analisi cinematica (geometrica e analitica).  
Tracciare il meccanismo o i meccanismi della struttura.  
Tracciare le mappe degli spost. orizzontali e verticali.

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.01.03.10

SPOSTAMENTI RIGIDI DELLE ASTE

$u_{AAB} =$	$u_{DDC} =$	$u_{EEC} =$	$u_{BBF} =$	$u_{FFG} =$	$u_{BBD} =$
$v_{AAB} =$	$v_{DDC} =$	$v_{EEC} =$	$v_{BBF} =$	$v_{FFG} =$	$v_{BBD} =$
$\phi_{AAB} =$	$\phi_{DDC} =$	$\phi_{EEC} =$	$\phi_{BBF} =$	$\phi_{FFG} =$	$\phi_{BBD} =$
$u_{GGE} =$	$u_{GGH} =$				
$v_{GGE} =$	$v_{GGH} =$				
$\phi_{GGE} =$	$\phi_{GGH} =$				





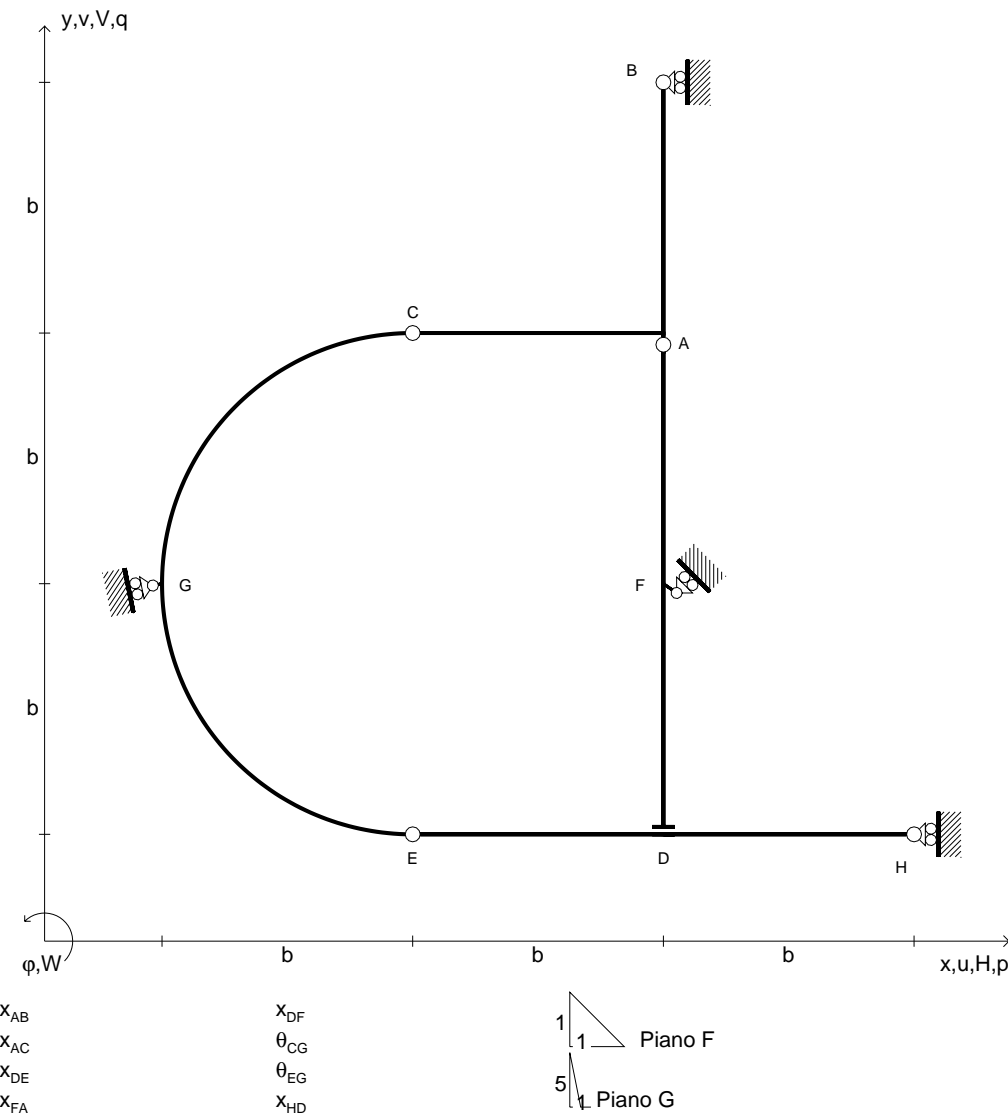
Svolgere l'analisi cinematica (geometrica e analitica).  
Tracciare il meccanismo o i meccanismi della struttura.  
Tracciare le mappe degli spost. orizzontali e verticali.

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.01.03.10

SPOSTAMENTI RIGIDI DELLE ASTE

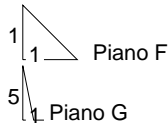
$u_{AAB} =$	$u_{CCD} =$	$u_{EED} =$	$u_{FFA} =$	$u_{GGH} =$	$u_{GGC} =$
$v_{AAB} =$	$v_{CCD} =$	$v_{EED} =$	$v_{FFA} =$	$v_{GGH} =$	$v_{GGC} =$
$\varphi_{AAB} =$	$\varphi_{CCD} =$	$\varphi_{EED} =$	$\varphi_{FFA} =$	$\varphi_{GGH} =$	$\varphi_{GGC} =$
$u_{AAE} =$	$u_{BBG} =$				
$v_{AAE} =$	$v_{BBG} =$				
$\varphi_{AAE} =$	$\varphi_{BBG} =$				





$x_{AB}$   
 $x_{AC}$   
 $x_{DE}$   
 $x_{FA}$

$x_{DF}$   
 $\theta_{CG}$   
 $\theta_{EG}$   
 $x_{HD}$



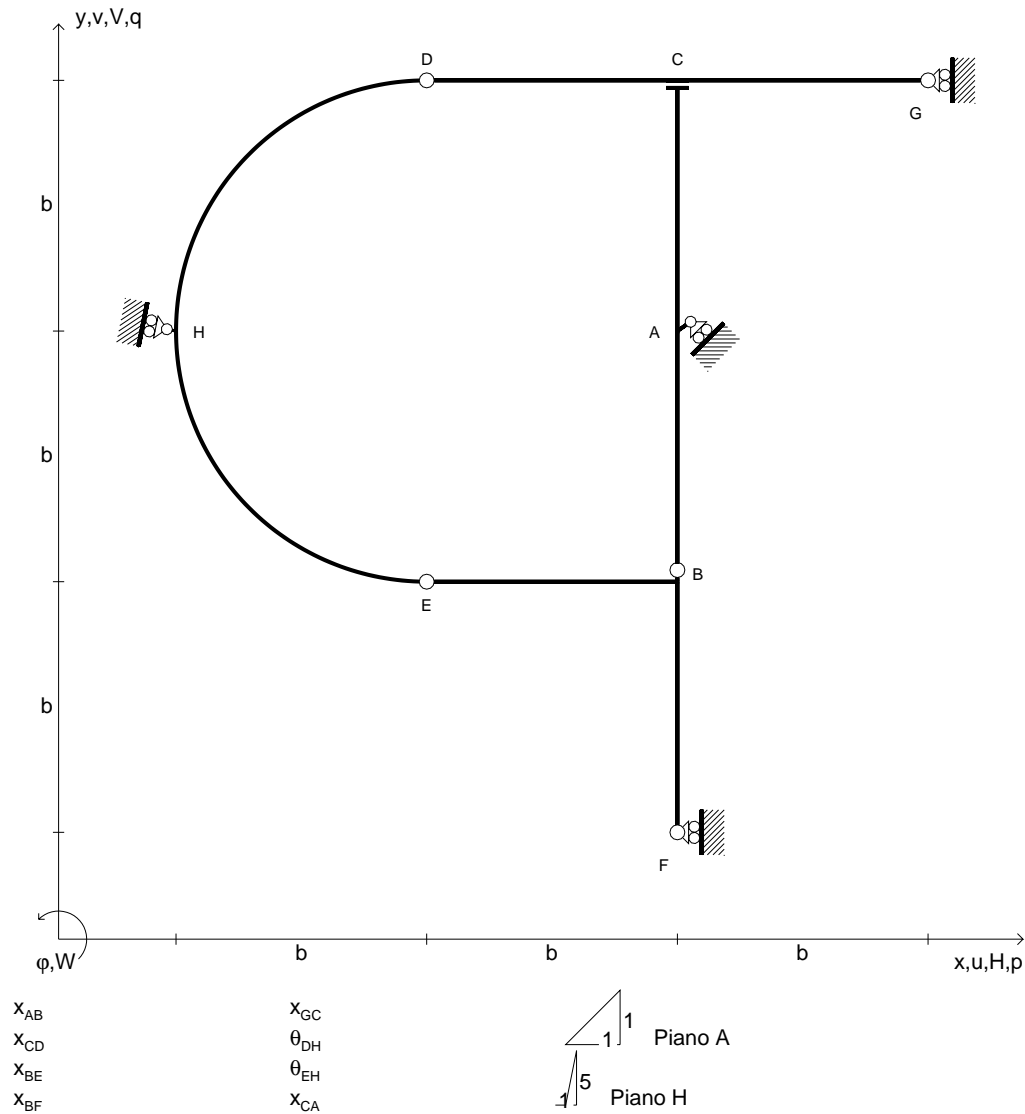
Svolgere l'analisi cinematica (geometrica e analitica).  
Tracciare il meccanismo o i meccanismi della struttura.  
Tracciare le mappe degli spost. orizzontali e verticali.

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.01.03.10

SPOSTAMENTI RIGIDI DELLE ASTE

$u_{AAB} =$	$u_{AAC} =$	$u_{DDE} =$	$u_{FFA} =$	$u_{DDF} =$	$u_{CCG} =$
$v_{AAB} =$	$v_{AAC} =$	$v_{DDE} =$	$v_{FFA} =$	$v_{DDF} =$	$v_{CCG} =$
$\phi_{AAB} =$	$\phi_{AAC} =$	$\phi_{DDE} =$	$\phi_{FFA} =$	$\phi_{DDF} =$	$\phi_{CCG} =$
$u_{EEG} =$	$u_{HHD} =$				
$v_{EEG} =$	$v_{HHD} =$				
$\phi_{EEG} =$	$\phi_{HHD} =$				





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.01.03.10

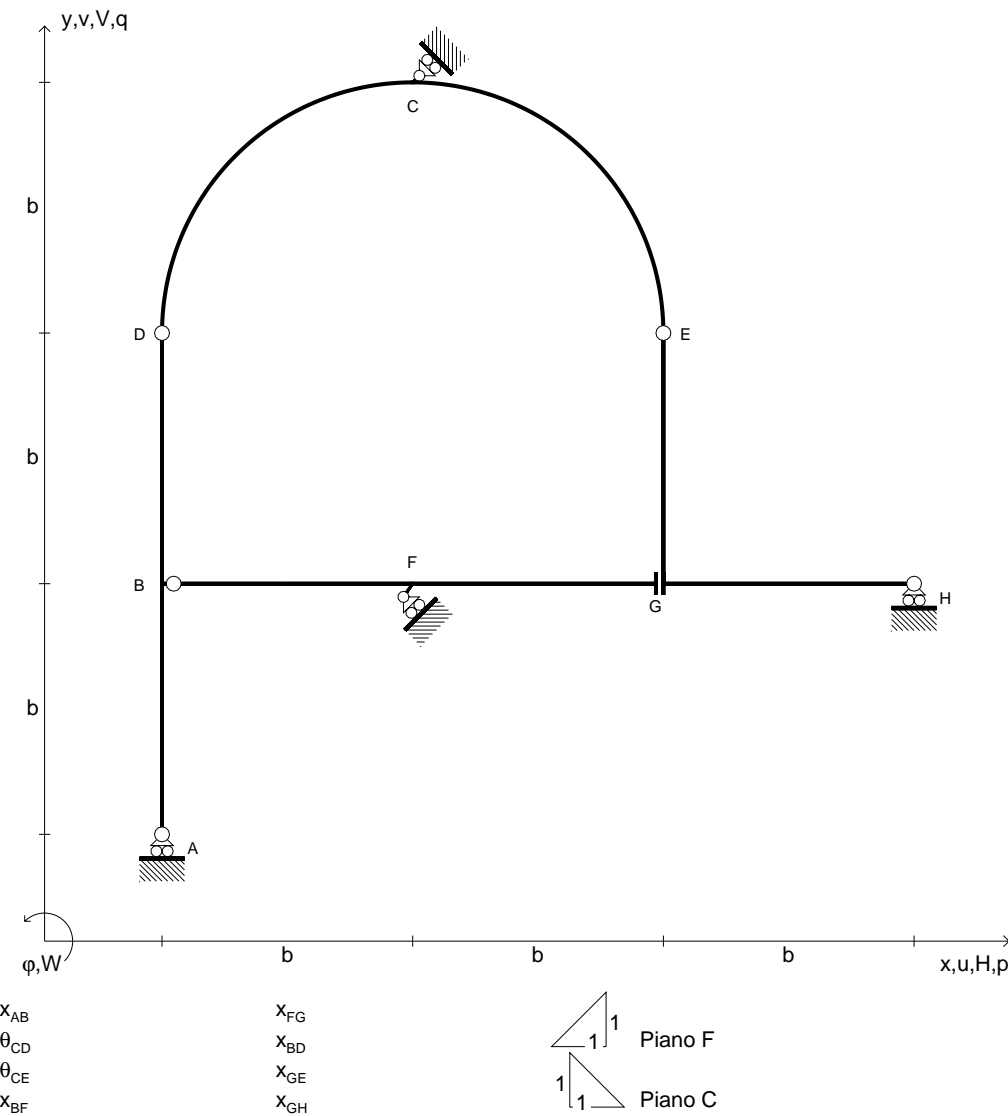
## SPOSTAMENTI RIGIDI DELLE ASTE

$u_{AAB} =$	$u_{CCD} =$	$u_{BBE} =$	$u_{BBF} =$	$u_{GGC} =$	$u_{DDH} =$
$v_{AAB} =$	$v_{CCD} =$	$v_{BBE} =$	$v_{BBF} =$	$v_{GGC} =$	$v_{DDH} =$
$\phi_{AAB} =$	$\phi_{CCD} =$	$\phi_{BBE} =$	$\phi_{BBF} =$	$\phi_{GGC} =$	$\phi_{DDH} =$
$u_{EEH} =$	$u_{CCA} =$				
$v_{EEH} =$	$v_{CCA} =$				
$\phi_{EEH} =$	$\phi_{CCA} =$				

@ Adolfo Zavelani Rossi, Politecnico di Milano, vers.01.03.10







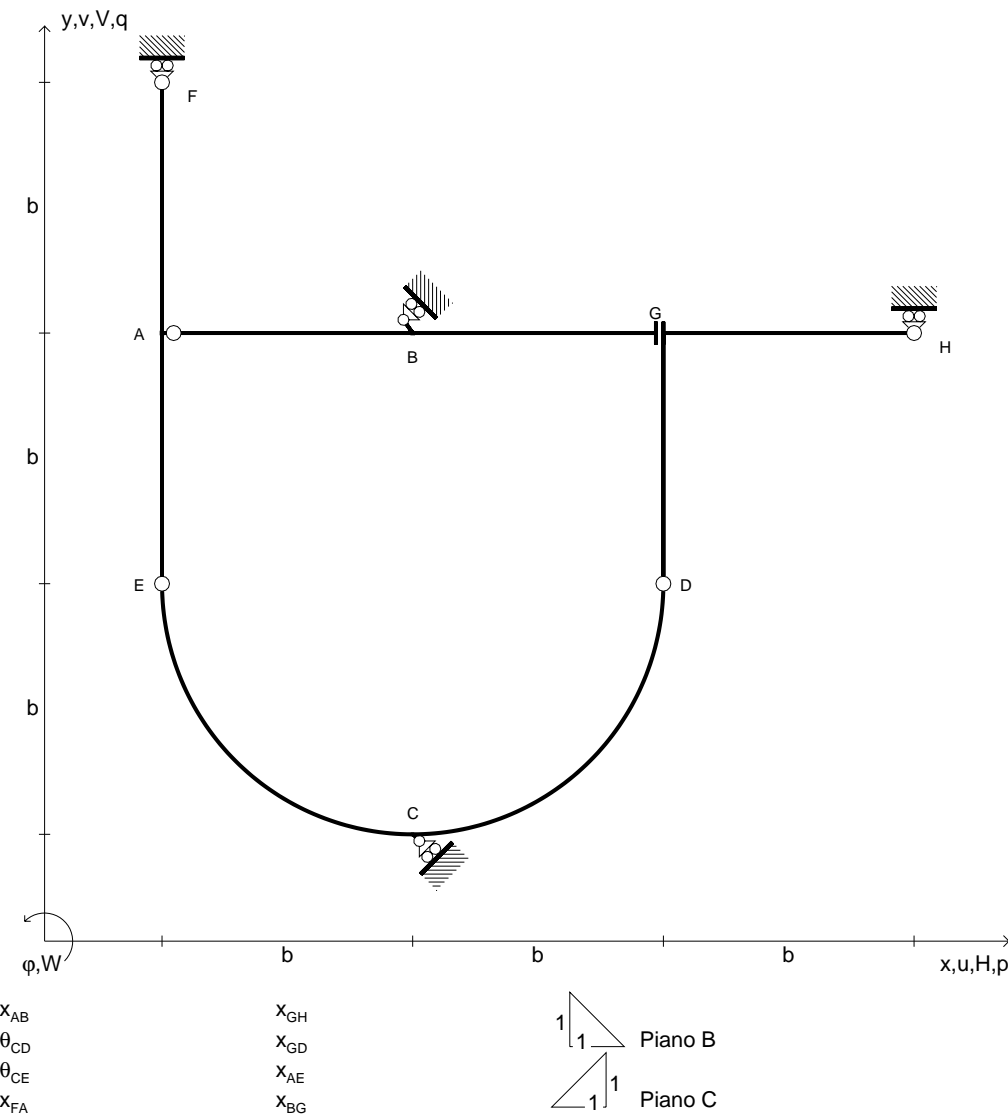
Svolgere l'analisi cinematica (geometrica e analitica).  
Tracciare il meccanismo o i meccanismi della struttura.  
Tracciare le mappe degli spost. orizzontali e verticali.

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.01.03.10

SPOSTAMENTI RIGIDI DELLE ASTE

$u_{AAB} =$	$u_{CCD} =$	$u_{CCE} =$	$u_{BBF} =$	$u_{FFG} =$	$u_{BBD} =$
$v_{AAB} =$	$v_{CCD} =$	$v_{CCE} =$	$v_{BBF} =$	$v_{FFG} =$	$v_{BBD} =$
$\varphi_{AAB} =$	$\varphi_{CCD} =$	$\varphi_{CCE} =$	$\varphi_{BBF} =$	$\varphi_{FFG} =$	$\varphi_{BBD} =$
$u_{GGE} =$	$u_{GGH} =$				
$v_{GGE} =$	$v_{GGH} =$				
$\varphi_{GGE} =$	$\varphi_{GGH} =$				





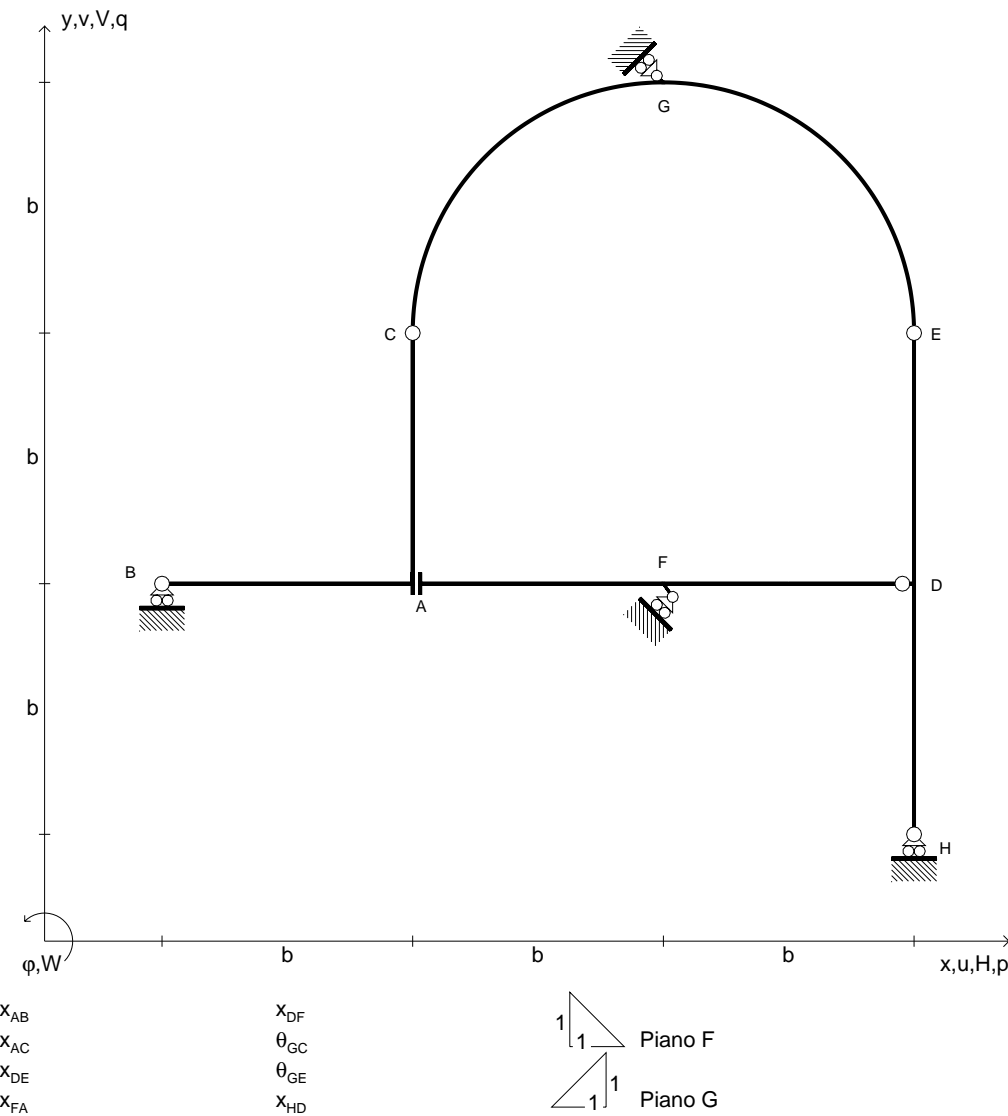
Svolgere l'analisi cinematica (geometrica e analitica).  
Tracciare il meccanismo o i meccanismi della struttura.  
Tracciare le mappe degli spost. orizzontali e verticali.

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.01.03.10

SPOSTAMENTI RIGIDI DELLE ASTE

$u_{AAB} =$	$u_{CCD} =$	$u_{CCE} =$	$u_{FFA} =$	$u_{GGH} =$	$u_{GGD} =$
$v_{AAB} =$	$v_{CCD} =$	$v_{CCE} =$	$v_{FFA} =$	$v_{GGH} =$	$v_{GGD} =$
$\phi_{AAB} =$	$\phi_{CCD} =$	$\phi_{CCE} =$	$\phi_{FFA} =$	$\phi_{GGH} =$	$\phi_{GGD} =$
$u_{AAE} =$	$u_{BBG} =$				
$v_{AAE} =$	$v_{BBG} =$				
$\phi_{AAE} =$	$\phi_{BBG} =$				





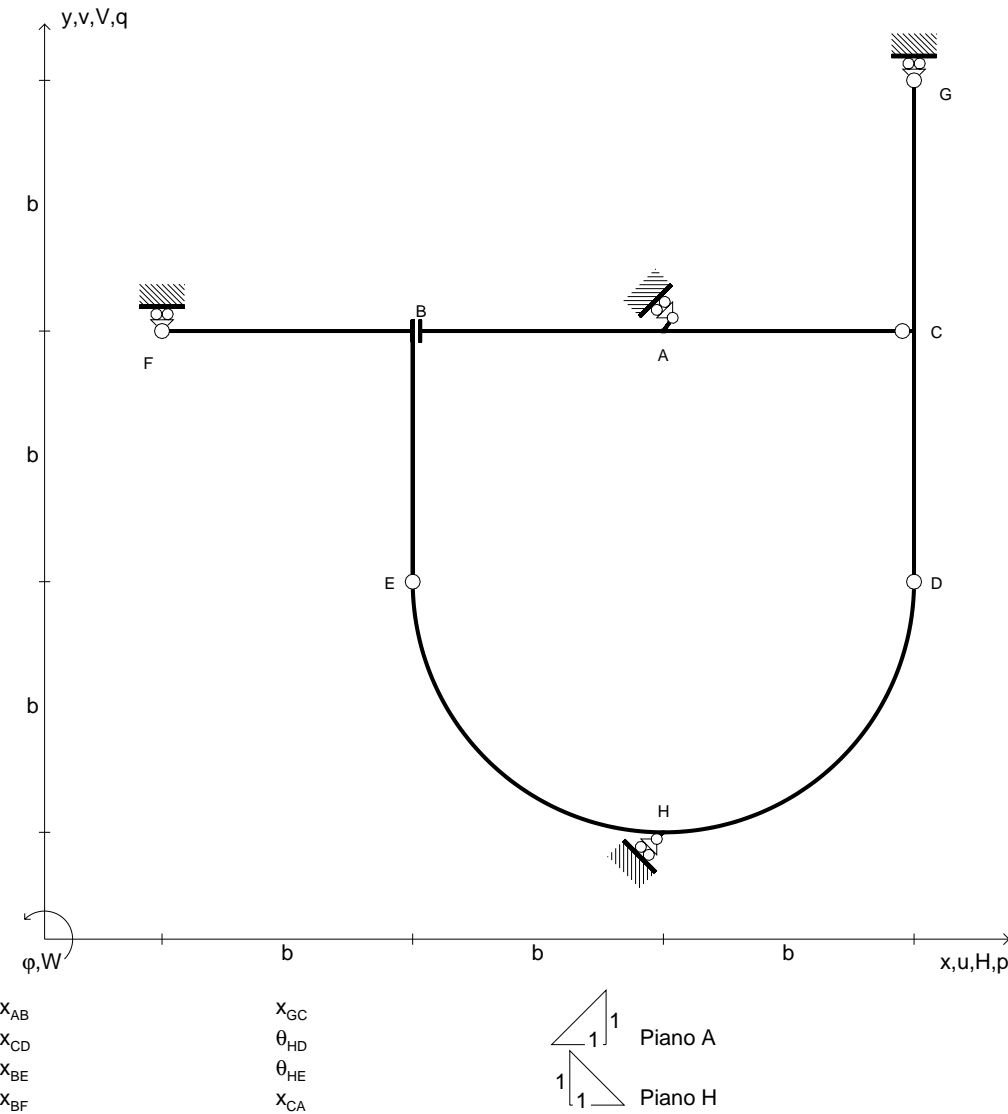
Svolgere l'analisi cinematica (geometrica e analitica).  
Tracciare il meccanismo o i meccanismi della struttura.  
Tracciare le mappe degli spost. orizzontali e verticali.

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.01.03.10

SPOSTAMENTI RIGIDI DELLE ASTE

$u_{AAB} =$	$u_{AAC} =$	$u_{DDE} =$	$u_{FFA} =$	$u_{DDF} =$	$u_{GGC} =$
$v_{AAB} =$	$v_{AAC} =$	$v_{DDE} =$	$v_{FFA} =$	$v_{DDF} =$	$v_{GGC} =$
$\varphi_{AAB} =$	$\varphi_{AAC} =$	$\varphi_{DDE} =$	$\varphi_{FFA} =$	$\varphi_{DDF} =$	$\varphi_{GGC} =$
$u_{GGE} =$	$u_{HHD} =$				
$v_{GGE} =$	$v_{HHD} =$				
$\varphi_{GGE} =$	$\varphi_{HHD} =$				





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

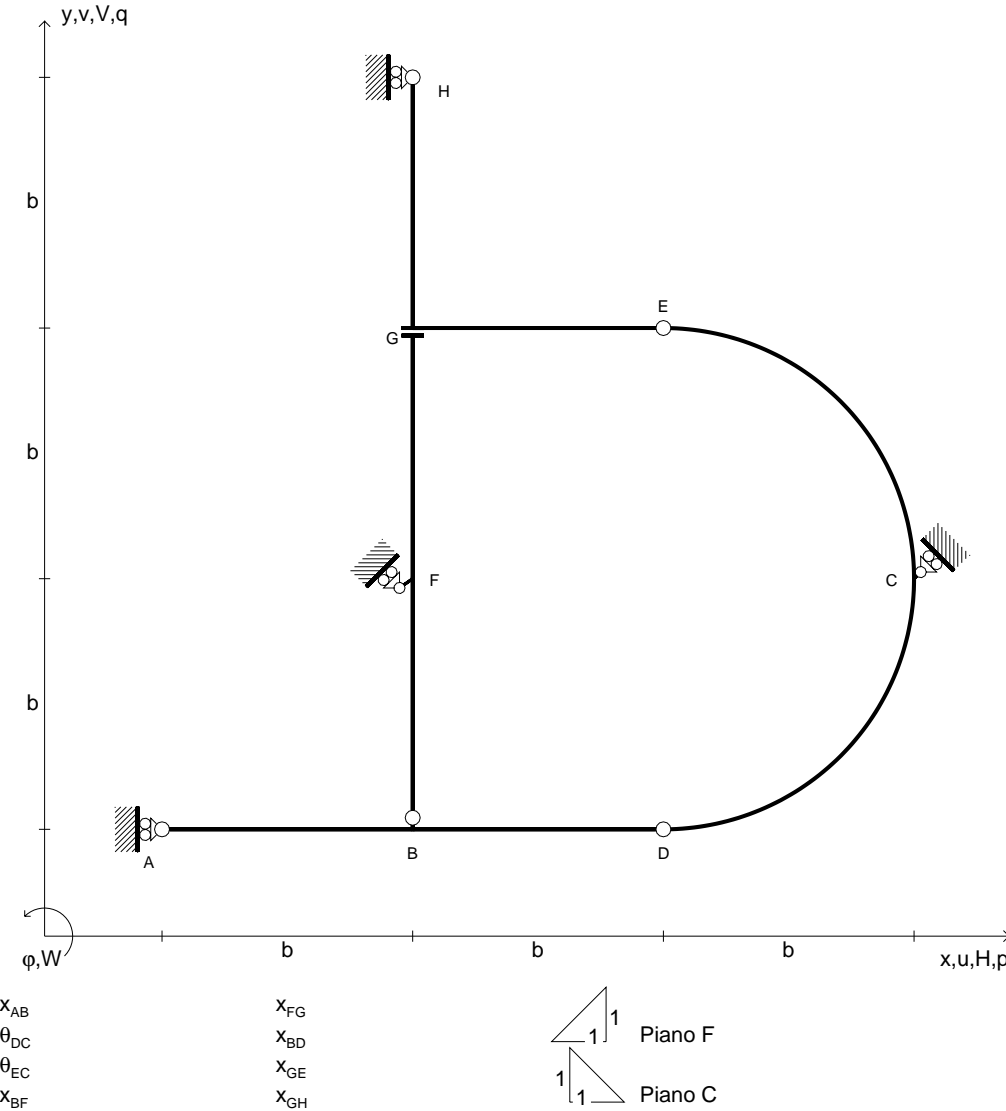
Calcolare il meccanismo o i meccanismi della struttura.  
 $J_{YZ} - x_{YZ} - \theta_{YZ}$  riferimento locale asta YZ con origine in Y.  
Piano di scorrimento del vincolo con inclinazione assegnata.  
@ Adolfo Zavelani Rossi, Politecnico di Milano, vers.01.03.10

SPOSTAMENTI RIGIDI DELLE ASTE

$u_{AAB} =$	$u_{CCD} =$	$u_{BBE} =$	$u_{BBF} =$	$u_{GGC} =$	$u_{HHD} =$
$v_{AAB} =$	$v_{CCD} =$	$v_{BBE} =$	$v_{BBF} =$	$v_{GGC} =$	$v_{HHD} =$
$\varphi_{AAB} =$	$\varphi_{CCD} =$	$\varphi_{BBE} =$	$\varphi_{BBF} =$	$\varphi_{GGC} =$	$\varphi_{HHD} =$
$u_{HHE} =$	$u_{CCA} =$				
$v_{HHE} =$	$v_{CCA} =$				
$\varphi_{HHE} =$	$\varphi_{CCA} =$				







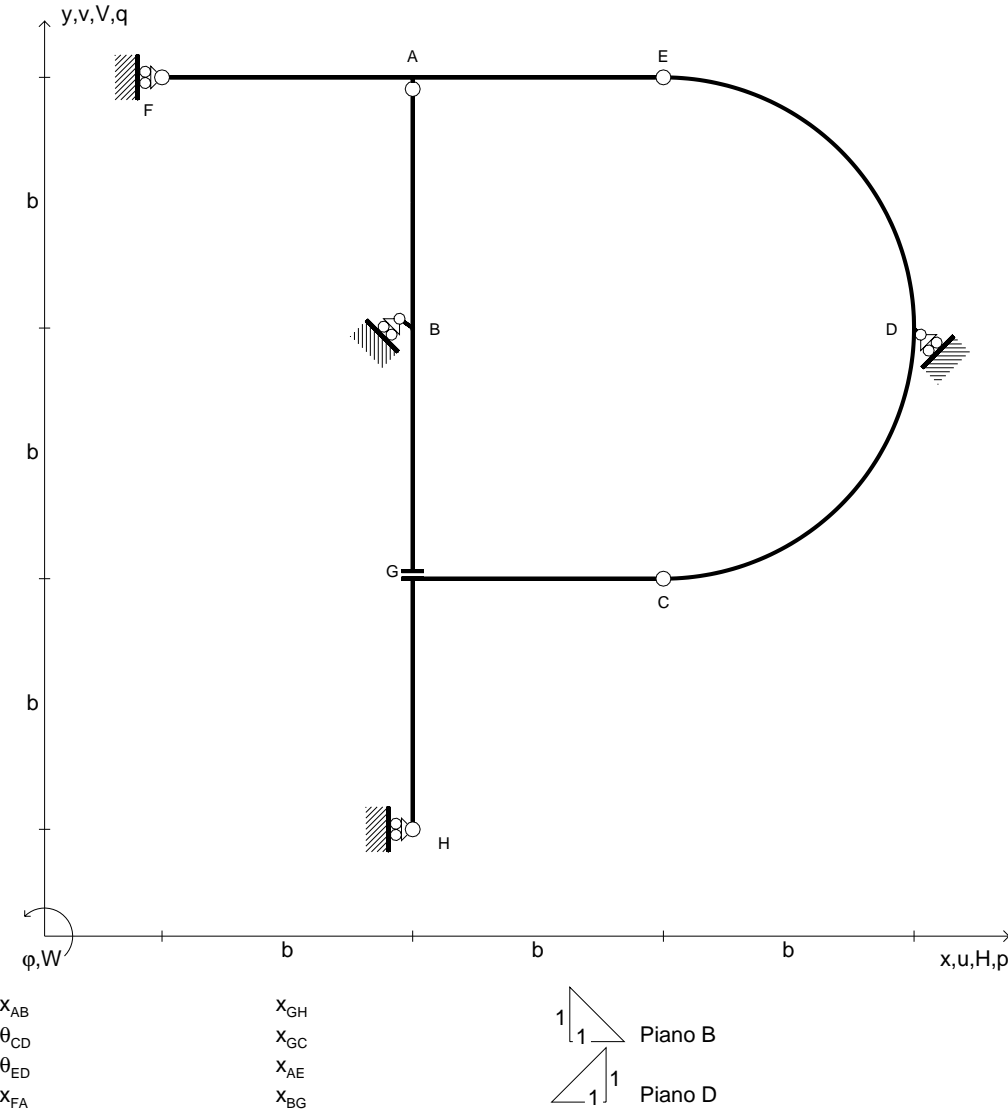
Svolgere l'analisi cinematica (geometrica e analitica).  
Tracciare il meccanismo o i meccanismi della struttura.  
Tracciare le mappe degli spost. orizzontali e verticali.

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.01.03.10

SPOSTAMENTI RIGIDI DELLE ASTE

$u_{AAB} =$	$u_{DDC} =$	$u_{EEC} =$	$u_{BBF} =$	$u_{FFG} =$	$u_{BBD} =$
$v_{AAB} =$	$v_{DDC} =$	$v_{EEC} =$	$v_{BBF} =$	$v_{FFG} =$	$v_{BBD} =$
$\varphi_{AAB} =$	$\varphi_{DDC} =$	$\varphi_{EEC} =$	$\varphi_{BBF} =$	$\varphi_{FFG} =$	$\varphi_{BBD} =$
$u_{GGE} =$	$u_{GGH} =$				
$v_{GGE} =$	$v_{GGH} =$				
$\varphi_{GGE} =$	$\varphi_{GGH} =$				





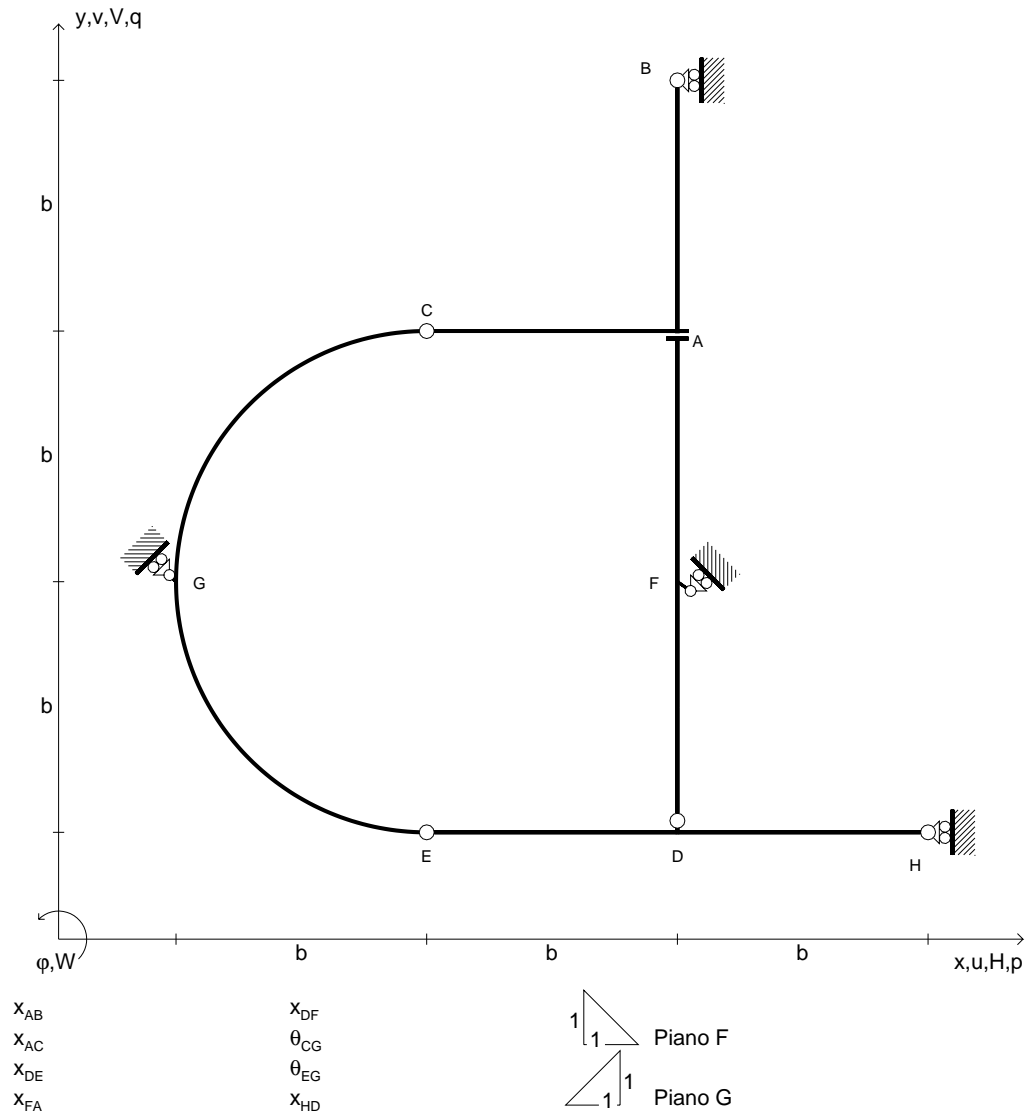
Svolgere l'analisi cinematica (geometrica e analitica).  
Tracciare il meccanismo o i meccanismi della struttura.  
Tracciare le mappe degli spost. orizzontali e verticali.

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.01.03.10

SPOSTAMENTI RIGIDI DELLE ASTE

$u_{AAB} =$	$u_{CCD} =$	$u_{EED} =$	$u_{FFA} =$	$u_{GGH} =$	$u_{GGC} =$
$v_{AAB} =$	$v_{CCD} =$	$v_{EED} =$	$v_{FFA} =$	$v_{GGH} =$	$v_{GGC} =$
$\phi_{AAB} =$	$\phi_{CCD} =$	$\phi_{EED} =$	$\phi_{FFA} =$	$\phi_{GGH} =$	$\phi_{GGC} =$
$u_{AAE} =$	$u_{BBG} =$				
$v_{AAE} =$	$v_{BBG} =$				
$\phi_{AAE} =$	$\phi_{BBG} =$				





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

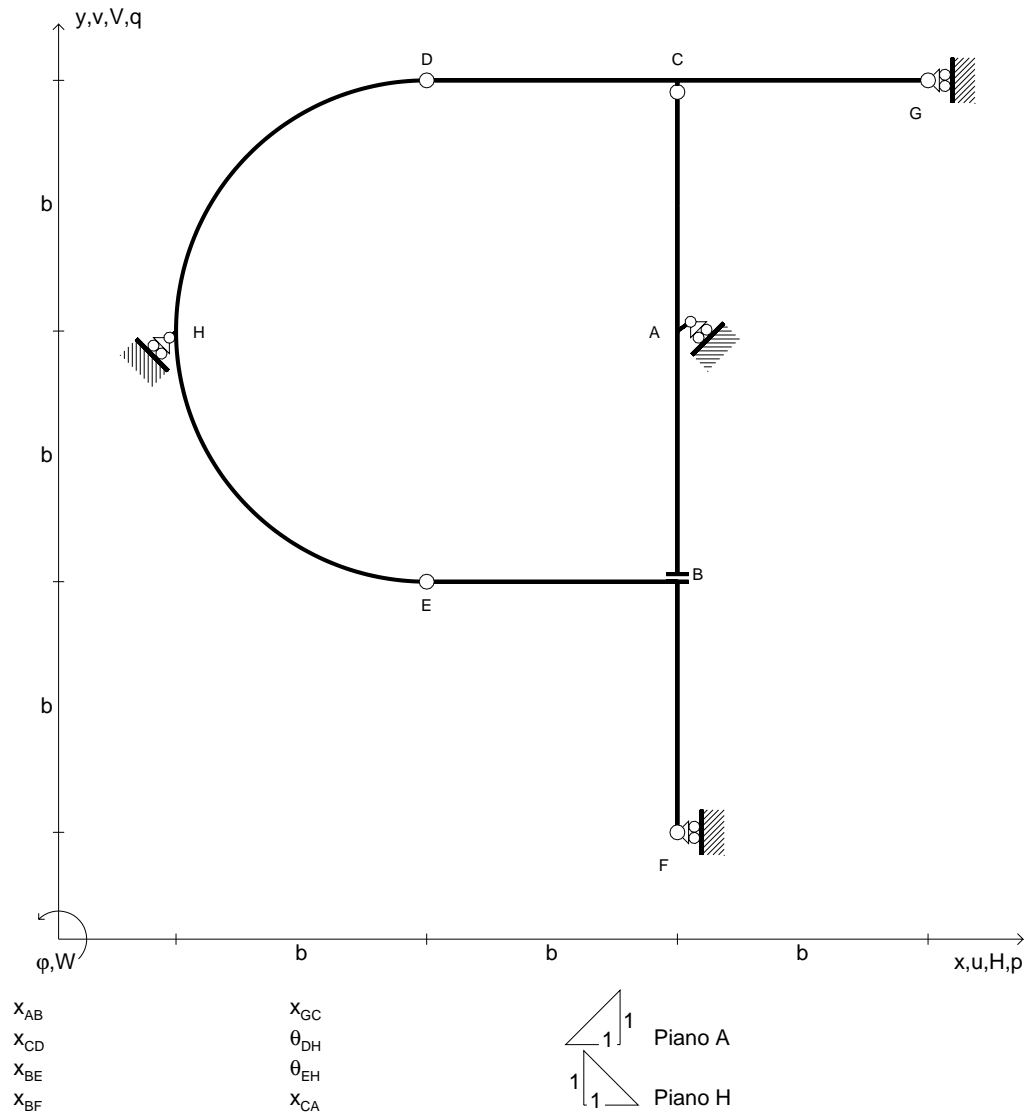
Calcolare il meccanismo o i meccanismi della struttura.  
 $J_{YZ} - x_{YZ} - \theta_{YZ}$  riferimento locale asta YZ con origine in Y.  
 Piano di scorrimento del vincolo con inclinazione assegnata.  
 @ Adolfo Zavelani Rossi, Politecnico di Milano, vers.01.03.10

## SPOSTAMENTI RIGIDI DELLE ASTE

$u_{AAB} =$	$u_{AAC} =$	$u_{DDE} =$	$u_{FFA} =$	$u_{DDF} =$	$u_{CCG} =$
$v_{AAB} =$	$v_{AAC} =$	$v_{DDE} =$	$v_{FFA} =$	$v_{DDF} =$	$v_{CCG} =$
$\phi_{AAB} =$	$\phi_{AAC} =$	$\phi_{DDE} =$	$\phi_{FFA} =$	$\phi_{DDF} =$	$\phi_{CCG} =$
$u_{EEG} =$	$u_{HHD} =$				
$v_{EEG} =$	$v_{HHD} =$				
$\phi_{EEG} =$	$\phi_{HHD} =$				

@ Adolfo Zavelani Rossi, Politecnico di Milano, vers.01.03.10





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.01.03.10

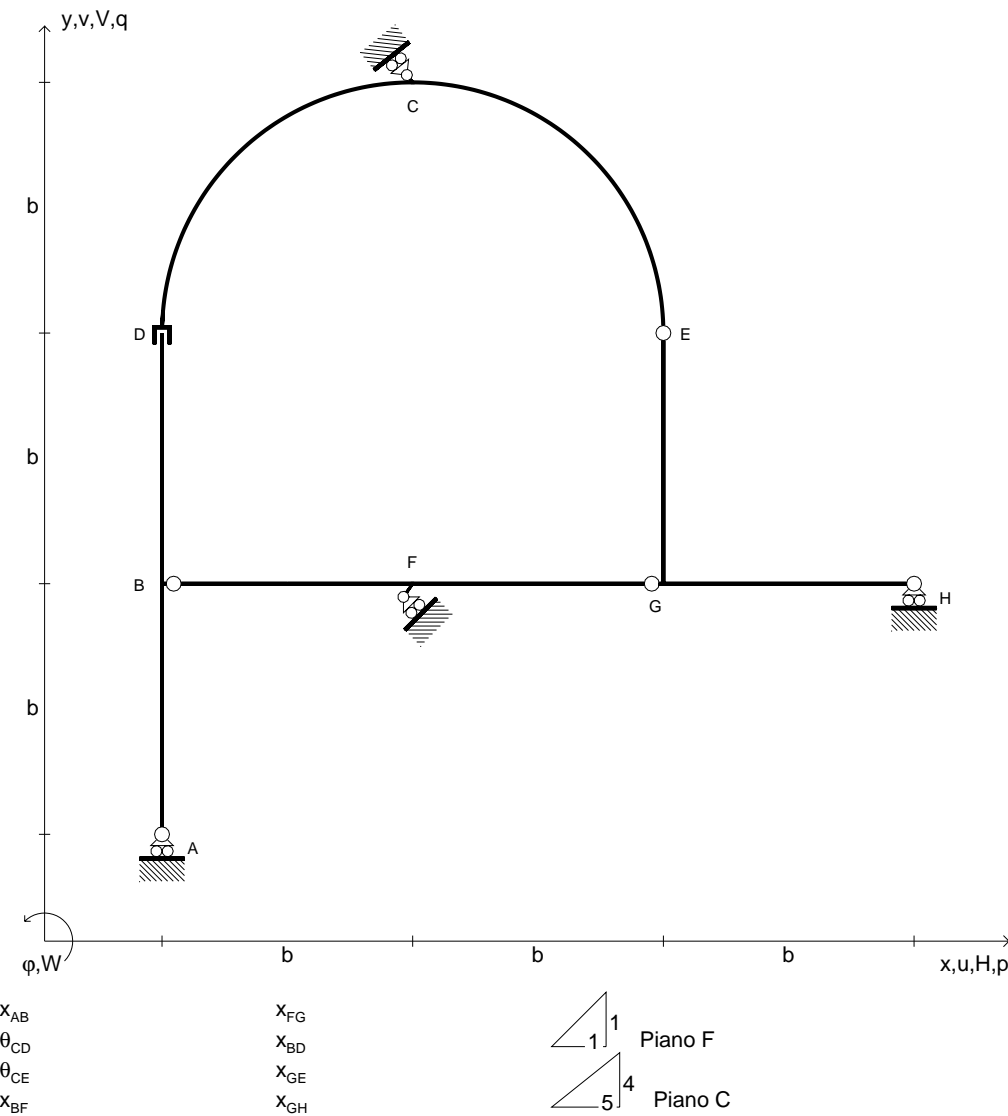
## SPOSTAMENTI RIGIDI DELLE ASTE

$u_{AAB} =$	$u_{CCD} =$	$u_{BBE} =$	$u_{BBF} =$	$u_{GGC} =$	$u_{DDH} =$
$v_{AAB} =$	$v_{CCD} =$	$v_{BBE} =$	$v_{BBF} =$	$v_{GGC} =$	$v_{DDH} =$
$\phi_{AAB} =$	$\phi_{CCD} =$	$\phi_{BBE} =$	$\phi_{BBF} =$	$\phi_{GGC} =$	$\phi_{DDH} =$
$u_{EEH} =$	$u_{CCA} =$				
$v_{EEH} =$	$v_{CCA} =$				
$\phi_{EEH} =$	$\phi_{CCA} =$				

@ Adolfo Zavelani Rossi, Politecnico di Milano, vers.01.03.10







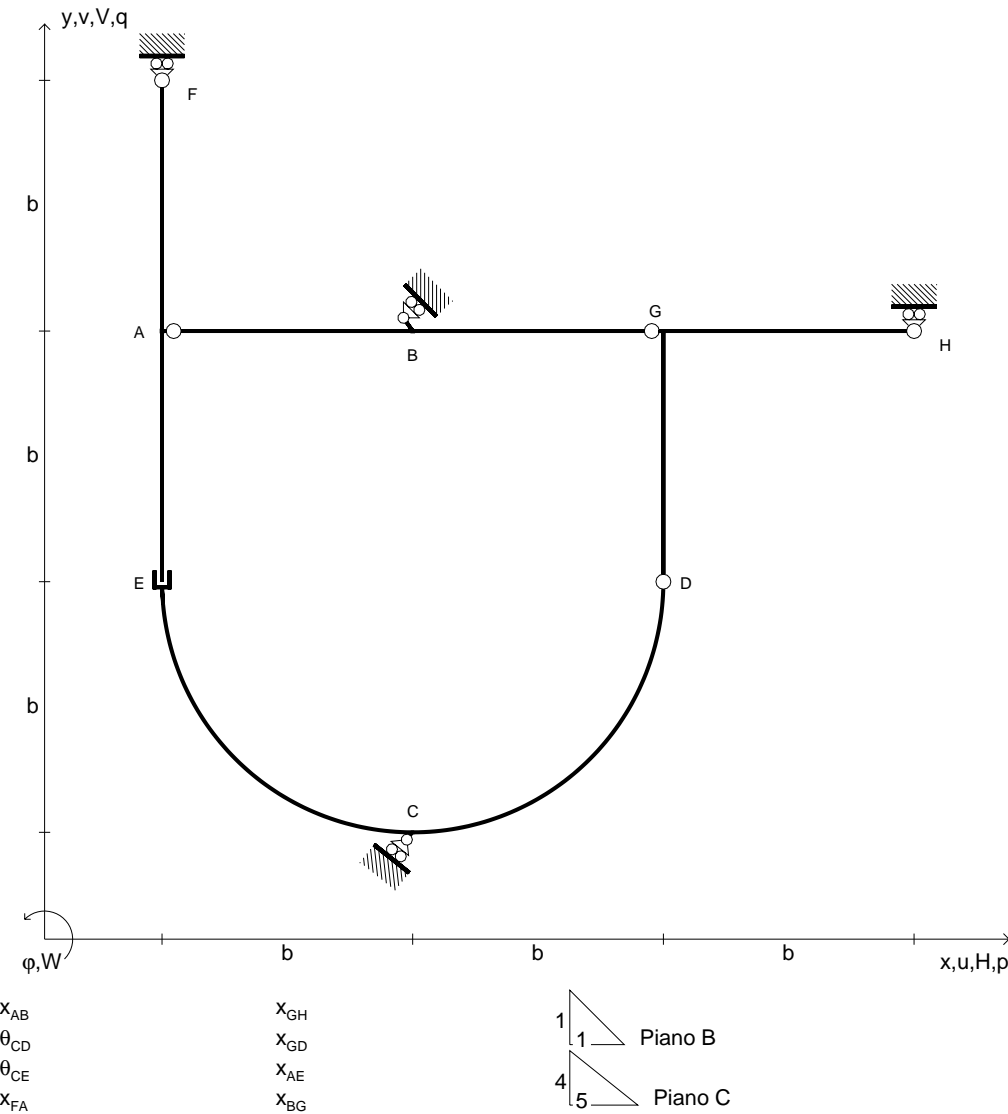
Svolgere l'analisi cinematica (geometrica e analitica).  
Tracciare il meccanismo o i meccanismi della struttura.  
Tracciare le mappe degli spost. orizzontali e verticali.

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.01.03.10

SPOSTAMENTI RIGIDI DELLE ASTE

$u_{AAB} =$	$u_{CCD} =$	$u_{CCE} =$	$u_{BBF} =$	$u_{FFG} =$	$u_{BBD} =$
$v_{AAB} =$	$v_{CCD} =$	$v_{CCE} =$	$v_{BBF} =$	$v_{FFG} =$	$v_{BBD} =$
$\phi_{AAB} =$	$\phi_{CCD} =$	$\phi_{CCE} =$	$\phi_{BBF} =$	$\phi_{FFG} =$	$\phi_{BBD} =$
$u_{GGE} =$	$u_{GGH} =$				
$v_{GGE} =$	$v_{GGH} =$				
$\phi_{GGE} =$	$\phi_{GGH} =$				





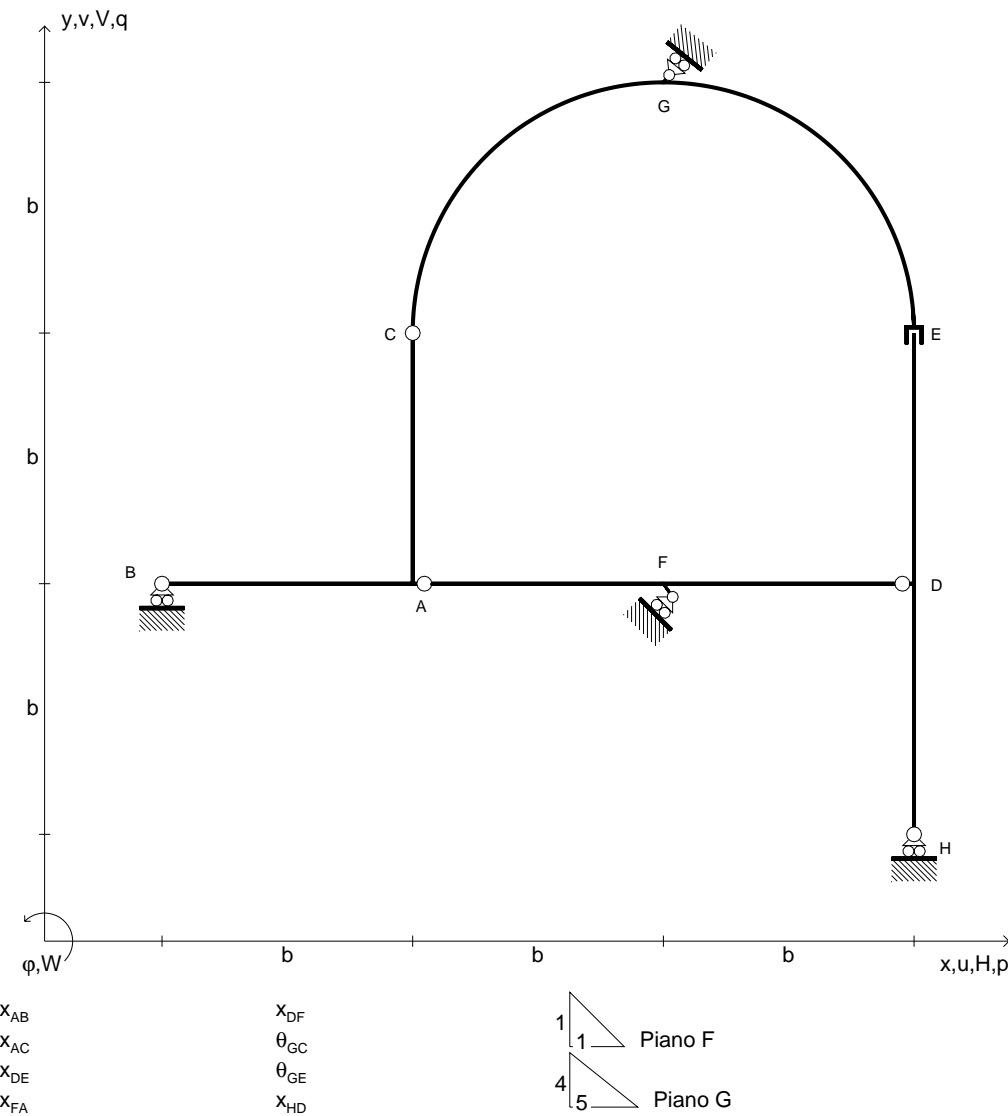
Svolgere l'analisi cinematica (geometrica e analitica).  
Tracciare il meccanismo o i meccanismi della struttura.  
Tracciare le mappe degli spost. orizzontali e verticali.

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.01.03.10

SPOSTAMENTI RIGIDI DELLE ASTE

$u_{AAB} =$	$u_{CCD} =$	$u_{CCE} =$	$u_{FFA} =$	$u_{GGH} =$	$u_{GGD} =$
$v_{AAB} =$	$v_{CCD} =$	$v_{CCE} =$	$v_{FFA} =$	$v_{GGH} =$	$v_{GGD} =$
$\phi_{AAB} =$	$\phi_{CCD} =$	$\phi_{CCE} =$	$\phi_{FFA} =$	$\phi_{GGH} =$	$\phi_{GGD} =$
$u_{AAE} =$	$u_{BBG} =$				
$v_{AAE} =$	$v_{BBG} =$				
$\phi_{AAE} =$	$\phi_{BBG} =$				





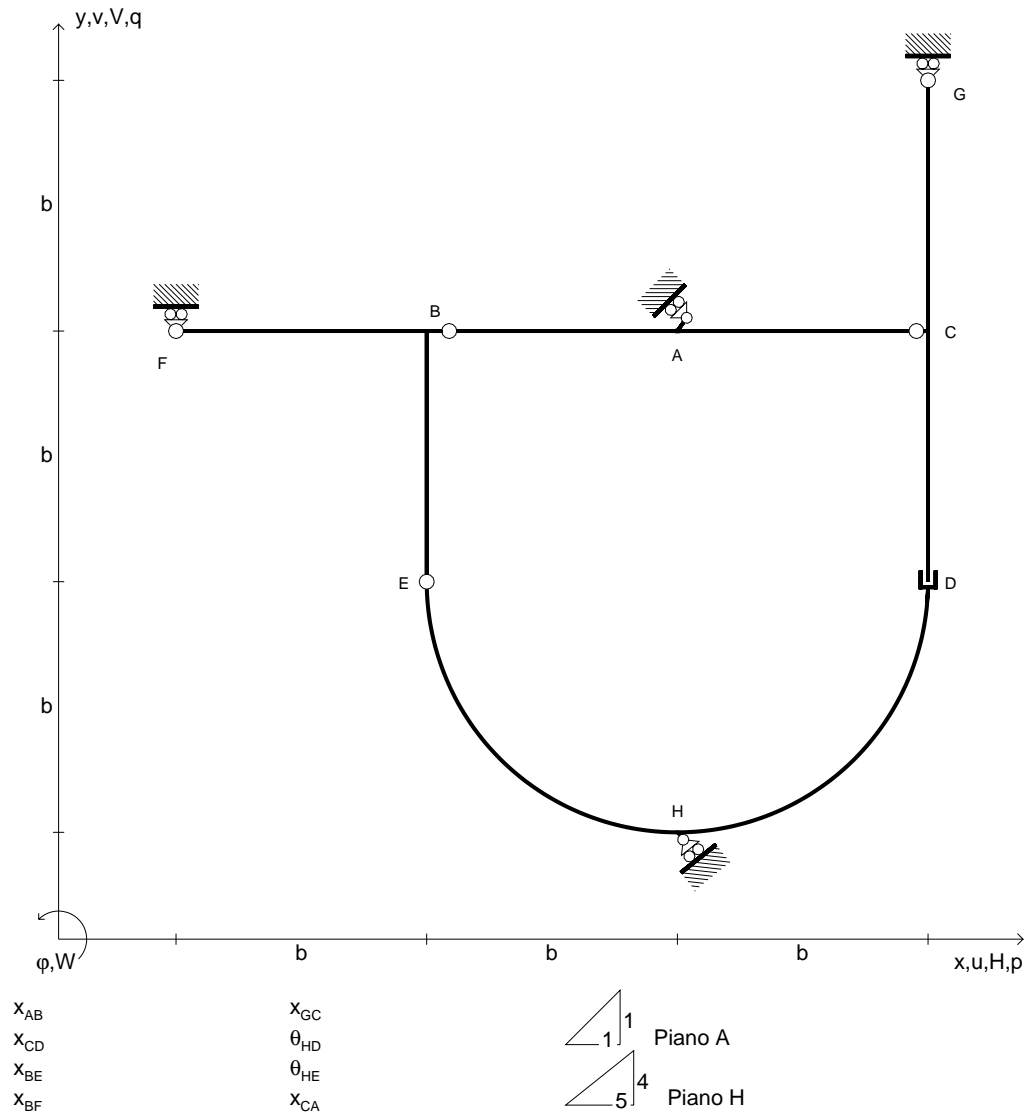
Svolgere l'analisi cinematica (geometrica e analitica).  
Tracciare il meccanismo o i meccanismi della struttura.  
Tracciare le mappe degli spost. orizzontali e verticali.

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.01.03.10

SPOSTAMENTI RIGIDI DELLE ASTE

$u_{AAB} =$	$u_{AAC} =$	$u_{DDE} =$	$u_{FFA} =$	$u_{DDF} =$	$u_{GGC} =$
$v_{AAB} =$	$v_{AAC} =$	$v_{DDE} =$	$v_{FFA} =$	$v_{DDF} =$	$v_{GGC} =$
$\varphi_{AAB} =$	$\varphi_{AAC} =$	$\varphi_{DDE} =$	$\varphi_{FFA} =$	$\varphi_{DDF} =$	$\varphi_{GGC} =$
$u_{GGE} =$	$u_{HHD} =$				
$v_{GGE} =$	$v_{HHD} =$				
$\varphi_{GGE} =$	$\varphi_{HHD} =$				





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

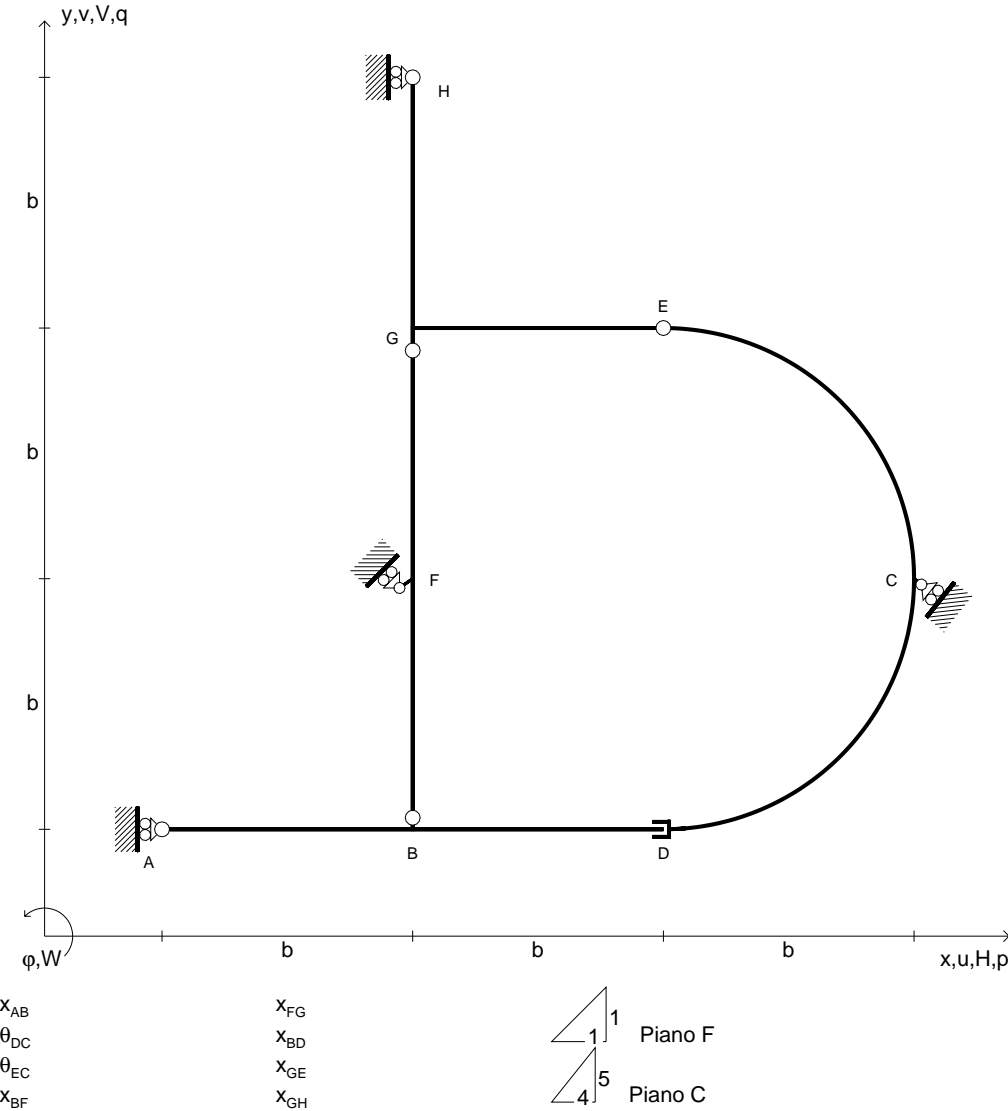
Calcolare il meccanismo o i meccanismi della struttura.  
 $J_{YZ} - x_{YZ} - \theta_{YZ}$  riferimento locale asta YZ con origine in Y.  
 Piano di scorrimento del vincolo con inclinazione assegnata.  
 @ Adolfo Zavelani Rossi, Politecnico di Milano, vers.01.03.10

## SPOSTAMENTI RIGIDI DELLE ASTE

$u_{AAB} =$	$u_{CCD} =$	$u_{BBE} =$	$u_{BBF} =$	$u_{GGC} =$	$u_{HHD} =$
$v_{AAB} =$	$v_{CCD} =$	$v_{BBE} =$	$v_{BBF} =$	$v_{GGC} =$	$v_{HHD} =$
$\phi_{AAB} =$	$\phi_{CCD} =$	$\phi_{BBE} =$	$\phi_{BBF} =$	$\phi_{GGC} =$	$\phi_{HHD} =$
$u_{HHE} =$	$u_{CCA} =$				
$v_{HHE} =$	$v_{CCA} =$				
$\phi_{HHE} =$	$\phi_{CCA} =$				







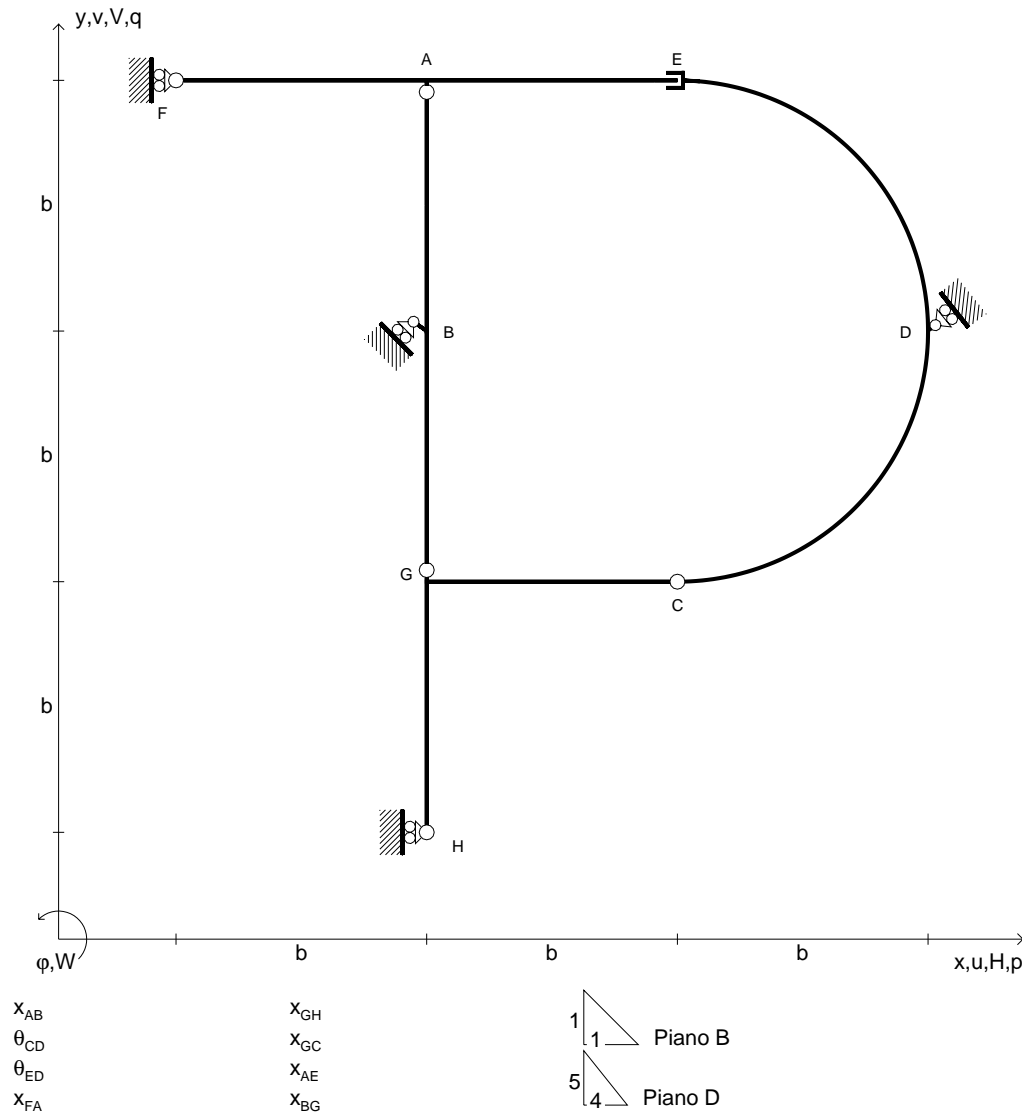
Svolgere l'analisi cinematica (geometrica e analitica).  
Tracciare il meccanismo o i meccanismi della struttura.  
Tracciare le mappe degli spost. orizzontali e verticali.

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.01.03.10

SPOSTAMENTI RIGIDI DELLE ASTE

$u_{AAB} =$	$u_{DDC} =$	$u_{EEC} =$	$u_{BBF} =$	$u_{FFG} =$	$u_{BBD} =$
$v_{AAB} =$	$v_{DDC} =$	$v_{EEC} =$	$v_{BBF} =$	$v_{FFG} =$	$v_{BBD} =$
$\phi_{AAB} =$	$\phi_{DDC} =$	$\phi_{EEC} =$	$\phi_{BBF} =$	$\phi_{FFG} =$	$\phi_{BBD} =$
$u_{GGE} =$	$u_{GGH} =$				
$v_{GGE} =$	$v_{GGH} =$				
$\phi_{GGE} =$	$\phi_{GGH} =$				





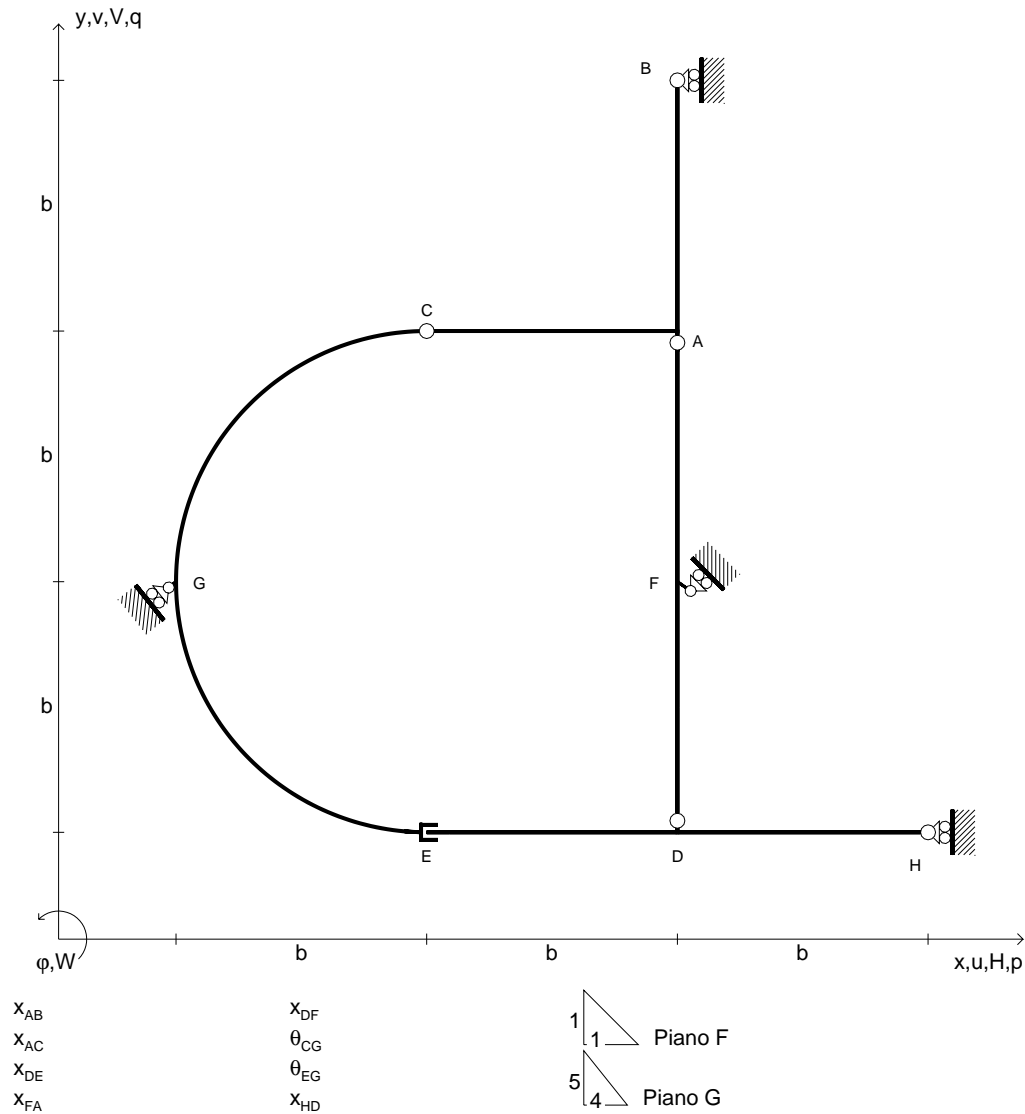
Svolgere l'analisi cinematica (geometrica e analitica).  
Tracciare il meccanismo o i meccanismi della struttura.  
Tracciare le mappe degli spost. orizzontali e verticali.

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.01.03.10

## SPOSTAMENTI RIGIDI DELLE ASTE

$u_{AAB} =$	$u_{CCD} =$	$u_{EED} =$	$u_{FFA} =$	$u_{GGH} =$	$u_{GGC} =$
$v_{AAB} =$	$v_{CCD} =$	$v_{EED} =$	$v_{FFA} =$	$v_{GGH} =$	$v_{GGC} =$
$\phi_{AAB} =$	$\phi_{CCD} =$	$\phi_{EED} =$	$\phi_{FFA} =$	$\phi_{GGH} =$	$\phi_{GGC} =$
$u_{AAE} =$	$u_{BBG} =$				
$v_{AAE} =$	$v_{BBG} =$				
$\phi_{AAE} =$	$\phi_{BBG} =$				





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

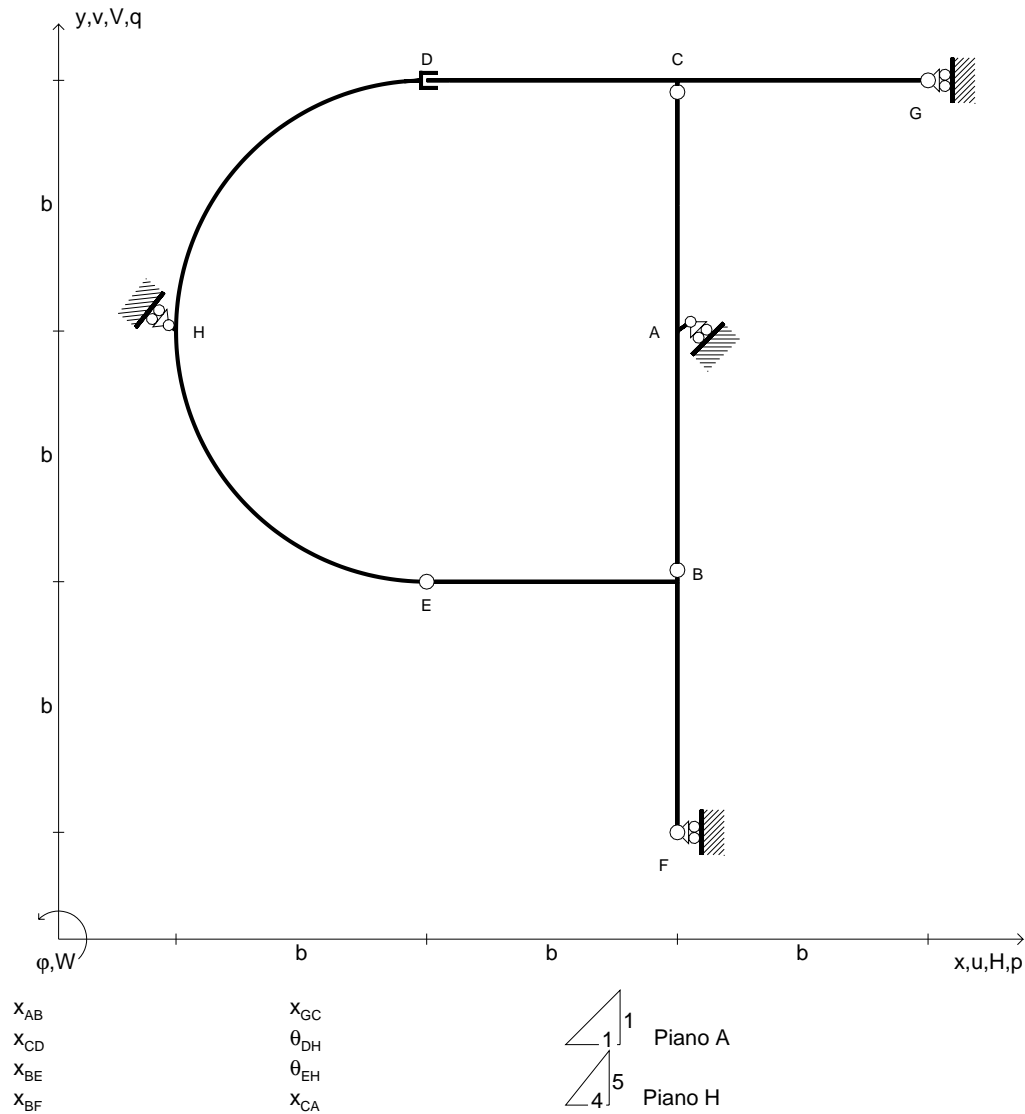
Calcolare il meccanismo o i meccanismi della struttura.  
 $J_{YZ} - x_{YZ} - \theta_{YZ}$  riferimento locale asta YZ con origine in Y.  
 Piano di scorrimento del vincolo con inclinazione assegnata.  
 @ Adolfo Zavelani Rossi, Politecnico di Milano, vers.01.03.10

## SPOSTAMENTI RIGIDI DELLE ASTE

$u_{AAB} =$	$u_{AAC} =$	$u_{DDE} =$	$u_{FFA} =$	$u_{DDF} =$	$u_{CCG} =$
$v_{AAB} =$	$v_{AAC} =$	$v_{DDE} =$	$v_{FFA} =$	$v_{DDF} =$	$v_{CCG} =$
$\phi_{AAB} =$	$\phi_{AAC} =$	$\phi_{DDE} =$	$\phi_{FFA} =$	$\phi_{DDF} =$	$\phi_{CCG} =$
$u_{EEG} =$	$u_{HHD} =$				
$v_{EEG} =$	$v_{HHD} =$				
$\phi_{EEG} =$	$\phi_{HHD} =$				

@ Adolfo Zavelani Rossi, Politecnico di Milano, vers.01.03.10





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.01.03.10

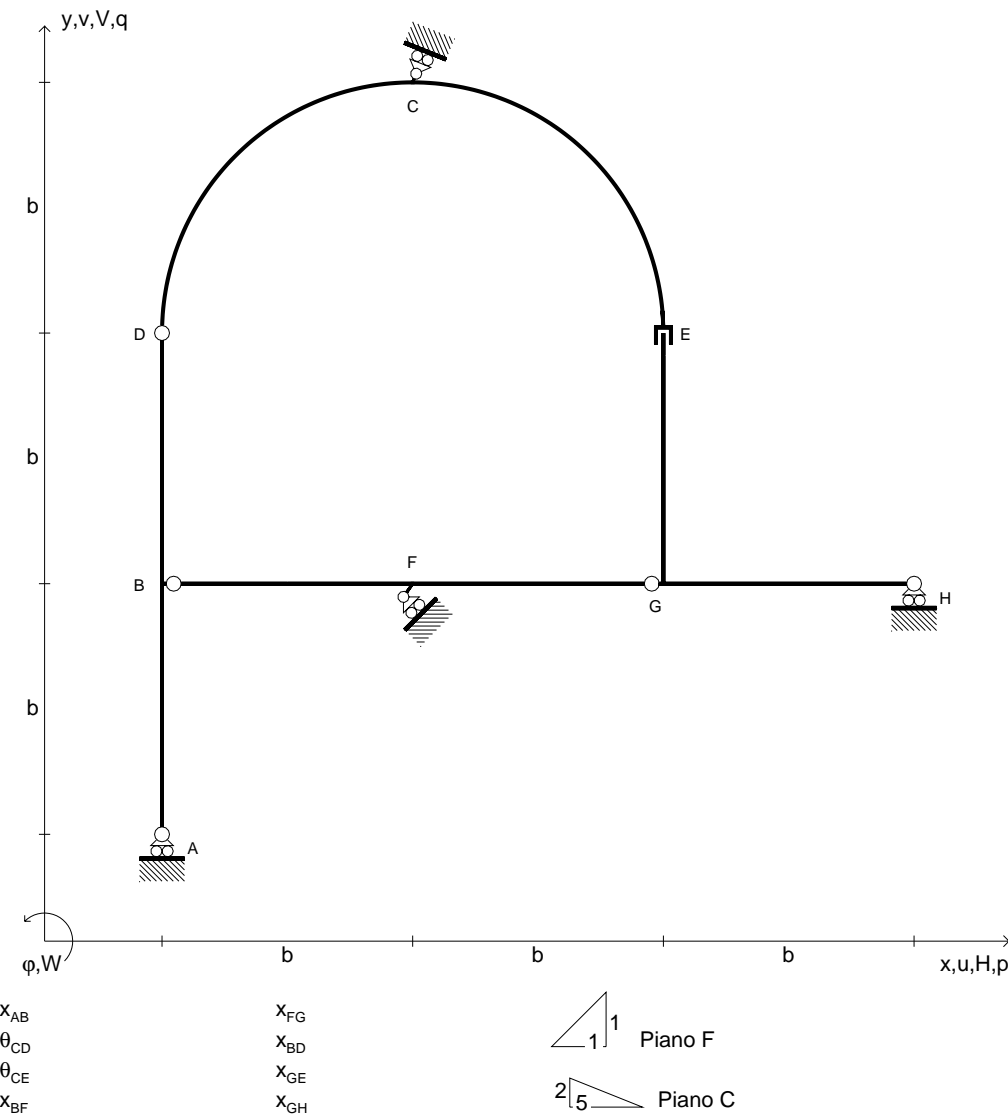
## SPOSTAMENTI RIGIDI DELLE ASTE

$u_{AAB} =$	$u_{CCD} =$	$u_{BBE} =$	$u_{BBF} =$	$u_{GGC} =$	$u_{DDH} =$
$v_{AAB} =$	$v_{CCD} =$	$v_{BBE} =$	$v_{BBF} =$	$v_{GGC} =$	$v_{DDH} =$
$\phi_{AAB} =$	$\phi_{CCD} =$	$\phi_{BBE} =$	$\phi_{BBF} =$	$\phi_{GGC} =$	$\phi_{DDH} =$
$u_{EEH} =$	$u_{CCA} =$				
$v_{EEH} =$	$v_{CCA} =$				
$\phi_{EEH} =$	$\phi_{CCA} =$				

@ Adolfo Zavelani Rossi, Politecnico di Milano, vers.01.03.10







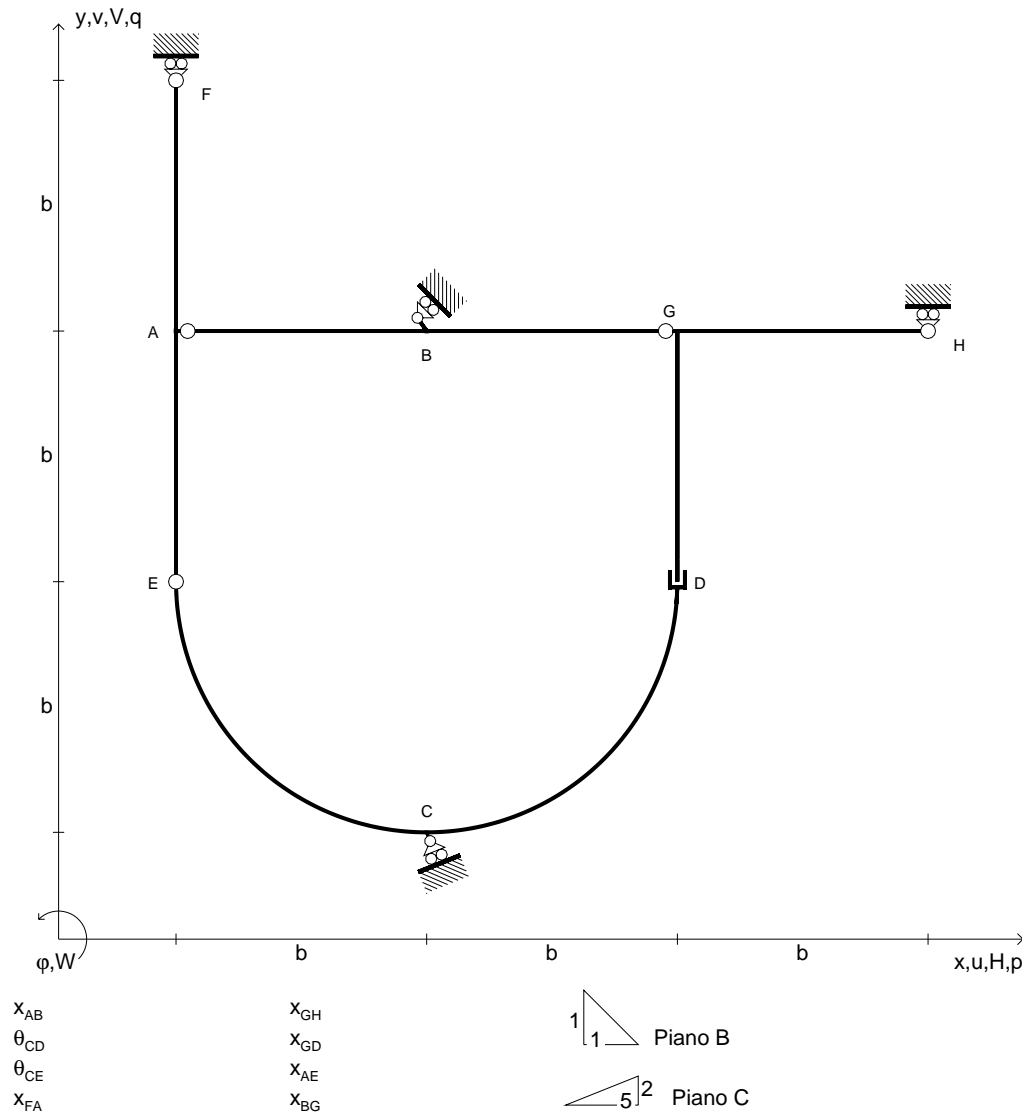
Svolgere l'analisi cinematica (geometrica e analitica).  
Tracciare il meccanismo o i meccanismi della struttura.  
Tracciare le mappe degli spost. orizzontali e verticali.

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.01.03.10

SPOSTAMENTI RIGIDI DELLE ASTE

$u_{AAB} =$	$u_{CCD} =$	$u_{CCE} =$	$u_{BBF} =$	$u_{FFG} =$	$u_{BBD} =$
$v_{AAB} =$	$v_{CCD} =$	$v_{CCE} =$	$v_{BBF} =$	$v_{FFG} =$	$v_{BBD} =$
$\phi_{AAB} =$	$\phi_{CCD} =$	$\phi_{CCE} =$	$\phi_{BBF} =$	$\phi_{FFG} =$	$\phi_{BBD} =$
$u_{GGE} =$	$u_{GGH} =$				
$v_{GGE} =$	$v_{GGH} =$				
$\phi_{GGE} =$	$\phi_{GGH} =$				





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.01.03.10

26.03.10

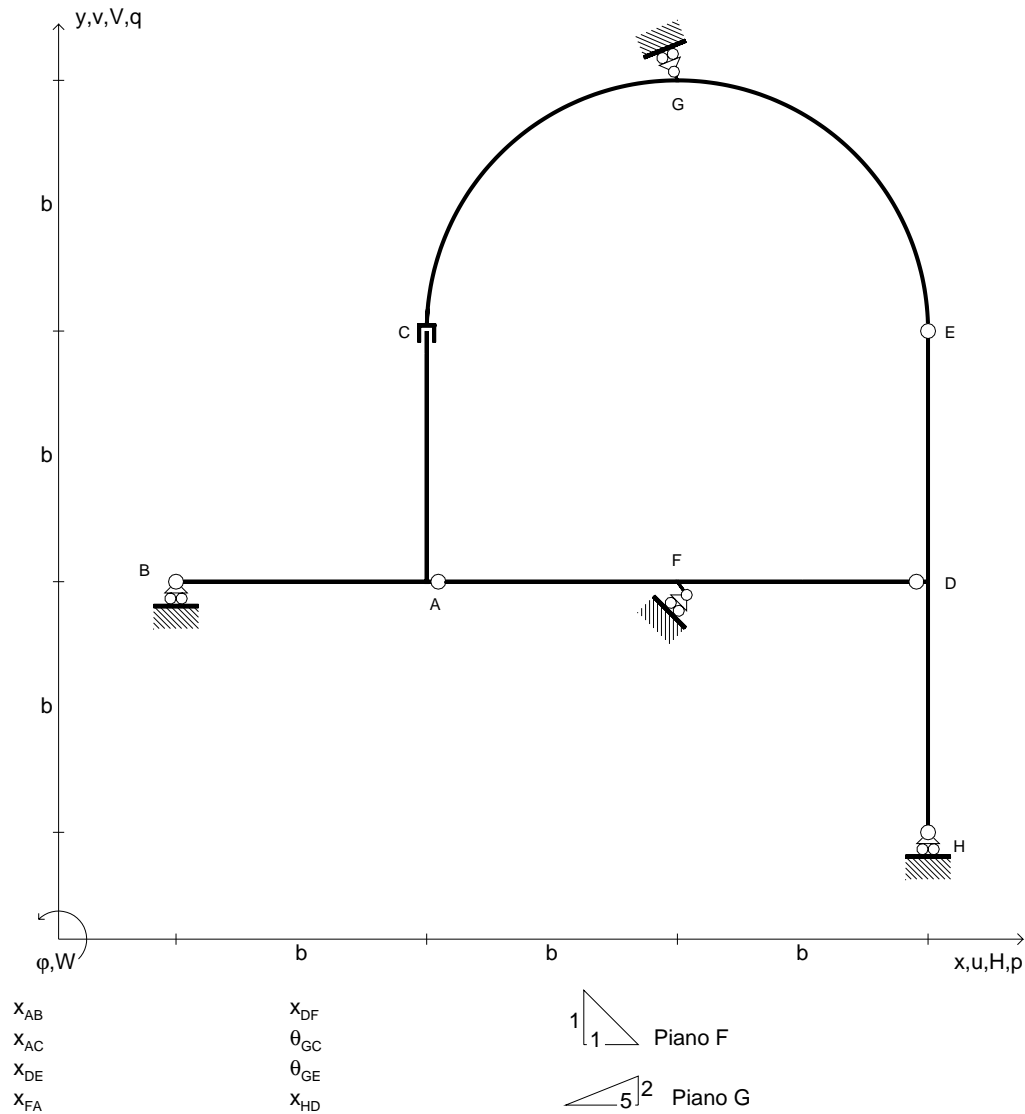
## SPOSTAMENTI RIGIDI DELLE ASTE

$u_{AAB} =$	$u_{CCD} =$	$u_{CCE} =$	$u_{FFA} =$	$u_{GGH} =$	$u_{GGD} =$
$v_{AAB} =$	$v_{CCD} =$	$v_{CCE} =$	$v_{FFA} =$	$v_{GGH} =$	$v_{GGD} =$
$\phi_{AAB} =$	$\phi_{CCD} =$	$\phi_{CCE} =$	$\phi_{FFA} =$	$\phi_{GGH} =$	$\phi_{GGD} =$
$u_{AAE} =$	$u_{BBG} =$				
$v_{AAE} =$	$v_{BBG} =$				
$\phi_{AAE} =$	$\phi_{BBG} =$				

@ Adolfo Zavelani Rossi, Politecnico di Milano, vers.01.03.10

26.03.10





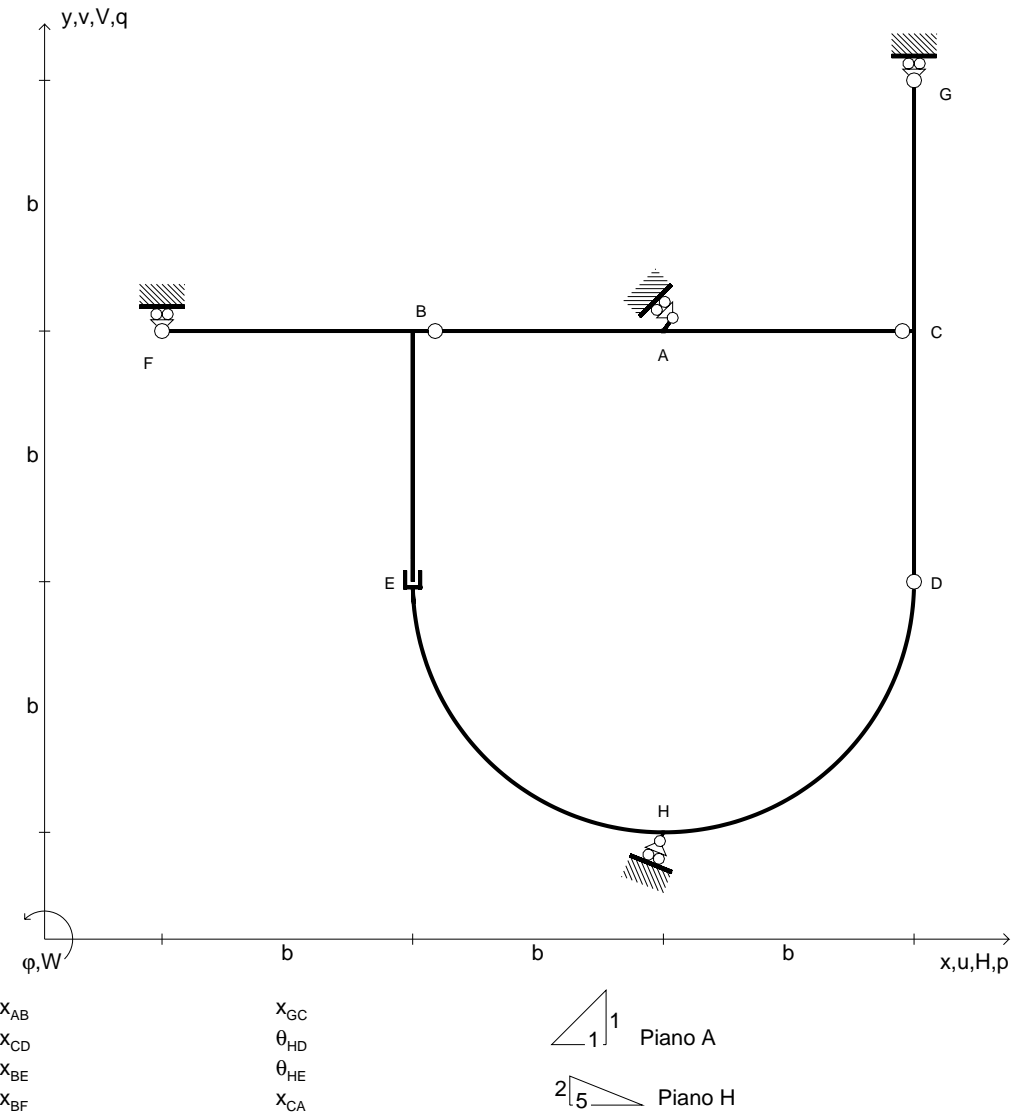
Svolgere l'analisi cinematica (geometrica e analitica).  
Tracciare il meccanismo o i meccanismi della struttura.  
Tracciare le mappe degli spost. orizzontali e verticali.

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.01.03.10

## SPOSTAMENTI RIGIDI DELLE ASTE

$u_{AAB} =$	$u_{AAC} =$	$u_{DDE} =$	$u_{FFA} =$	$u_{DDF} =$	$u_{GGC} =$
$v_{AAB} =$	$v_{AAC} =$	$v_{DDE} =$	$v_{FFA} =$	$v_{DDF} =$	$v_{GGC} =$
$\phi_{AAB} =$	$\phi_{AAC} =$	$\phi_{DDE} =$	$\phi_{FFA} =$	$\phi_{DDF} =$	$\phi_{GGC} =$
$u_{GGE} =$	$u_{HHD} =$				
$v_{GGE} =$	$v_{HHD} =$				
$\phi_{GGE} =$	$\phi_{HHD} =$				





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

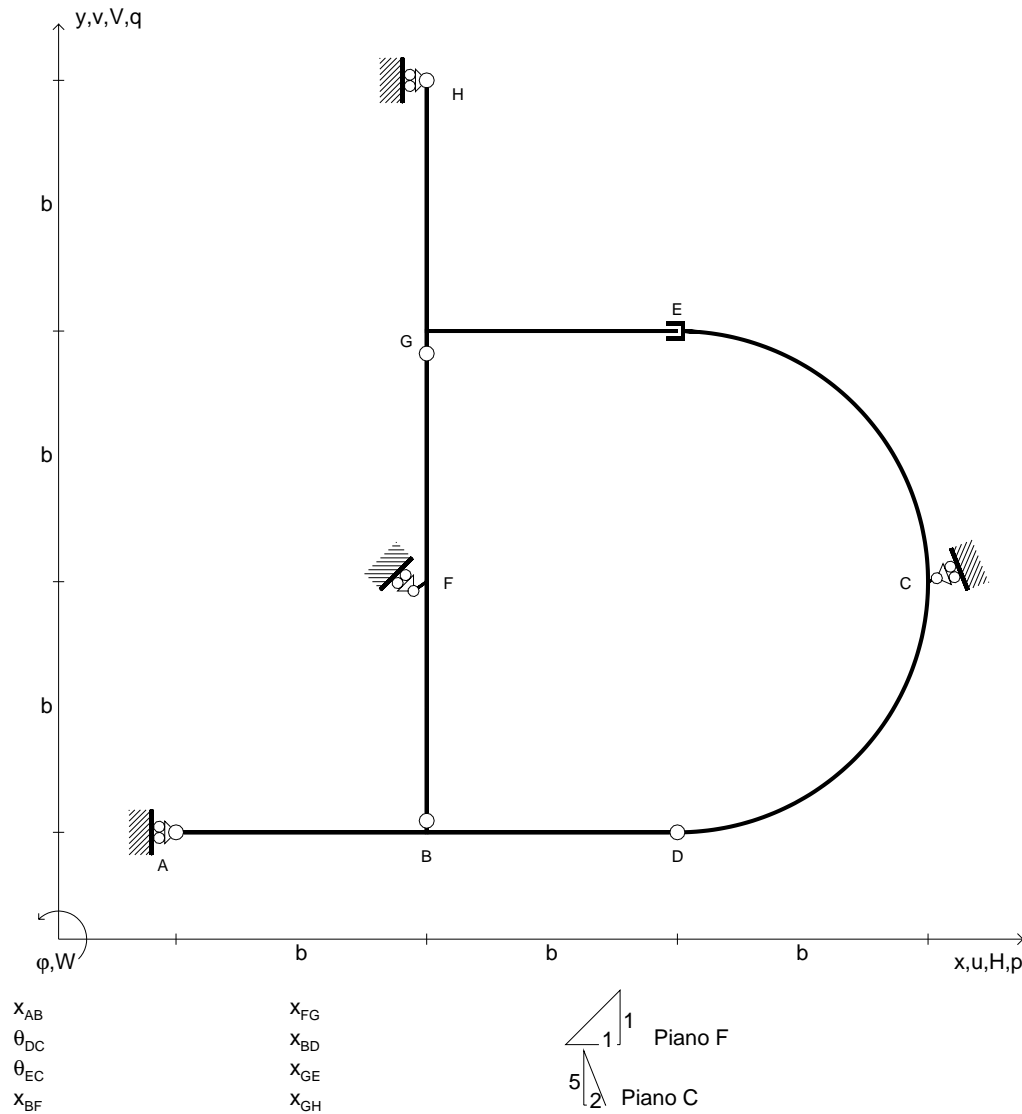
Calcolare il meccanismo o i meccanismi della struttura.  
 $J_{YZ} - x_{YZ} - \theta_{YZ}$  riferimento locale asta YZ con origine in Y.  
Piano di scorrimento del vincolo con inclinazione assegnata.  
@ Adolfo Zavelani Rossi, Politecnico di Milano, vers.01.03.10

SPOSTAMENTI RIGIDI DELLE ASTE

$u_{AAB} =$	$u_{CCD} =$	$u_{BBE} =$	$u_{BBF} =$	$u_{GGC} =$	$u_{HHD} =$
$v_{AAB} =$	$v_{CCD} =$	$v_{BBE} =$	$v_{BBF} =$	$v_{GGC} =$	$v_{HHD} =$
$\varphi_{AAB} =$	$\varphi_{CCD} =$	$\varphi_{BBE} =$	$\varphi_{BBF} =$	$\varphi_{GGC} =$	$\varphi_{HHD} =$
$u_{HHE} =$	$u_{CCA} =$				
$v_{HHE} =$	$v_{CCA} =$				
$\varphi_{HHE} =$	$\varphi_{CCA} =$				







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.01.03.10

26.03.10

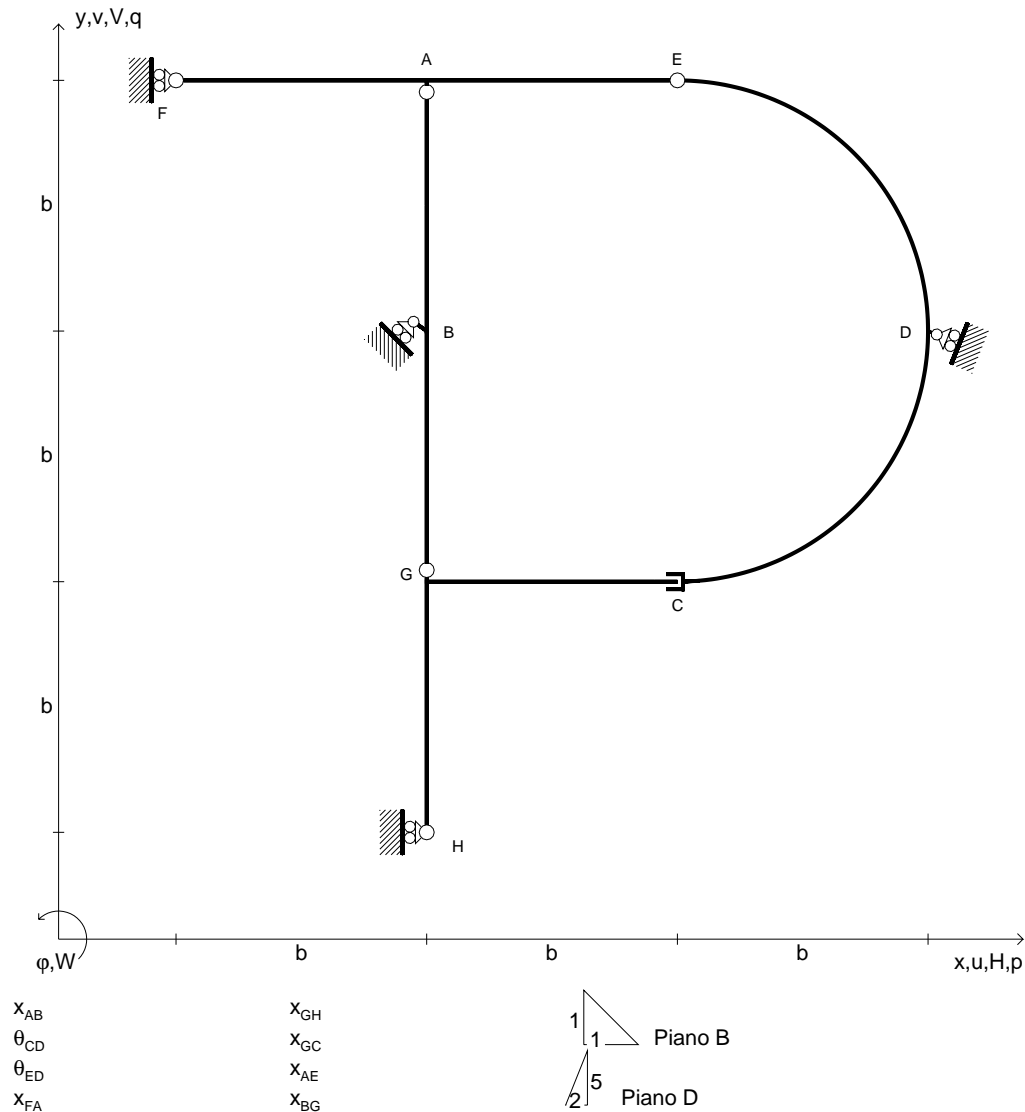
## SPOSTAMENTI RIGIDI DELLE ASTE

$u_{AAB} =$	$u_{DDC} =$	$u_{EEC} =$	$u_{BBF} =$	$u_{FFG} =$	$u_{BBD} =$
$v_{AAB} =$	$v_{DDC} =$	$v_{EEC} =$	$v_{BBF} =$	$v_{FFG} =$	$v_{BBD} =$
$\phi_{AAB} =$	$\phi_{DDC} =$	$\phi_{EEC} =$	$\phi_{BBF} =$	$\phi_{FFG} =$	$\phi_{BBD} =$
$u_{GGE} =$	$u_{GGH} =$				
$v_{GGE} =$	$v_{GGH} =$				
$\phi_{GGE} =$	$\phi_{GGH} =$				

@ Adolfo Zavelani Rossi, Politecnico di Milano, vers.01.03.10

26.03.10





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

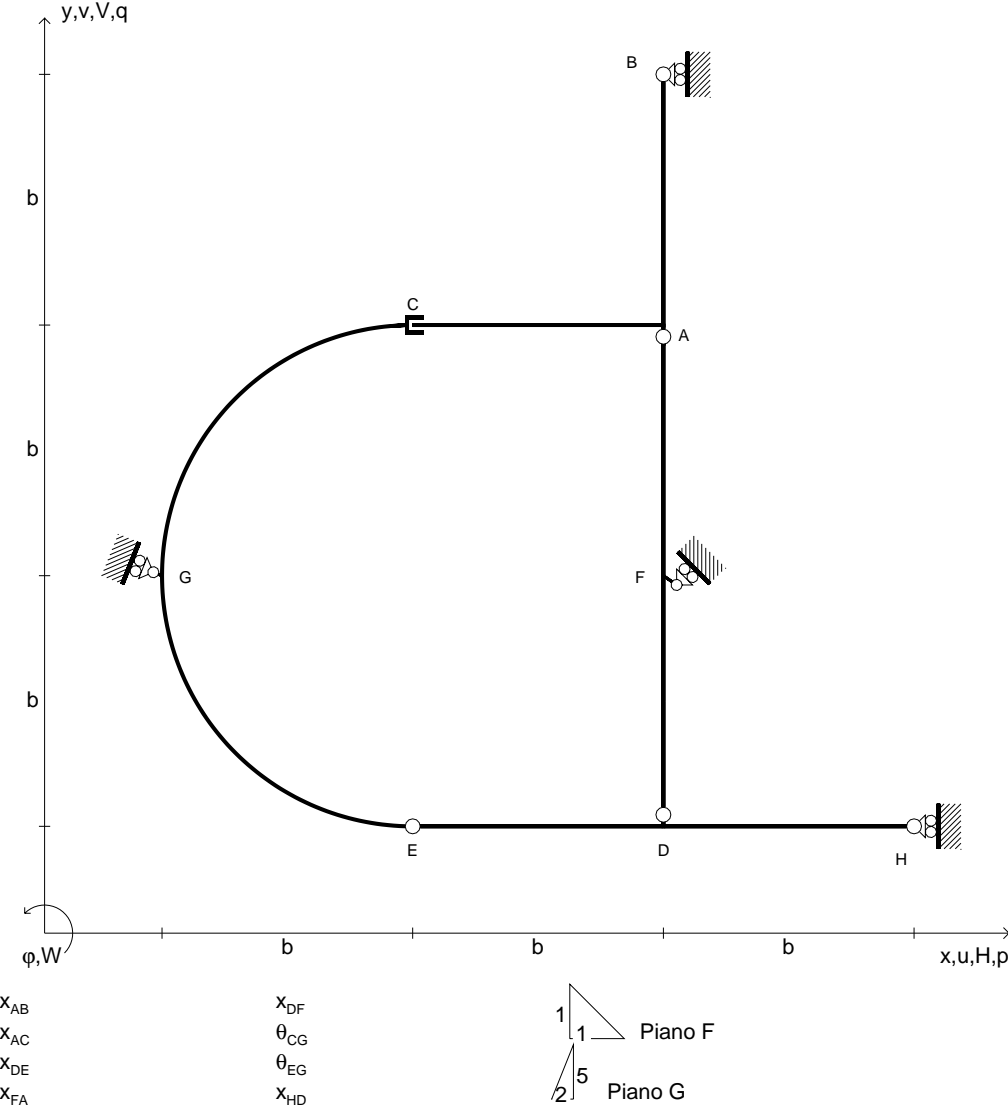
Calcolare il meccanismo o i meccanismi della struttura.  
 $J_{YZ} - x_{YZ} - \theta_{YZ}$  riferimento locale asta YZ con origine in Y.  
 Piano di scorrimento del vincolo con inclinazione assegnata.  
 @ Adolfo Zavelani Rossi, Politecnico di Milano, vers.01.03.10

## SPOSTAMENTI RIGIDI DELLE ASTE

$u_{AAB} =$	$u_{CCD} =$	$u_{EED} =$	$u_{FFA} =$	$u_{GGH} =$	$u_{GGC} =$
$v_{AAB} =$	$v_{CCD} =$	$v_{EED} =$	$v_{FFA} =$	$v_{GGH} =$	$v_{GGC} =$
$\phi_{AAB} =$	$\phi_{CCD} =$	$\phi_{EED} =$	$\phi_{FFA} =$	$\phi_{GGH} =$	$\phi_{GGC} =$
$u_{AAE} =$	$u_{BBG} =$				
$v_{AAE} =$	$v_{BBG} =$				
$\phi_{AAE} =$	$\phi_{BBG} =$				

@ Adolfo Zavelani Rossi, Politecnico di Milano, vers.01.03.10





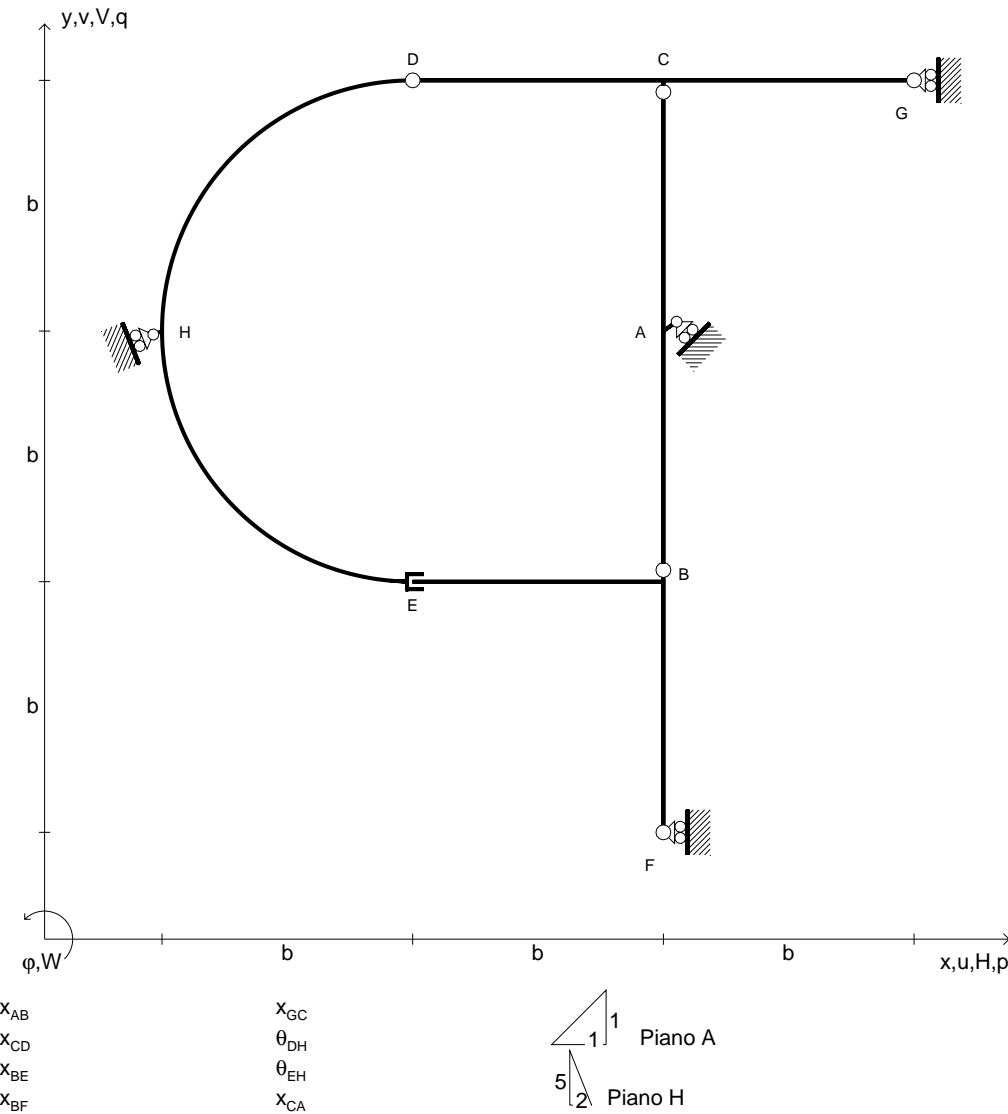
Svolgere l'analisi cinematica (geometrica e analitica).  
Tracciare il meccanismo o i meccanismi della struttura.  
Tracciare le mappe degli spost. orizzontali e verticali.

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.01.03.10

SPOSTAMENTI RIGIDI DELLE ASTE

$u_{AAB} =$	$u_{AAC} =$	$u_{DDE} =$	$u_{FFA} =$	$u_{DDF} =$	$u_{CCG} =$
$v_{AAB} =$	$v_{AAC} =$	$v_{DDE} =$	$v_{FFA} =$	$v_{DDF} =$	$v_{CCG} =$
$\varphi_{AAB} =$	$\varphi_{AAC} =$	$\varphi_{DDE} =$	$\varphi_{FFA} =$	$\varphi_{DDF} =$	$\varphi_{CCG} =$
$u_{EEG} =$	$u_{HHD} =$				
$v_{EEG} =$	$v_{HHD} =$				
$\varphi_{EEG} =$	$\varphi_{HHD} =$				





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

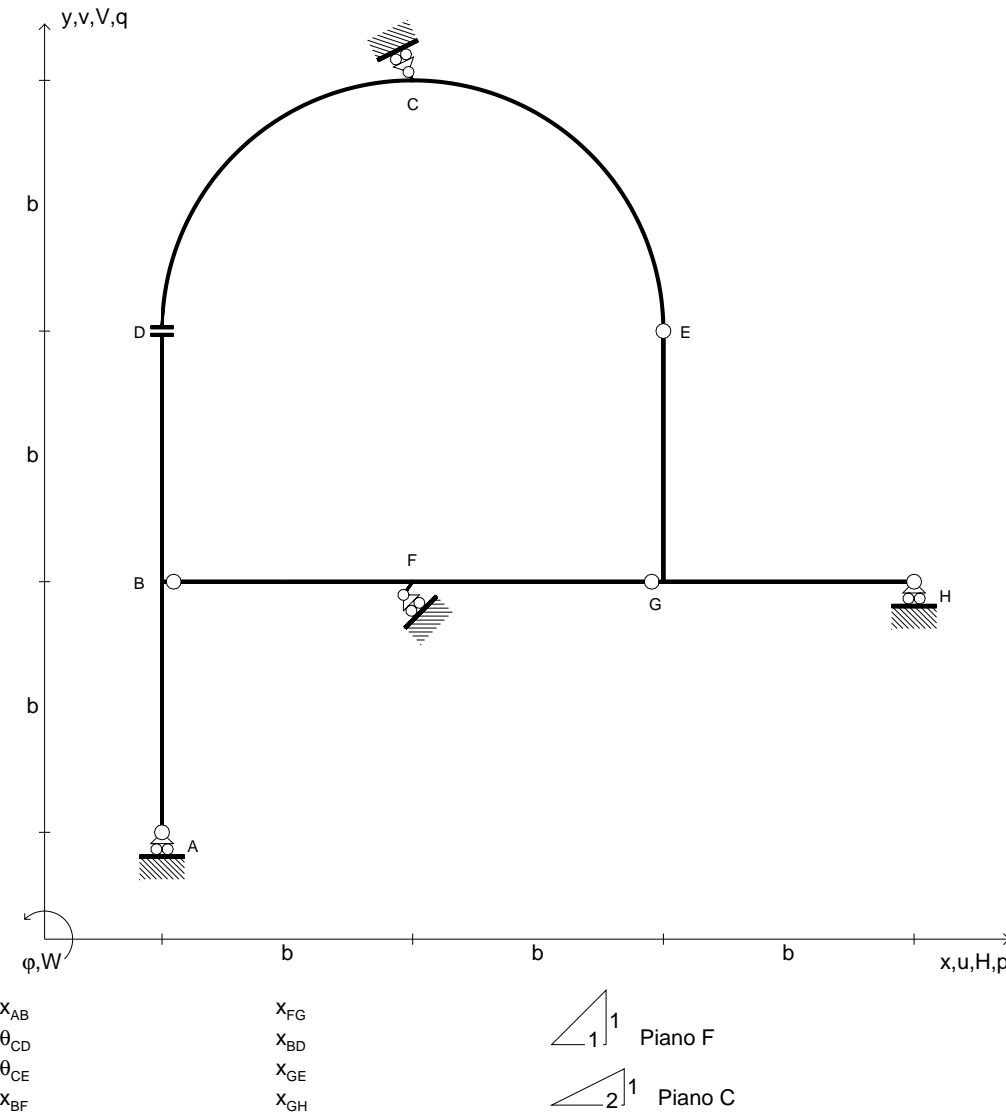
Calcolare il meccanismo o i meccanismi della struttura.  
 $J_{YZ} - x_{YZ} - \theta_{YZ}$  riferimento locale asta YZ con origine in Y.  
Piano di scorrimento del vincolo con inclinazione assegnata.  
@ Adolfo Zavelani Rossi, Politecnico di Milano, vers.01.03.10

SPOSTAMENTI RIGIDI DELLE ASTE

$u_{AAB} =$	$u_{CCD} =$	$u_{BBE} =$	$u_{BBF} =$	$u_{GGC} =$	$u_{DDH} =$
$v_{AAB} =$	$v_{CCD} =$	$v_{BBE} =$	$v_{BBF} =$	$v_{GGC} =$	$v_{DDH} =$
$\varphi_{AAB} =$	$\varphi_{CCD} =$	$\varphi_{BBE} =$	$\varphi_{BBF} =$	$\varphi_{GGC} =$	$\varphi_{DDH} =$
$u_{EEH} =$	$u_{CCA} =$				
$v_{EEH} =$	$v_{CCA} =$				
$\varphi_{EEH} =$	$\varphi_{CCA} =$				







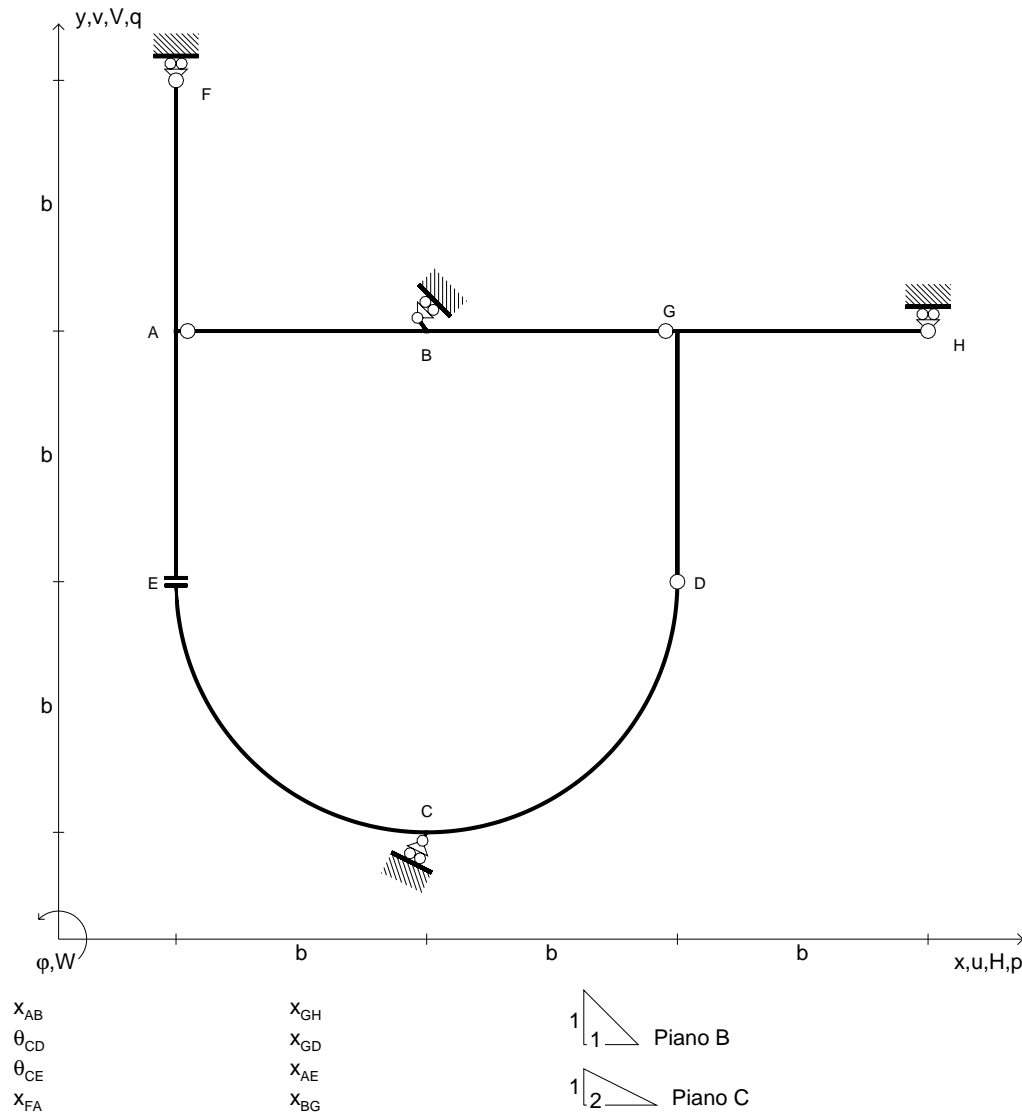
Svolgere l'analisi cinematica (geometrica e analitica).  
Tracciare il meccanismo o i meccanismi della struttura.  
Tracciare le mappe degli spost. orizzontali e verticali.

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.01.03.10

SPOSTAMENTI RIGIDI DELLE ASTE

$u_{AAB} =$	$u_{CCD} =$	$u_{CCE} =$	$u_{BBF} =$	$u_{FFG} =$	$u_{BBD} =$
$v_{AAB} =$	$v_{CCD} =$	$v_{CCE} =$	$v_{BBF} =$	$v_{FFG} =$	$v_{BBD} =$
$\varphi_{AAB} =$	$\varphi_{CCD} =$	$\varphi_{CCE} =$	$\varphi_{BBF} =$	$\varphi_{FFG} =$	$\varphi_{BBD} =$
$u_{GGE} =$	$u_{GGH} =$				
$v_{GGE} =$	$v_{GGH} =$				
$\varphi_{GGE} =$	$\varphi_{GGH} =$				





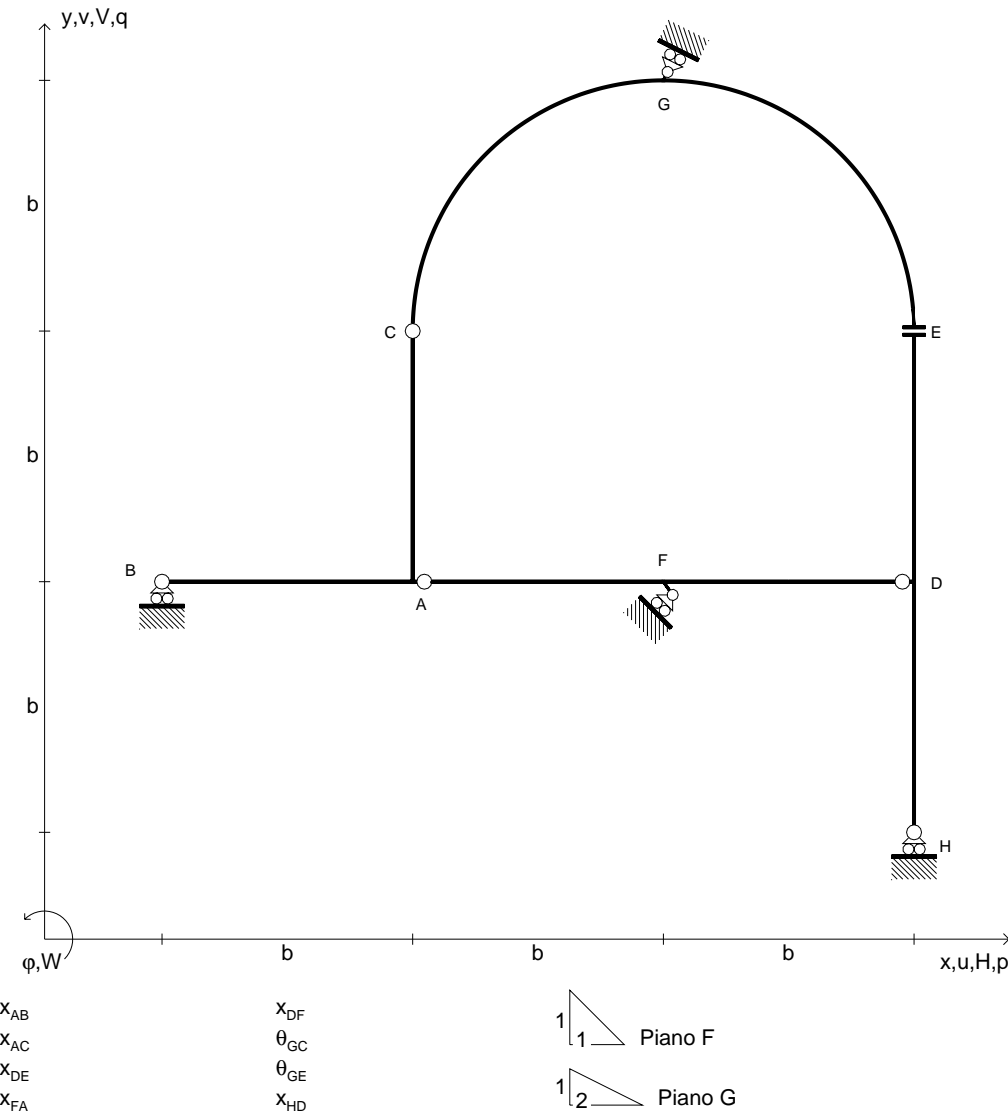
Svolgere l'analisi cinematica (geometrica e analitica).  
Tracciare il meccanismo o i meccanismi della struttura.  
Tracciare le mappe degli spost. orizzontali e verticali.

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.01.03.10

## SPOSTAMENTI RIGIDI DELLE ASTE

$u_{AAB} =$	$u_{CCD} =$	$u_{CCE} =$	$u_{FFA} =$	$u_{GGH} =$	$u_{GGD} =$
$v_{AAB} =$	$v_{CCD} =$	$v_{CCE} =$	$v_{FFA} =$	$v_{GGH} =$	$v_{GGD} =$
$\phi_{AAB} =$	$\phi_{CCD} =$	$\phi_{CCE} =$	$\phi_{FFA} =$	$\phi_{GGH} =$	$\phi_{GGD} =$
$u_{AAE} =$	$u_{BBG} =$				
$v_{AAE} =$	$v_{BBG} =$				
$\phi_{AAE} =$	$\phi_{BBG} =$				





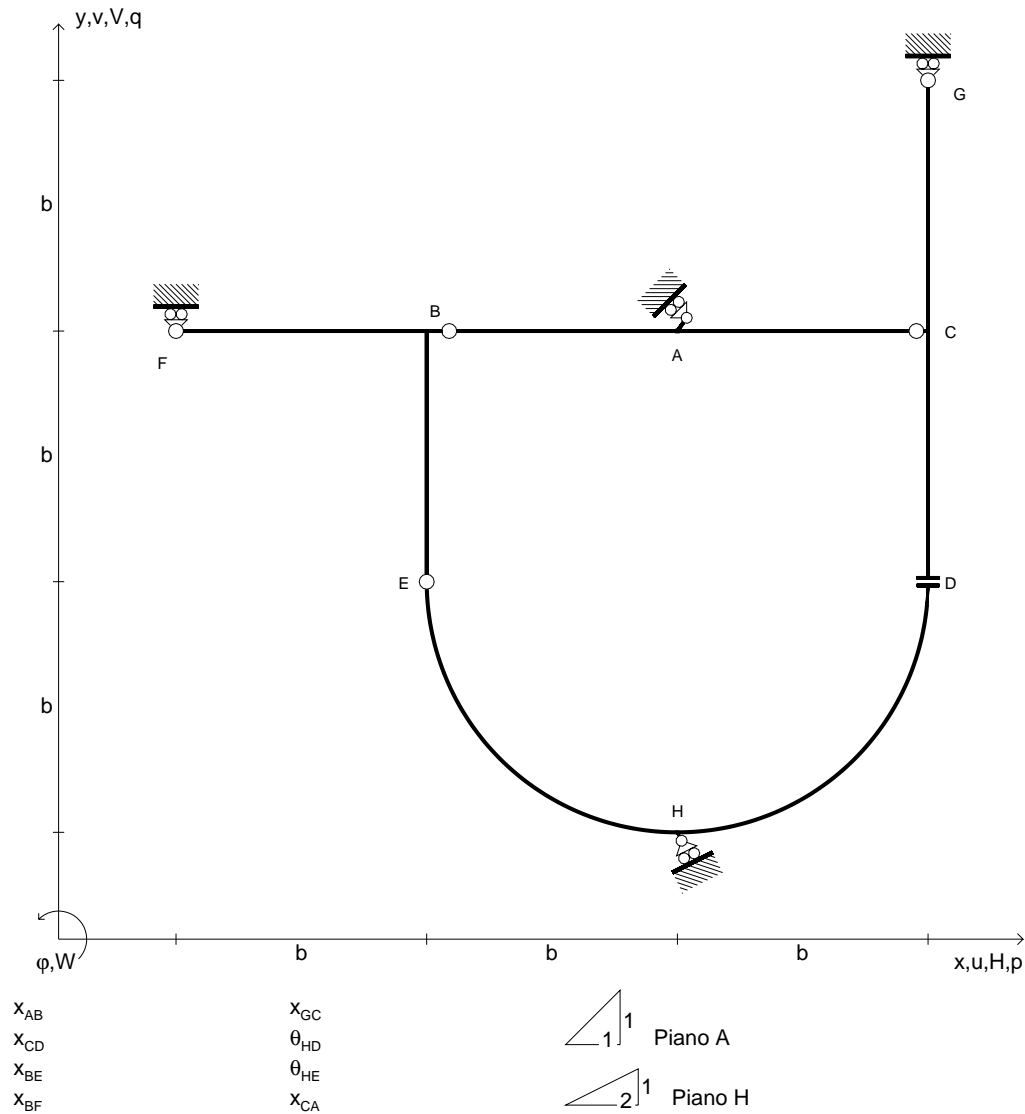
Svolgere l'analisi cinematica (geometrica e analitica).  
Tracciare il meccanismo o i meccanismi della struttura.  
Tracciare le mappe degli spost. orizzontali e verticali.

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.01.03.10

SPOSTAMENTI RIGIDI DELLE ASTE

$u_{AAB} =$	$u_{AAC} =$	$u_{DDE} =$	$u_{FFA} =$	$u_{DDF} =$	$u_{GGC} =$
$v_{AAB} =$	$v_{AAC} =$	$v_{DDE} =$	$v_{FFA} =$	$v_{DDF} =$	$v_{GGC} =$
$\phi_{AAB} =$	$\phi_{AAC} =$	$\phi_{DDE} =$	$\phi_{FFA} =$	$\phi_{DDF} =$	$\phi_{GGC} =$
$u_{GGE} =$	$u_{HHD} =$				
$v_{GGE} =$	$v_{HHD} =$				
$\phi_{GGE} =$	$\phi_{HHD} =$				





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

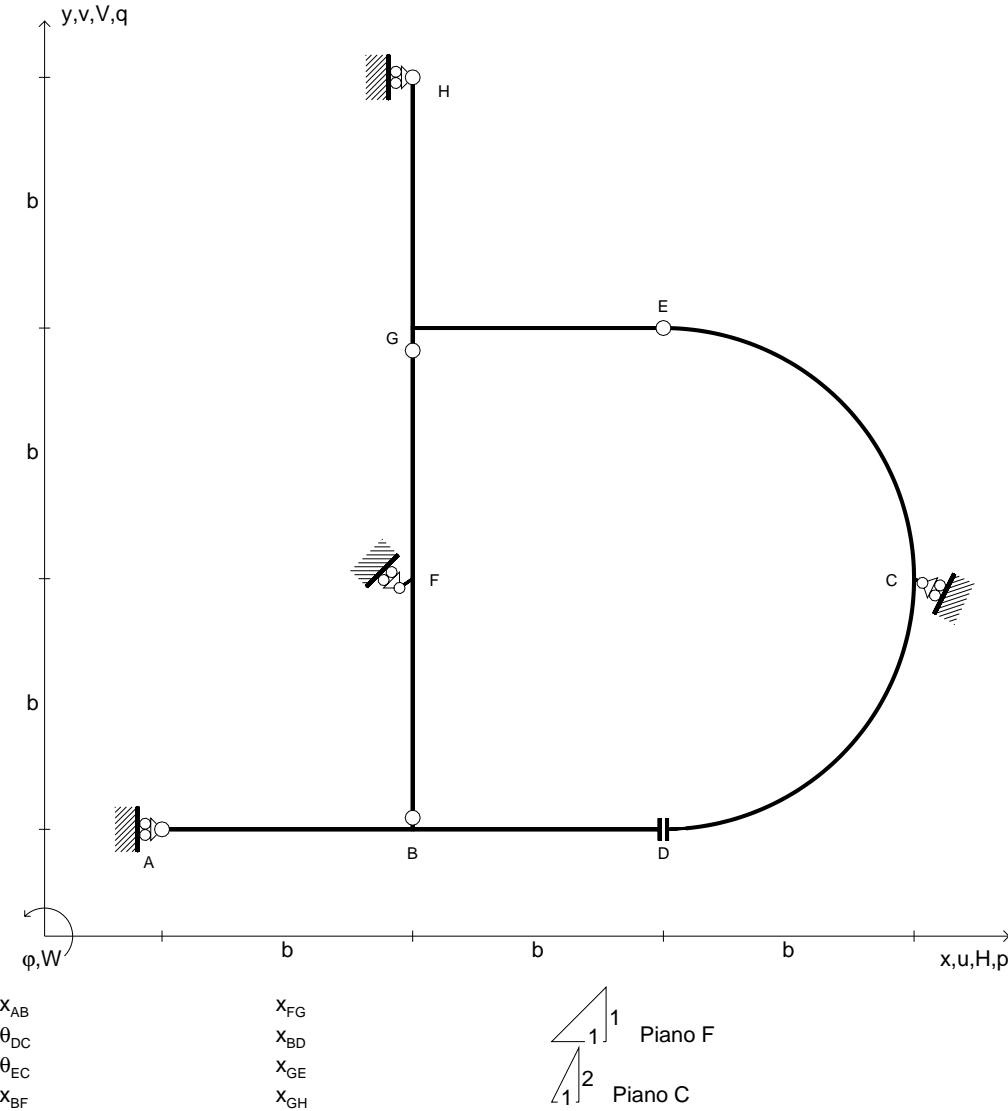
Calcolare il meccanismo o i meccanismi della struttura.  
 $J_{YZ} - x_{YZ} - \theta_{YZ}$  riferimento locale asta YZ con origine in Y.  
 Piano di scorrimento del vincolo con inclinazione assegnata.  
 @ Adolfo Zavelani Rossi, Politecnico di Milano, vers.01.03.10

## SPOSTAMENTI RIGIDI DELLE ASTE

$u_{AAB} =$	$u_{CCD} =$	$u_{BBE} =$	$u_{BBF} =$	$u_{GGC} =$	$u_{HHD} =$
$v_{AAB} =$	$v_{CCD} =$	$v_{BBE} =$	$v_{BBF} =$	$v_{GGC} =$	$v_{HHD} =$
$\phi_{AAB} =$	$\phi_{CCD} =$	$\phi_{BBE} =$	$\phi_{BBF} =$	$\phi_{GGC} =$	$\phi_{HHD} =$
$u_{HHE} =$	$u_{CCA} =$				
$v_{HHE} =$	$v_{CCA} =$				
$\phi_{HHE} =$	$\phi_{CCA} =$				







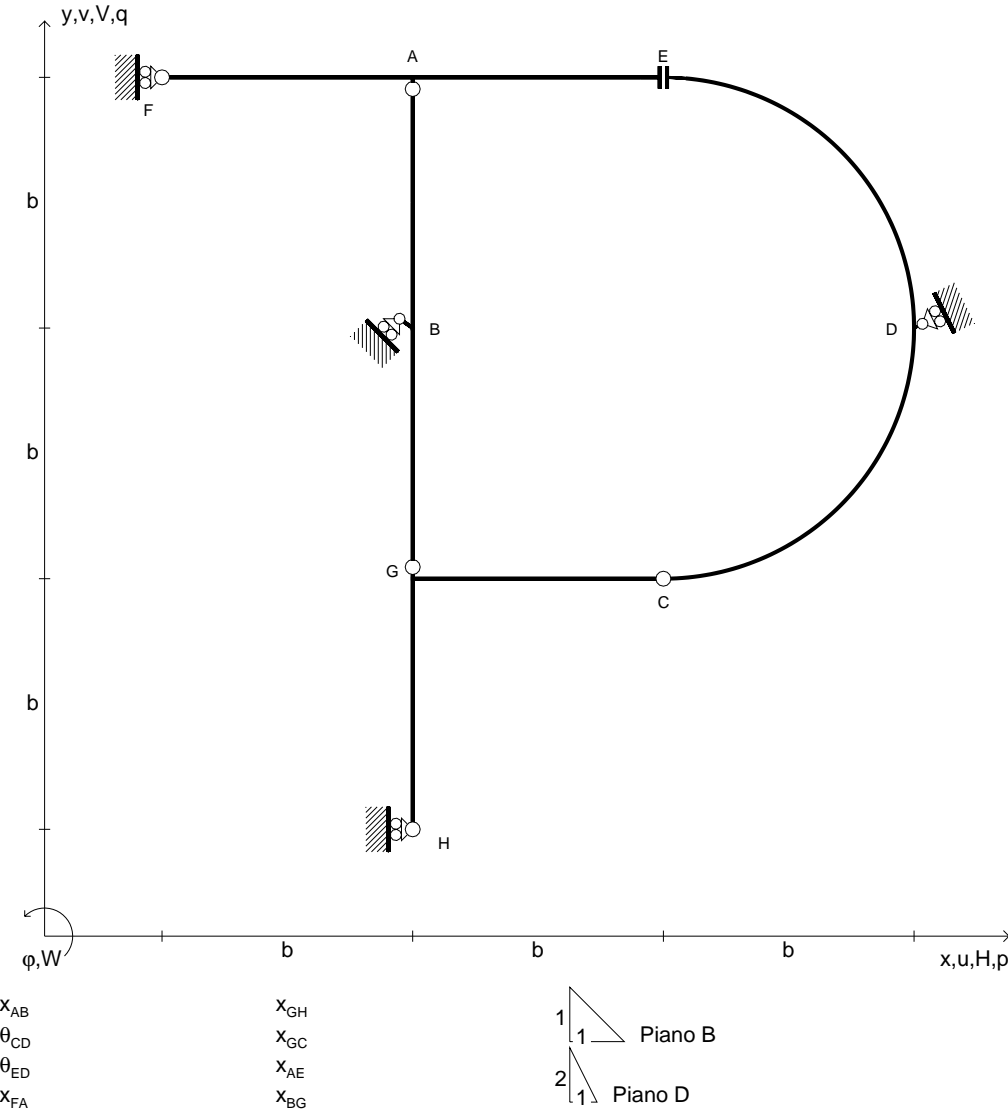
Svolgere l'analisi cinematica (geometrica e analitica).  
Tracciare il meccanismo o i meccanismi della struttura.  
Tracciare le mappe degli spost. orizzontali e verticali.

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.01.03.10

SPOSTAMENTI RIGIDI DELLE ASTE

$u_{AAB} =$	$u_{DDC} =$	$u_{EEC} =$	$u_{BBF} =$	$u_{FFG} =$	$u_{BBD} =$
$v_{AAB} =$	$v_{DDC} =$	$v_{EEC} =$	$v_{BBF} =$	$v_{FFG} =$	$v_{BBD} =$
$\phi_{AAB} =$	$\phi_{DDC} =$	$\phi_{EEC} =$	$\phi_{BBF} =$	$\phi_{FFG} =$	$\phi_{BBD} =$
$u_{GGE} =$	$u_{GGH} =$				
$v_{GGE} =$	$v_{GGH} =$				
$\phi_{GGE} =$	$\phi_{GGH} =$				





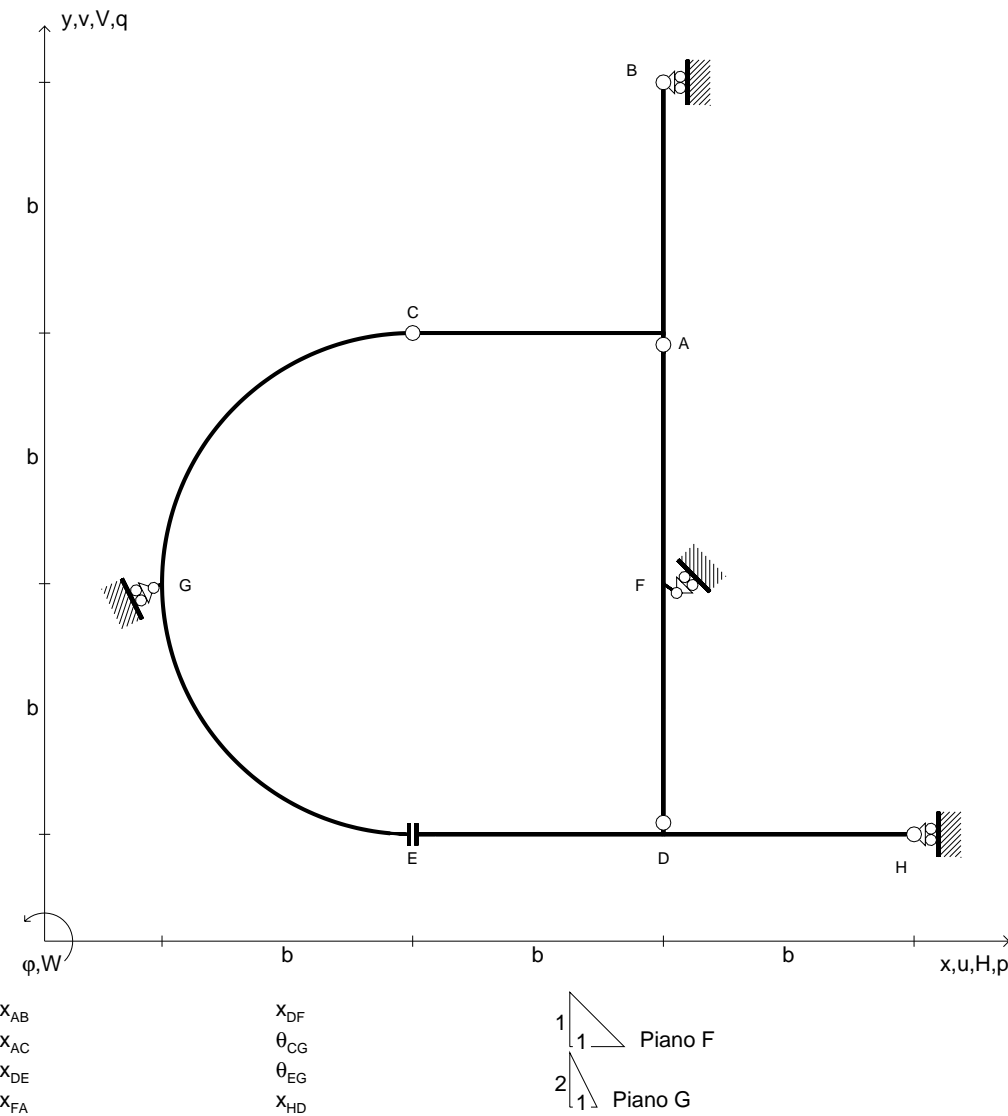
Svolgere l'analisi cinematica (geometrica e analitica).  
Tracciare il meccanismo o i meccanismi della struttura.  
Tracciare le mappe degli spost. orizzontali e verticali.

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.01.03.10

SPOSTAMENTI RIGIDI DELLE ASTE

$u_{AAB} =$	$u_{CCD} =$	$u_{EED} =$	$u_{FFA} =$	$u_{GGH} =$	$u_{GGC} =$
$v_{AAB} =$	$v_{CCD} =$	$v_{EED} =$	$v_{FFA} =$	$v_{GGH} =$	$v_{GGC} =$
$\varphi_{AAB} =$	$\varphi_{CCD} =$	$\varphi_{EED} =$	$\varphi_{FFA} =$	$\varphi_{GGH} =$	$\varphi_{GGC} =$
$u_{AAE} =$	$u_{BBG} =$				
$v_{AAE} =$	$v_{BBG} =$				
$\varphi_{AAE} =$	$\varphi_{BBG} =$				





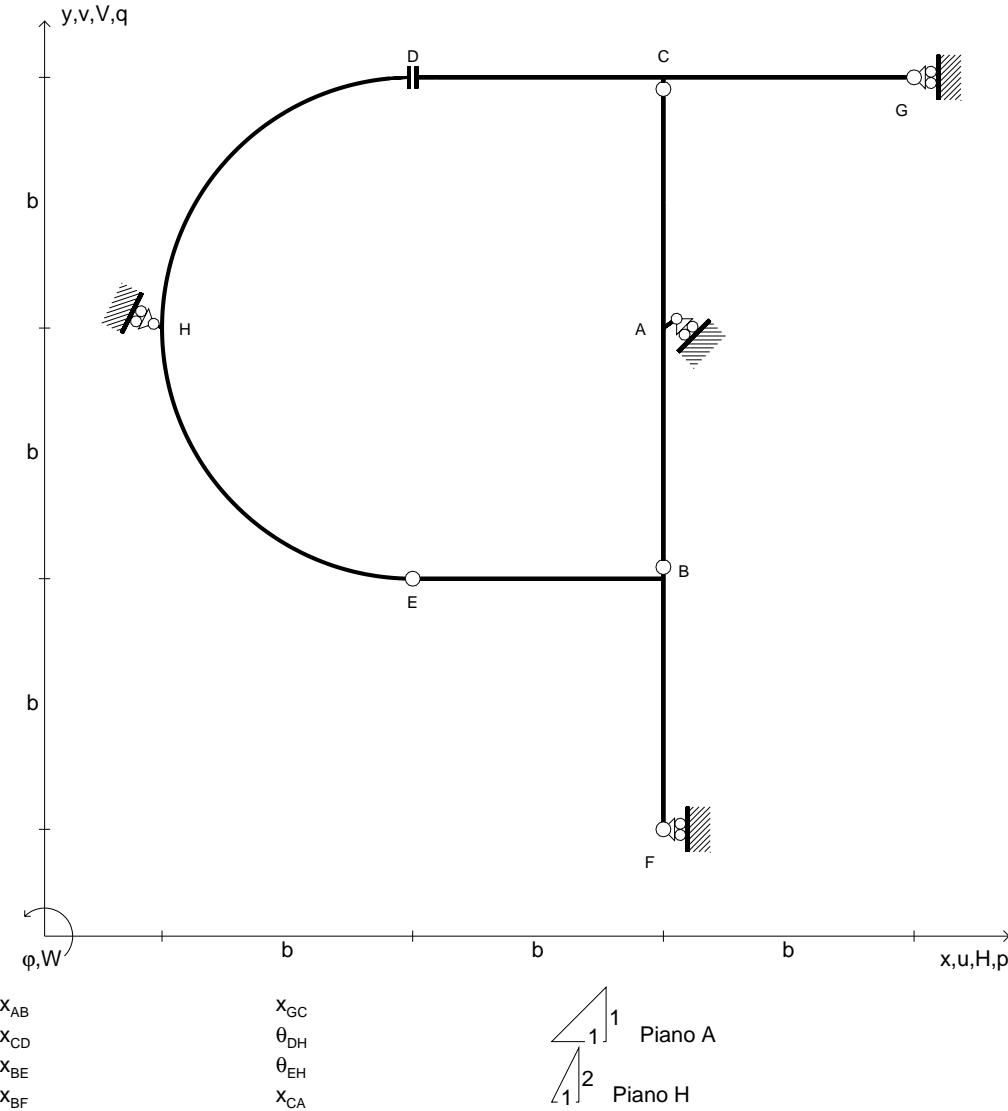
Svolgere l'analisi cinematica (geometrica e analitica).  
Tracciare il meccanismo o i meccanismi della struttura.  
Tracciare le mappe degli spost. orizzontali e verticali.

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.01.03.10

SPOSTAMENTI RIGIDI DELLE ASTE

$u_{AAB} =$	$u_{AAC} =$	$u_{DDE} =$	$u_{FFA} =$	$u_{DDF} =$	$u_{CCG} =$
$v_{AAB} =$	$v_{AAC} =$	$v_{DDE} =$	$v_{FFA} =$	$v_{DDF} =$	$v_{CCG} =$
$\varphi_{AAB} =$	$\varphi_{AAC} =$	$\varphi_{DDE} =$	$\varphi_{FFA} =$	$\varphi_{DDF} =$	$\varphi_{CCG} =$
$u_{EEG} =$	$u_{HHD} =$				
$v_{EEG} =$	$v_{HHD} =$				
$\varphi_{EEG} =$	$\varphi_{HHD} =$				





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

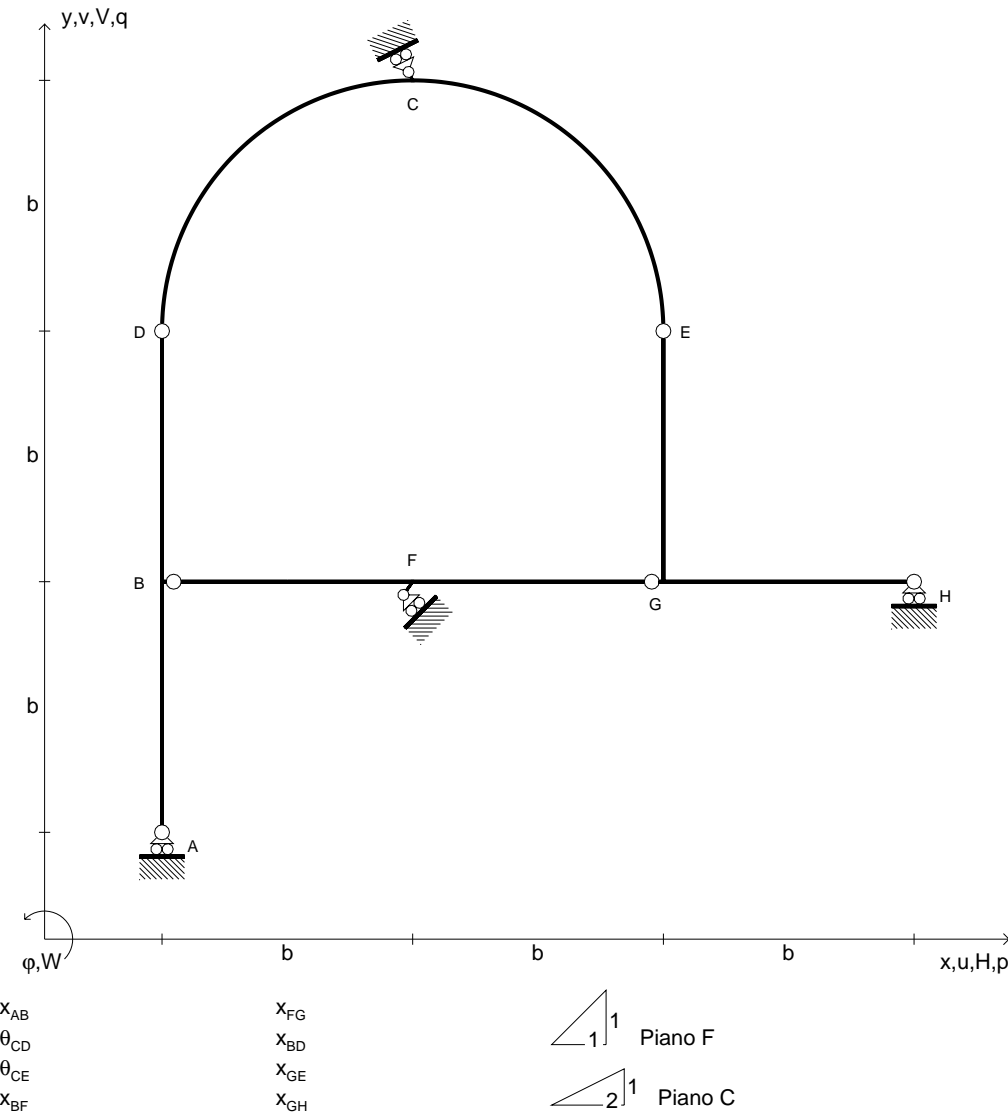
Calcolare il meccanismo o i meccanismi della struttura.  
 $J_{YZ} - x_{YZ} - \theta_{YZ}$  riferimento locale asta YZ con origine in Y.  
Piano di scorrimento del vincolo con inclinazione assegnata.  
@ Adolfo Zavelani Rossi, Politecnico di Milano, vers.01.03.10

SPOSTAMENTI RIGIDI DELLE ASTE

$u_{AAB} =$	$u_{CCD} =$	$u_{BBE} =$	$u_{BBF} =$	$u_{GGC} =$	$u_{DDH} =$
$v_{AAB} =$	$v_{CCD} =$	$v_{BBE} =$	$v_{BBF} =$	$v_{GGC} =$	$v_{DDH} =$
$\phi_{AAB} =$	$\phi_{CCD} =$	$\phi_{BBE} =$	$\phi_{BBF} =$	$\phi_{GGC} =$	$\phi_{DDH} =$
$u_{EEH} =$	$u_{CCA} =$				
$v_{EEH} =$	$v_{CCA} =$				
$\phi_{EEH} =$	$\phi_{CCA} =$				







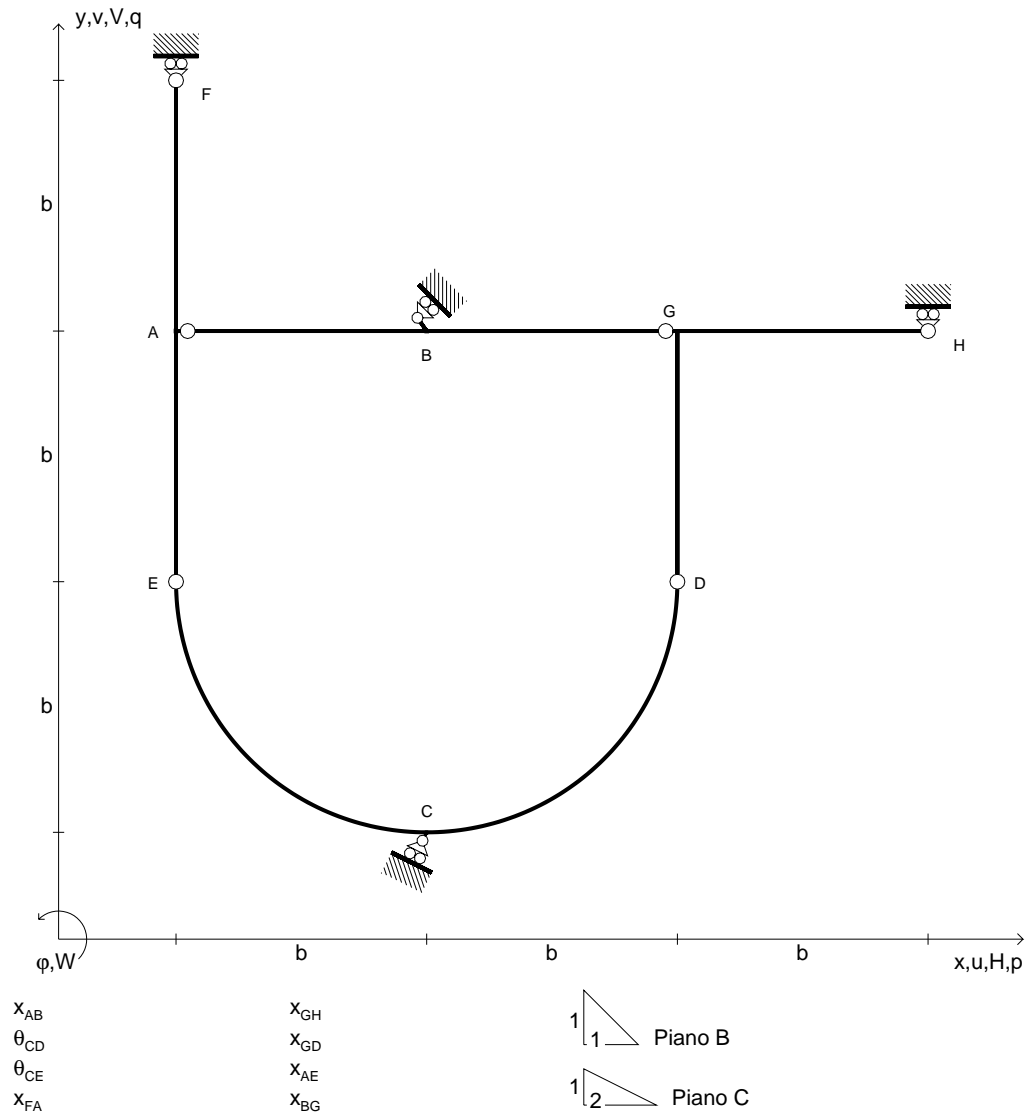
Svolgere l'analisi cinematica (geometrica e analitica).  
Tracciare il meccanismo o i meccanismi della struttura.  
Tracciare le mappe degli spost. orizzontali e verticali.

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.01.03.10

SPOSTAMENTI RIGIDI DELLE ASTE

$u_{AAB} =$	$u_{CCD} =$	$u_{CCE} =$	$u_{BBF} =$	$u_{FFG} =$	$u_{BBD} =$
$v_{AAB} =$	$v_{CCD} =$	$v_{CCE} =$	$v_{BBF} =$	$v_{FFG} =$	$v_{BBD} =$
$\phi_{AAB} =$	$\phi_{CCD} =$	$\phi_{CCE} =$	$\phi_{BBF} =$	$\phi_{FFG} =$	$\phi_{BBD} =$
$u_{GGE} =$	$u_{GGH} =$				
$v_{GGE} =$	$v_{GGH} =$				
$\phi_{GGE} =$	$\phi_{GGH} =$				





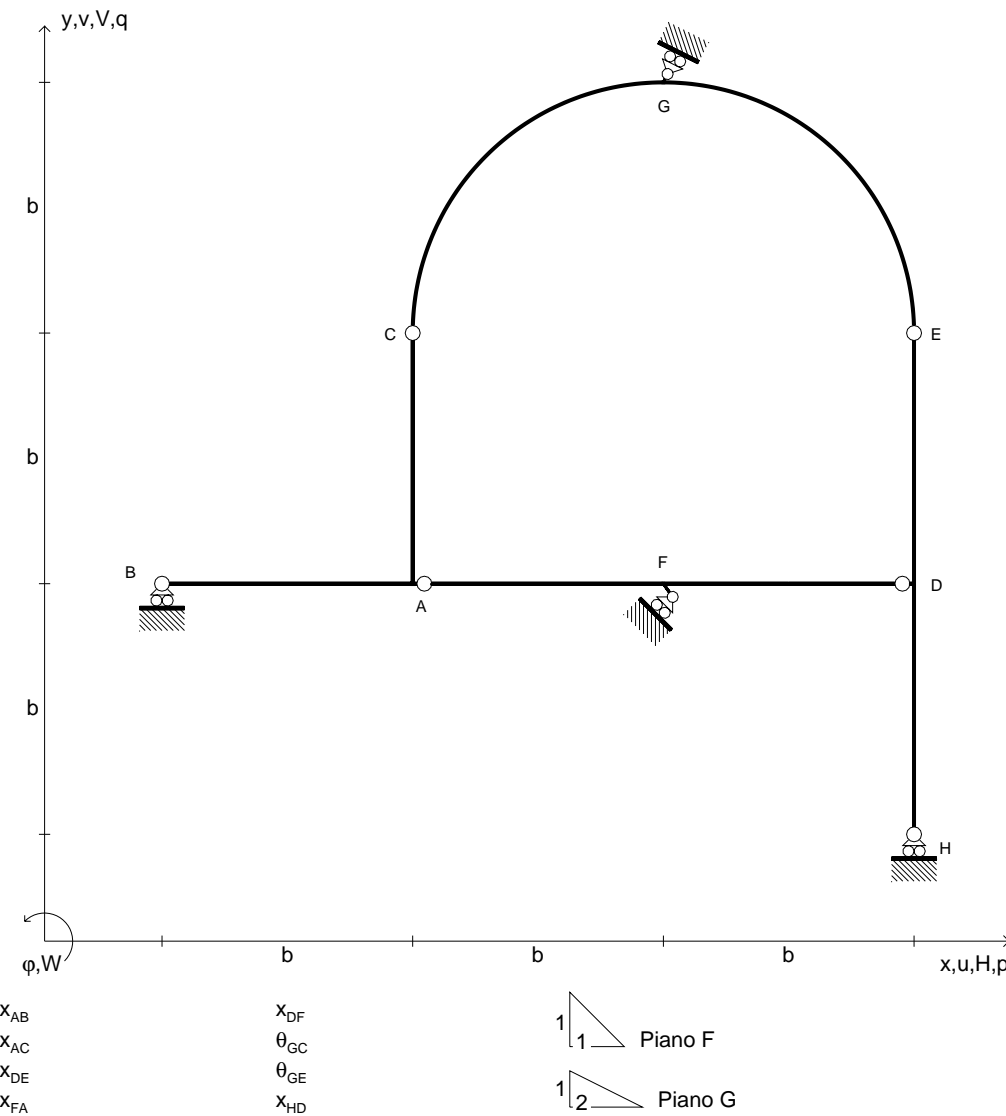
Svolgere l'analisi cinematica (geometrica e analitica).  
Tracciare il meccanismo o i meccanismi della struttura.  
Tracciare le mappe degli spost. orizzontali e verticali.

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.01.03.10

## SPOSTAMENTI RIGIDI DELLE ASTE

$u_{AAB} =$	$u_{CCD} =$	$u_{CCE} =$	$u_{FFA} =$	$u_{GGH} =$	$u_{GGD} =$
$v_{AAB} =$	$v_{CCD} =$	$v_{CCE} =$	$v_{FFA} =$	$v_{GGH} =$	$v_{GGD} =$
$\phi_{AAB} =$	$\phi_{CCD} =$	$\phi_{CCE} =$	$\phi_{FFA} =$	$\phi_{GGH} =$	$\phi_{GGD} =$
$u_{AAE} =$	$u_{BBG} =$				
$v_{AAE} =$	$v_{BBG} =$				
$\phi_{AAE} =$	$\phi_{BBG} =$				





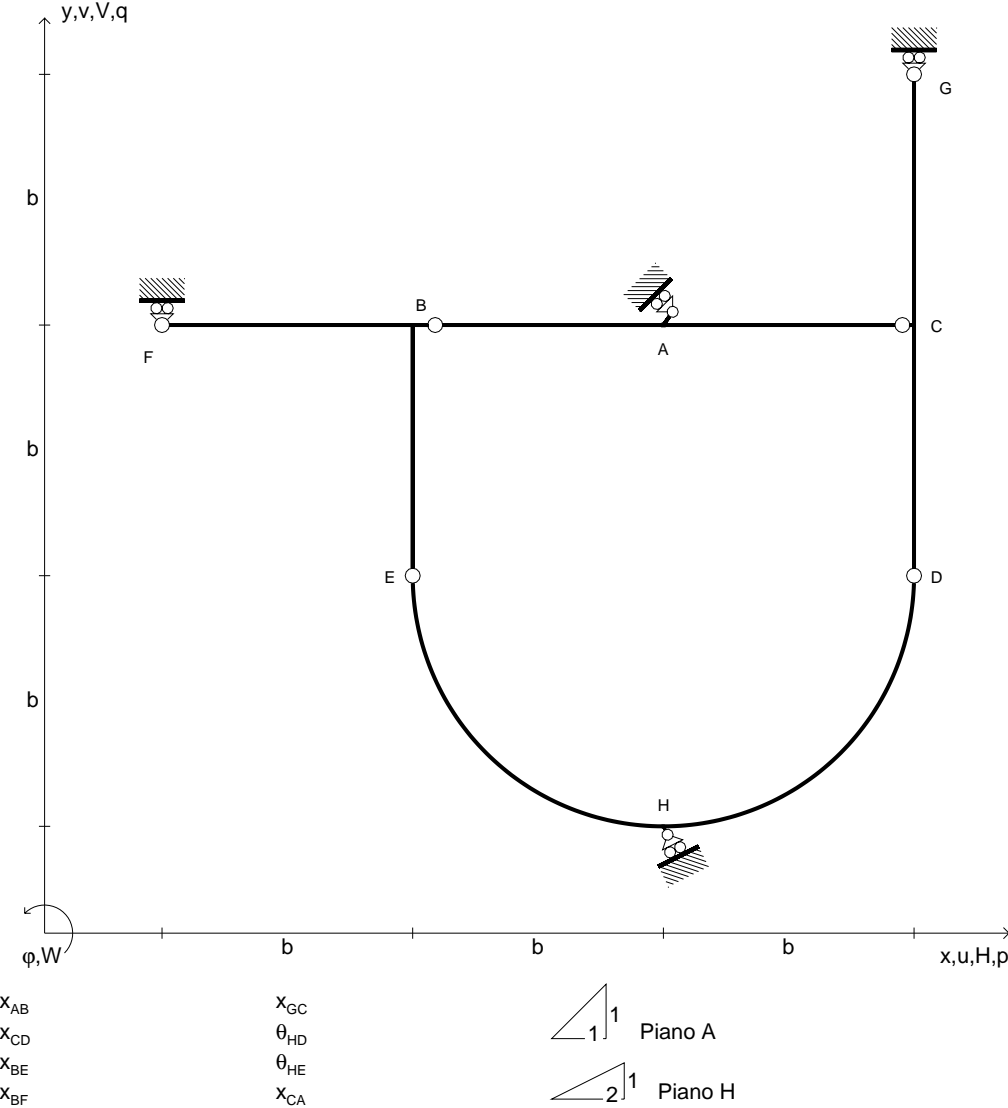
Svolgere l'analisi cinematica (geometrica e analitica).  
Tracciare il meccanismo o i meccanismi della struttura.  
Tracciare le mappe degli spost. orizzontali e verticali.

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.01.03.10

SPOSTAMENTI RIGIDI DELLE ASTE

$u_{AAB} =$	$u_{AAC} =$	$u_{DDE} =$	$u_{FFA} =$	$u_{DDF} =$	$u_{GGC} =$
$v_{AAB} =$	$v_{AAC} =$	$v_{DDE} =$	$v_{FFA} =$	$v_{DDF} =$	$v_{GGC} =$
$\phi_{AAB} =$	$\phi_{AAC} =$	$\phi_{DDE} =$	$\phi_{FFA} =$	$\phi_{DDF} =$	$\phi_{GGC} =$
$u_{GGE} =$	$u_{HHD} =$				
$v_{GGE} =$	$v_{HHD} =$				
$\phi_{GGE} =$	$\phi_{HHD} =$				





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

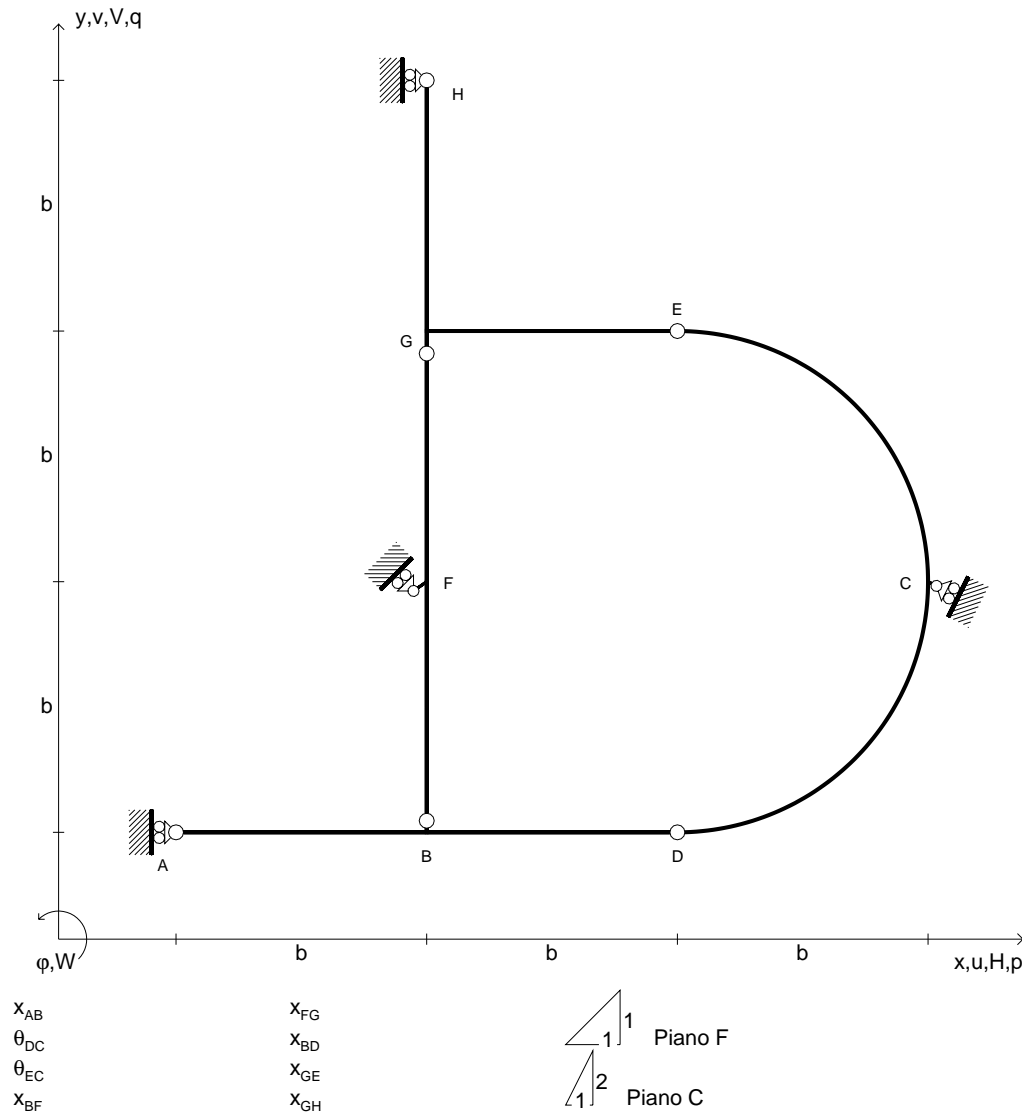
Calcolare il meccanismo o i meccanismi della struttura.  
 $J_{YZ} - x_{YZ} - \theta_{YZ}$  riferimento locale asta YZ con origine in Y.  
Piano di scorrimento del vincolo con inclinazione assegnata.  
@ Adolfo Zavelani Rossi, Politecnico di Milano, vers.01.03.10

SPOSTAMENTI RIGIDI DELLE ASTE

$u_{AAB} =$	$u_{CCD} =$	$u_{BBE} =$	$u_{BBF} =$	$u_{GGC} =$	$u_{HHD} =$
$v_{AAB} =$	$v_{CCD} =$	$v_{BBE} =$	$v_{BBF} =$	$v_{GGC} =$	$v_{HHD} =$
$\phi_{AAB} =$	$\phi_{CCD} =$	$\phi_{BBE} =$	$\phi_{BBF} =$	$\phi_{GGC} =$	$\phi_{HHD} =$
$u_{HHE} =$	$u_{CCA} =$				
$v_{HHE} =$	$v_{CCA} =$				
$\phi_{HHE} =$	$\phi_{CCA} =$				







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.01.03.10

26.03.10

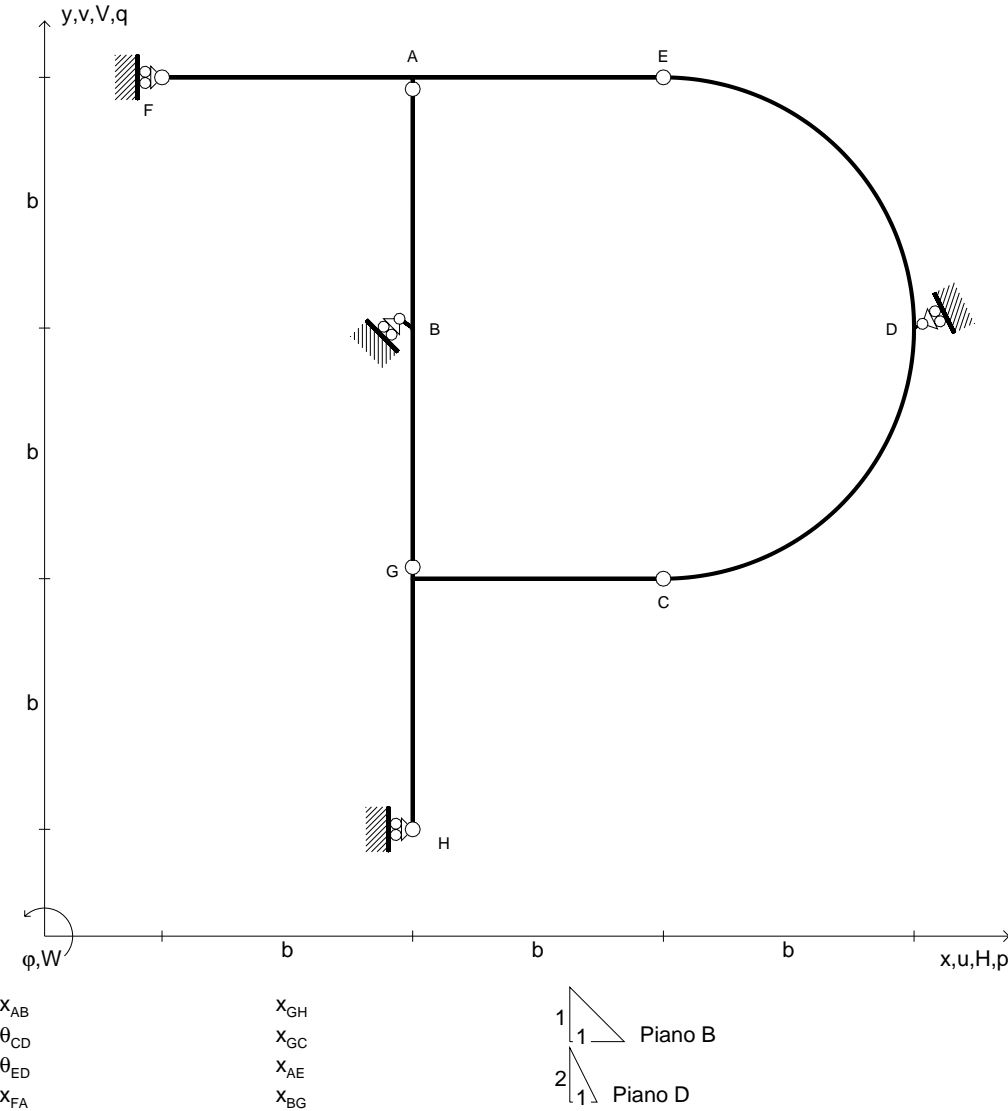
## SPOSTAMENTI RIGIDI DELLE ASTE

$u_{AAB} =$	$u_{DDC} =$	$u_{EEC} =$	$u_{BBF} =$	$u_{FFG} =$	$u_{BBD} =$
$v_{AAB} =$	$v_{DDC} =$	$v_{EEC} =$	$v_{BBF} =$	$v_{FFG} =$	$v_{BBD} =$
$\phi_{AAB} =$	$\phi_{DDC} =$	$\phi_{EEC} =$	$\phi_{BBF} =$	$\phi_{FFG} =$	$\phi_{BBD} =$
$u_{GGE} =$	$u_{GGH} =$				
$v_{GGE} =$	$v_{GGH} =$				
$\phi_{GGE} =$	$\phi_{GGH} =$				

@ Adolfo Zavelani Rossi, Politecnico di Milano, vers.01.03.10

26.03.10





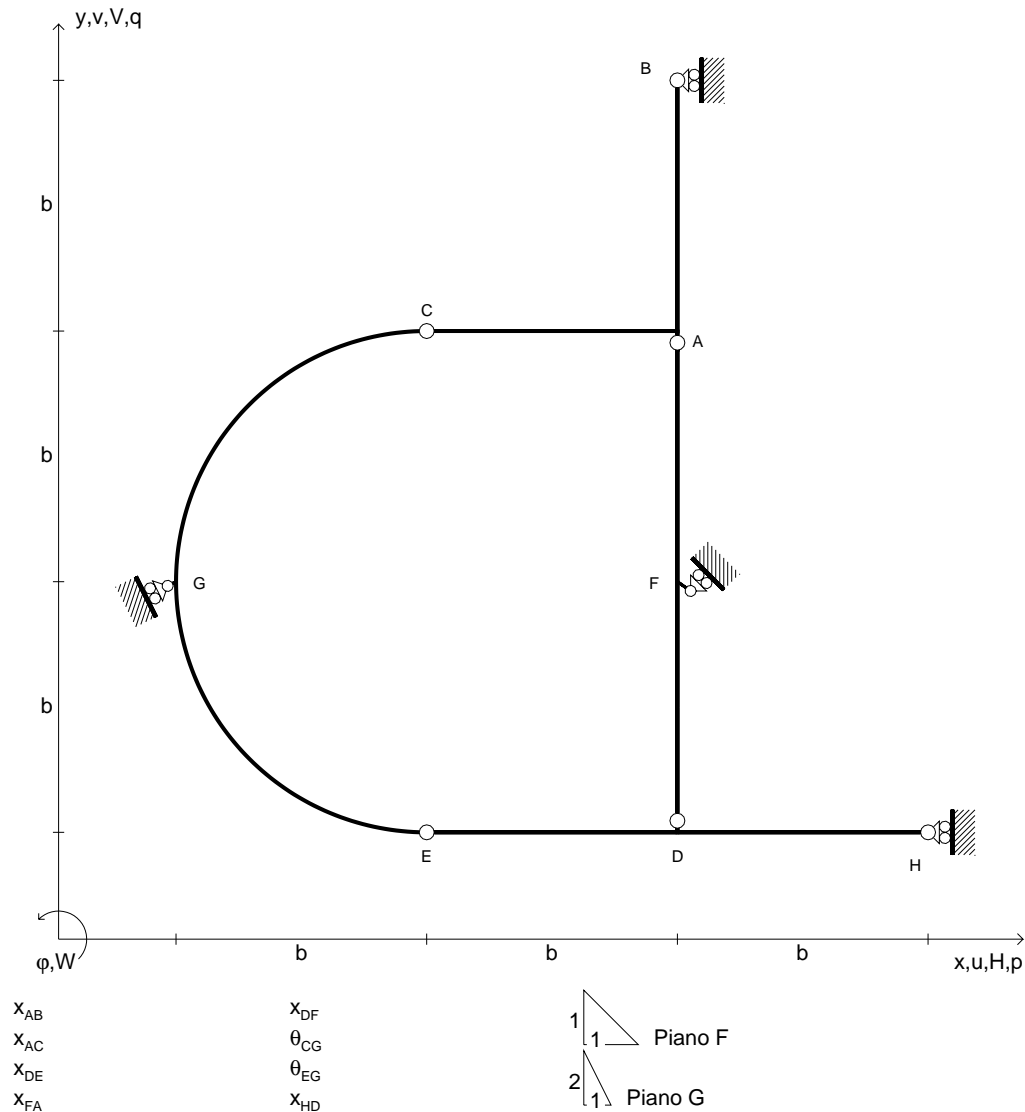
Svolgere l'analisi cinematica (geometrica e analitica).  
Tracciare il meccanismo o i meccanismi della struttura.  
Tracciare le mappe degli spost. orizzontali e verticali.

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.01.03.10

SPOSTAMENTI RIGIDI DELLE ASTE

$u_{AAB} =$	$u_{CCD} =$	$u_{EED} =$	$u_{FFA} =$	$u_{GGH} =$	$u_{GGC} =$
$v_{AAB} =$	$v_{CCD} =$	$v_{EED} =$	$v_{FFA} =$	$v_{GGH} =$	$v_{GGC} =$
$\phi_{AAB} =$	$\phi_{CCD} =$	$\phi_{EED} =$	$\phi_{FFA} =$	$\phi_{GGH} =$	$\phi_{GGC} =$
$u_{AAE} =$	$u_{BBG} =$				
$v_{AAE} =$	$v_{BBG} =$				
$\phi_{AAE} =$	$\phi_{BBG} =$				





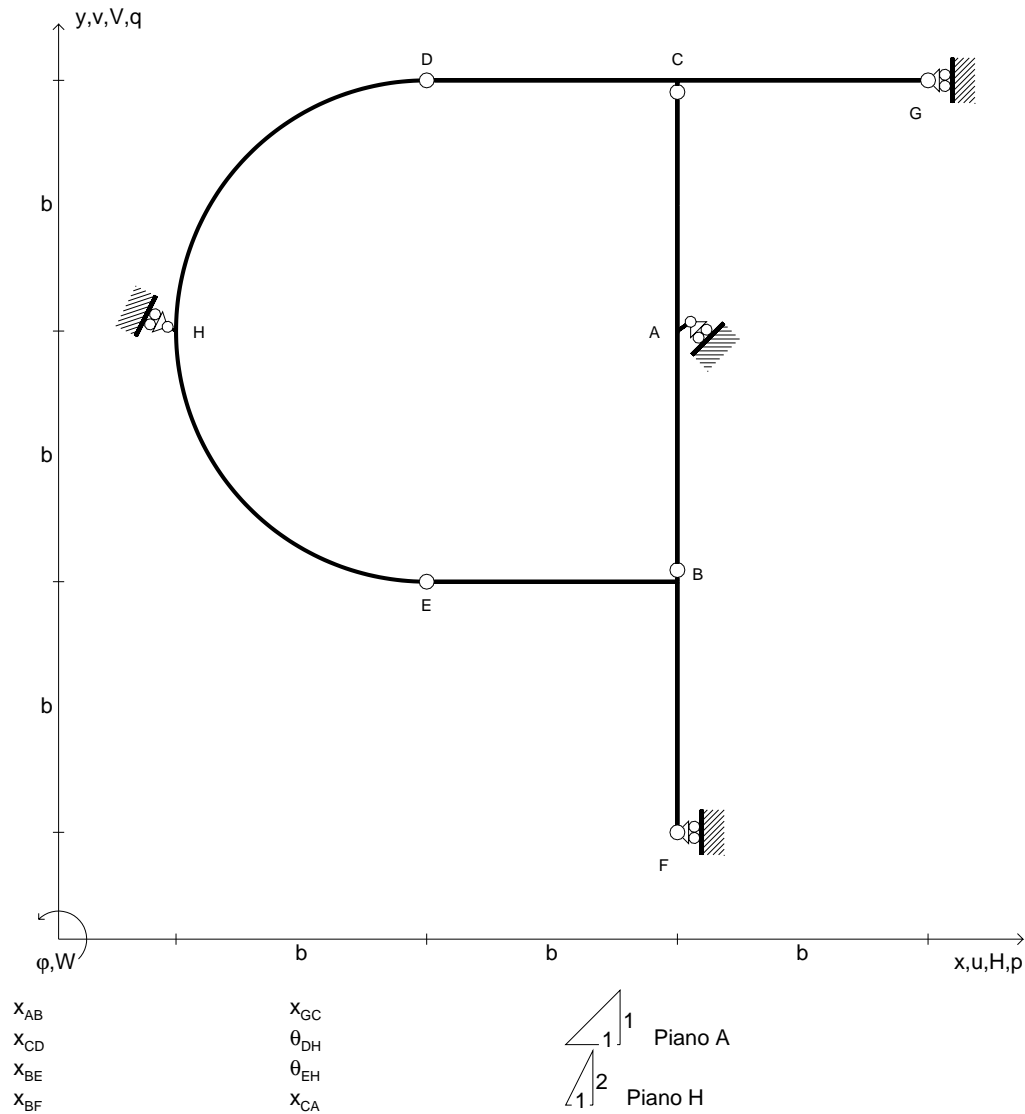
Svolgere l'analisi cinematica (geometrica e analitica).  
Tracciare il meccanismo o i meccanismi della struttura.  
Tracciare le mappe degli spost. orizzontali e verticali.

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.01.03.10

## SPOSTAMENTI RIGIDI DELLE ASTE

$u_{AAB} =$	$u_{AAC} =$	$u_{DDE} =$	$u_{FFA} =$	$u_{DDF} =$	$u_{CCG} =$
$v_{AAB} =$	$v_{AAC} =$	$v_{DDE} =$	$v_{FFA} =$	$v_{DDF} =$	$v_{CCG} =$
$\phi_{AAB} =$	$\phi_{AAC} =$	$\phi_{DDE} =$	$\phi_{FFA} =$	$\phi_{DDF} =$	$\phi_{CCG} =$
$u_{EEG} =$	$u_{HHD} =$				
$v_{EEG} =$	$v_{HHD} =$				
$\phi_{EEG} =$	$\phi_{HHD} =$				





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.01.03.10

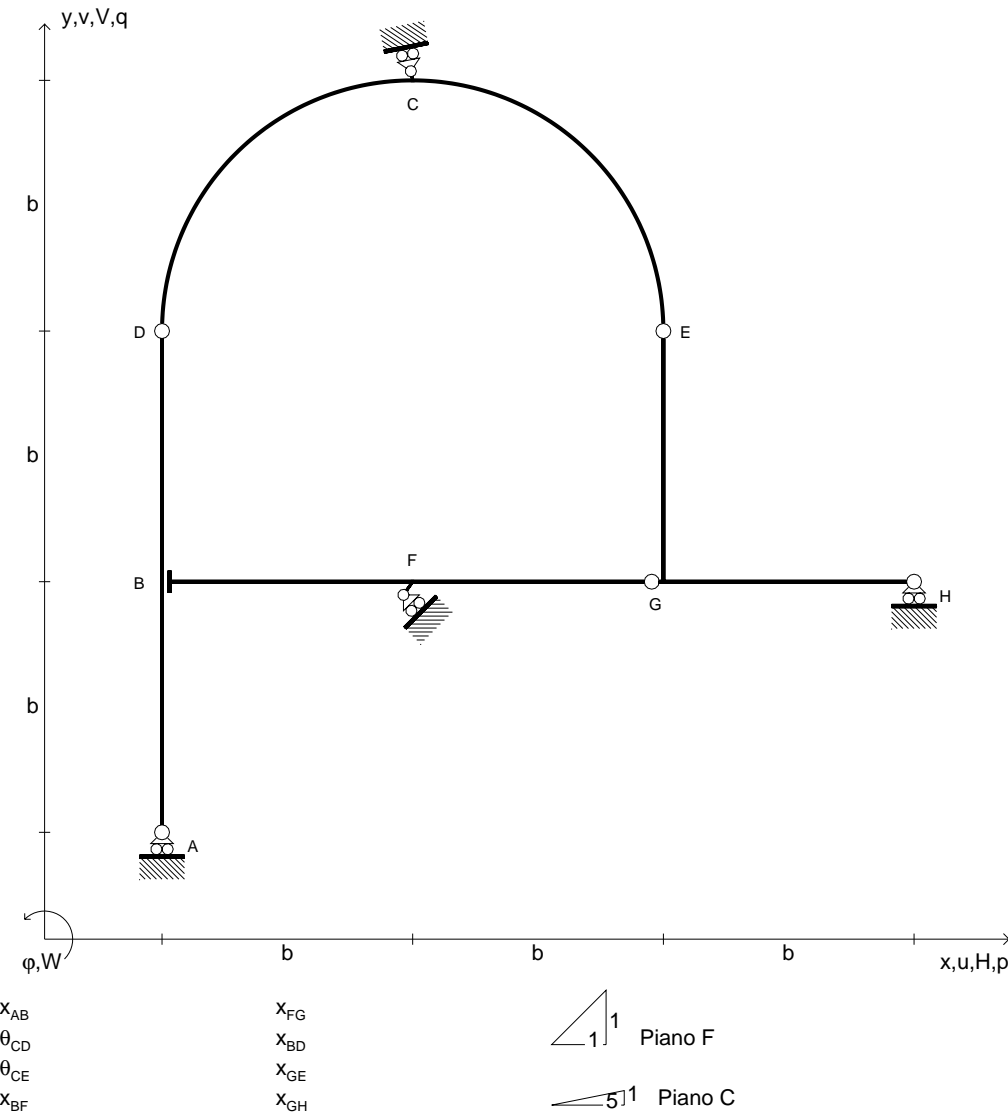
## SPOSTAMENTI RIGIDI DELLE ASTE

$u_{AAB} =$	$u_{CCD} =$	$u_{BBE} =$	$u_{BBF} =$	$u_{GGC} =$	$u_{DDH} =$
$v_{AAB} =$	$v_{CCD} =$	$v_{BBE} =$	$v_{BBF} =$	$v_{GGC} =$	$v_{DDH} =$
$\phi_{AAB} =$	$\phi_{CCD} =$	$\phi_{BBE} =$	$\phi_{BBF} =$	$\phi_{GGC} =$	$\phi_{DDH} =$
$u_{EEH} =$	$u_{CCA} =$				
$v_{EEH} =$	$v_{CCA} =$				
$\phi_{EEH} =$	$\phi_{CCA} =$				

@ Adolfo Zavelani Rossi, Politecnico di Milano, vers.01.03.10







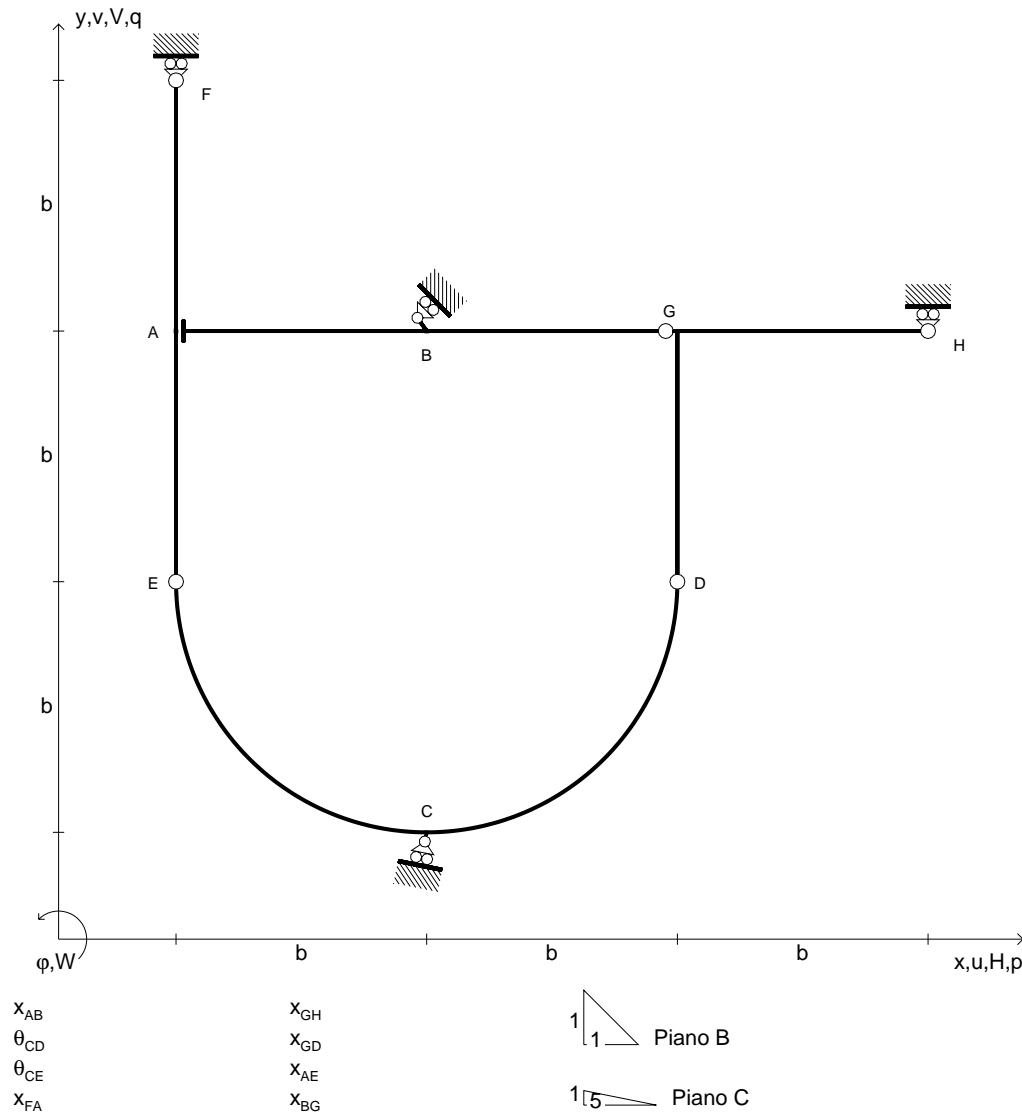
Svolgere l'analisi cinematica (geometrica e analitica).  
Tracciare il meccanismo o i meccanismi della struttura.  
Tracciare le mappe degli spost. orizzontali e verticali.

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.01.03.10

SPOSTAMENTI RIGIDI DELLE ASTE

$u_{AAB} =$	$u_{CCD} =$	$u_{CCE} =$	$u_{BBF} =$	$u_{FFG} =$	$u_{BBD} =$
$v_{AAB} =$	$v_{CCD} =$	$v_{CCE} =$	$v_{BBF} =$	$v_{FFG} =$	$v_{BBD} =$
$\phi_{AAB} =$	$\phi_{CCD} =$	$\phi_{CCE} =$	$\phi_{BBF} =$	$\phi_{FFG} =$	$\phi_{BBD} =$
$u_{GGE} =$	$u_{GGH} =$				
$v_{GGE} =$	$v_{GGH} =$				
$\phi_{GGE} =$	$\phi_{GGH} =$				





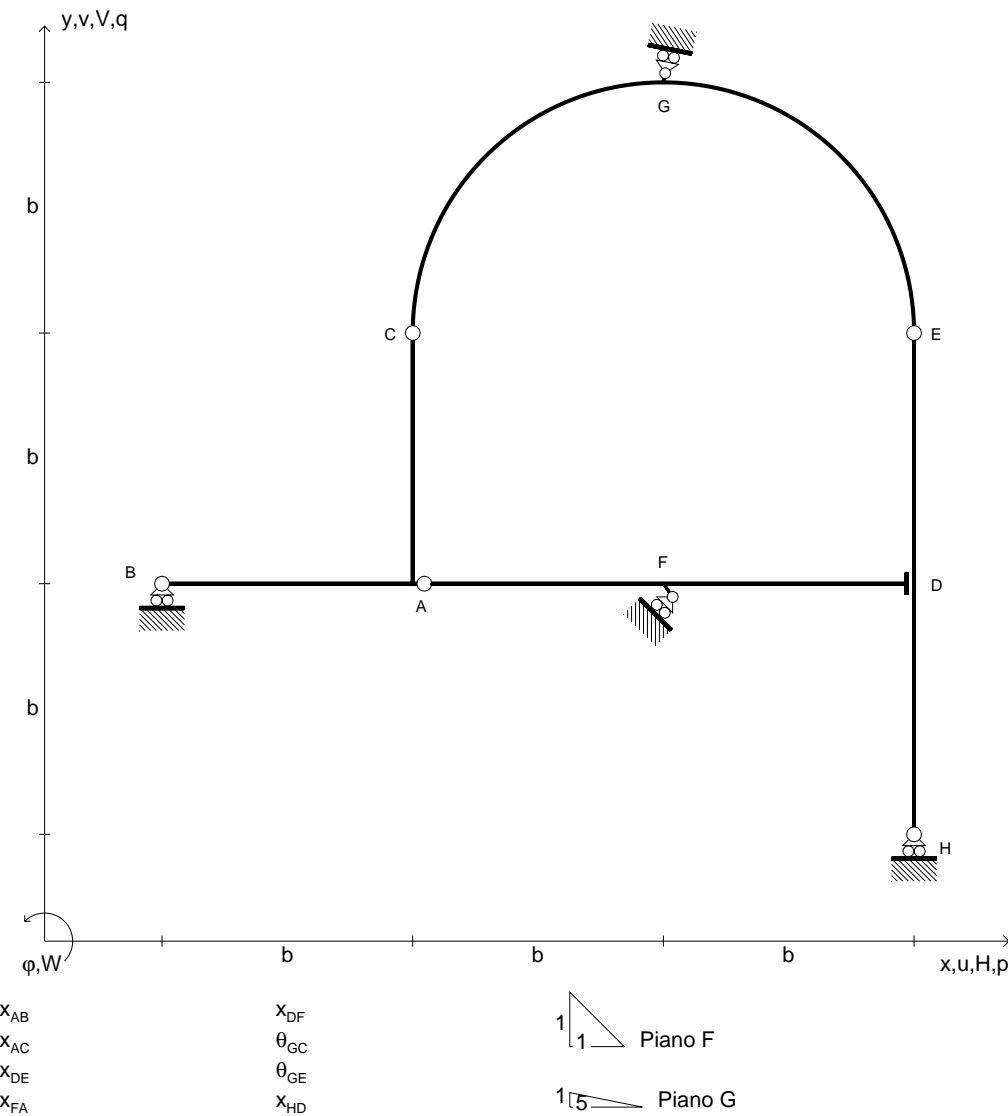
Svolgere l'analisi cinematica (geometrica e analitica).  
Tracciare il meccanismo o i meccanismi della struttura.  
Tracciare le mappe degli spost. orizzontali e verticali.

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.01.03.10

## SPOSTAMENTI RIGIDI DELLE ASTE

$u_{AAB} =$	$u_{CCD} =$	$u_{CCE} =$	$u_{FFA} =$	$u_{GGH} =$	$u_{GGD} =$
$v_{AAB} =$	$v_{CCD} =$	$v_{CCE} =$	$v_{FFA} =$	$v_{GGH} =$	$v_{GGD} =$
$\phi_{AAB} =$	$\phi_{CCD} =$	$\phi_{CCE} =$	$\phi_{FFA} =$	$\phi_{GGH} =$	$\phi_{GGD} =$
$u_{AAE} =$	$u_{BBG} =$				
$v_{AAE} =$	$v_{BBG} =$				
$\phi_{AAE} =$	$\phi_{BBG} =$				





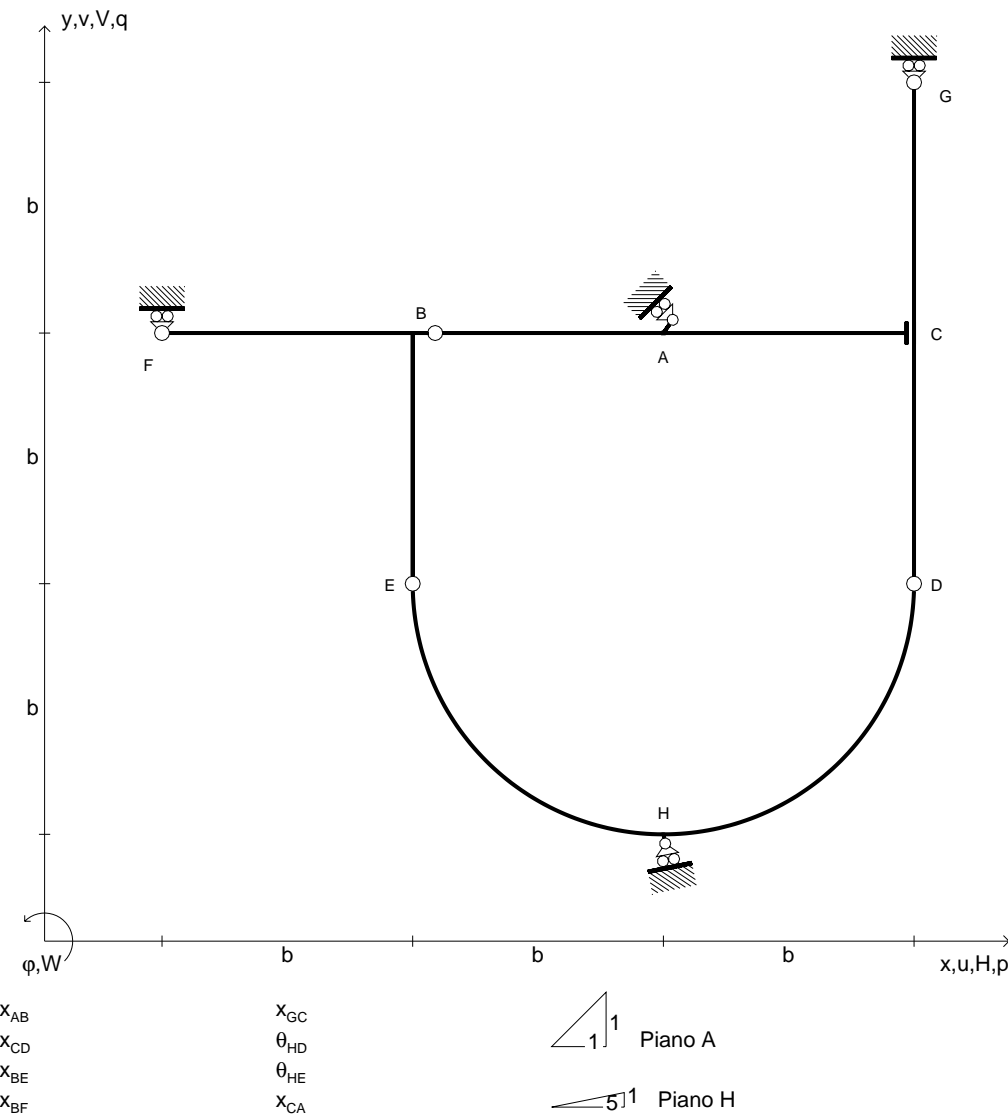
Svolgere l'analisi cinematica (geometrica e analitica).  
Tracciare il meccanismo o i meccanismi della struttura.  
Tracciare le mappe degli spost. orizzontali e verticali.

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.01.03.10

SPOSTAMENTI RIGIDI DELLE ASTE

$u_{AAB} =$	$u_{AAC} =$	$u_{DDE} =$	$u_{FFA} =$	$u_{DDF} =$	$u_{GGC} =$
$v_{AAB} =$	$v_{AAC} =$	$v_{DDE} =$	$v_{FFA} =$	$v_{DDF} =$	$v_{GGC} =$
$\varphi_{AAB} =$	$\varphi_{AAC} =$	$\varphi_{DDE} =$	$\varphi_{FFA} =$	$\varphi_{DDF} =$	$\varphi_{GGC} =$
$u_{GGE} =$	$u_{HHD} =$				
$v_{GGE} =$	$v_{HHD} =$				
$\varphi_{GGE} =$	$\varphi_{HHD} =$				





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

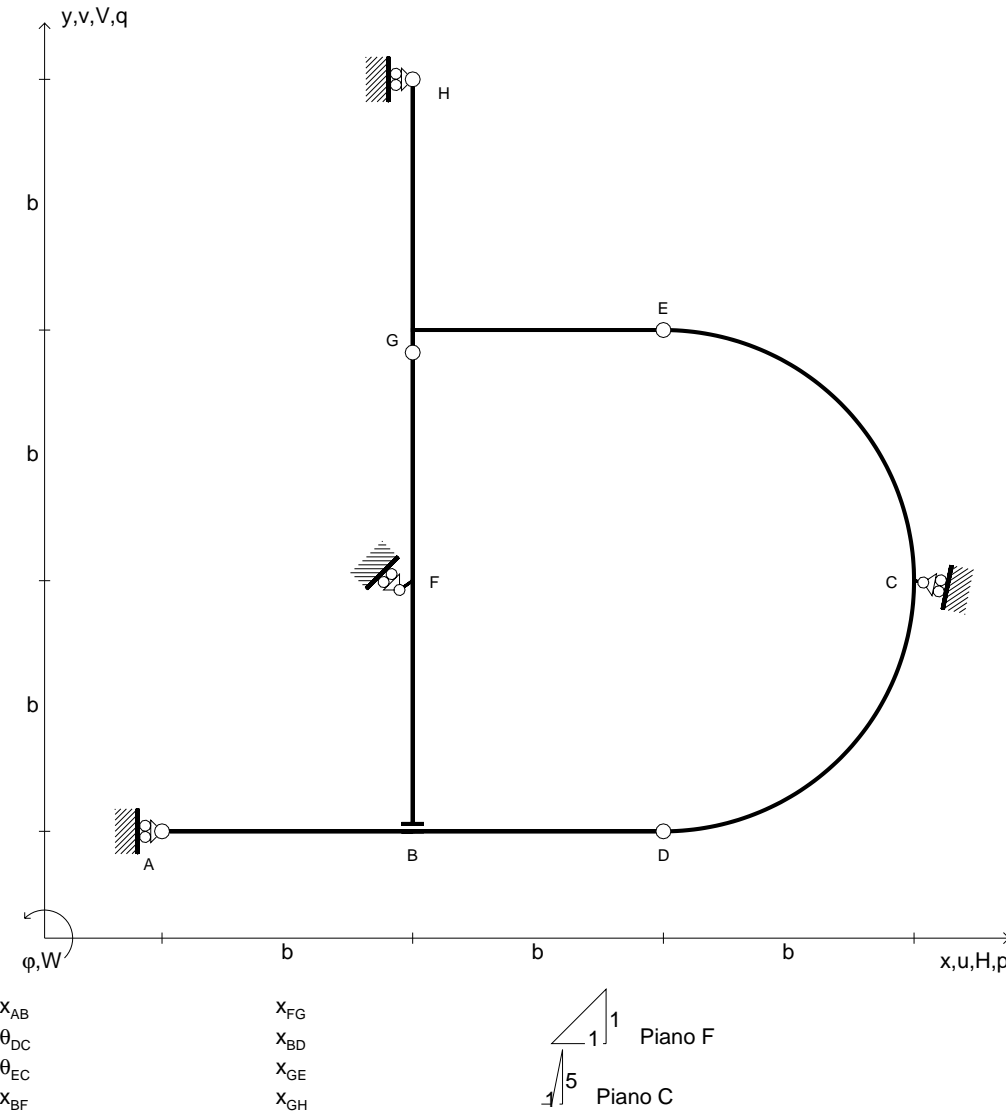
Calcolare il meccanismo o i meccanismi della struttura.  
 $J_{YZ} - x_{YZ} - \theta_{YZ}$  riferimento locale asta YZ con origine in Y.  
Piano di scorrimento del vincolo con inclinazione assegnata.  
@ Adolfo Zavelani Rossi, Politecnico di Milano, vers.01.03.10

SPOSTAMENTI RIGIDI DELLE ASTE

$u_{AAB} =$	$u_{CCD} =$	$u_{BBE} =$	$u_{BBF} =$	$u_{GGC} =$	$u_{HHD} =$
$v_{AAB} =$	$v_{CCD} =$	$v_{BBE} =$	$v_{BBF} =$	$v_{GGC} =$	$v_{HHD} =$
$\phi_{AAB} =$	$\phi_{CCD} =$	$\phi_{BBE} =$	$\phi_{BBF} =$	$\phi_{GGC} =$	$\phi_{HHD} =$
$u_{HHE} =$	$u_{CCA} =$				
$v_{HHE} =$	$v_{CCA} =$				
$\phi_{HHE} =$	$\phi_{CCA} =$				







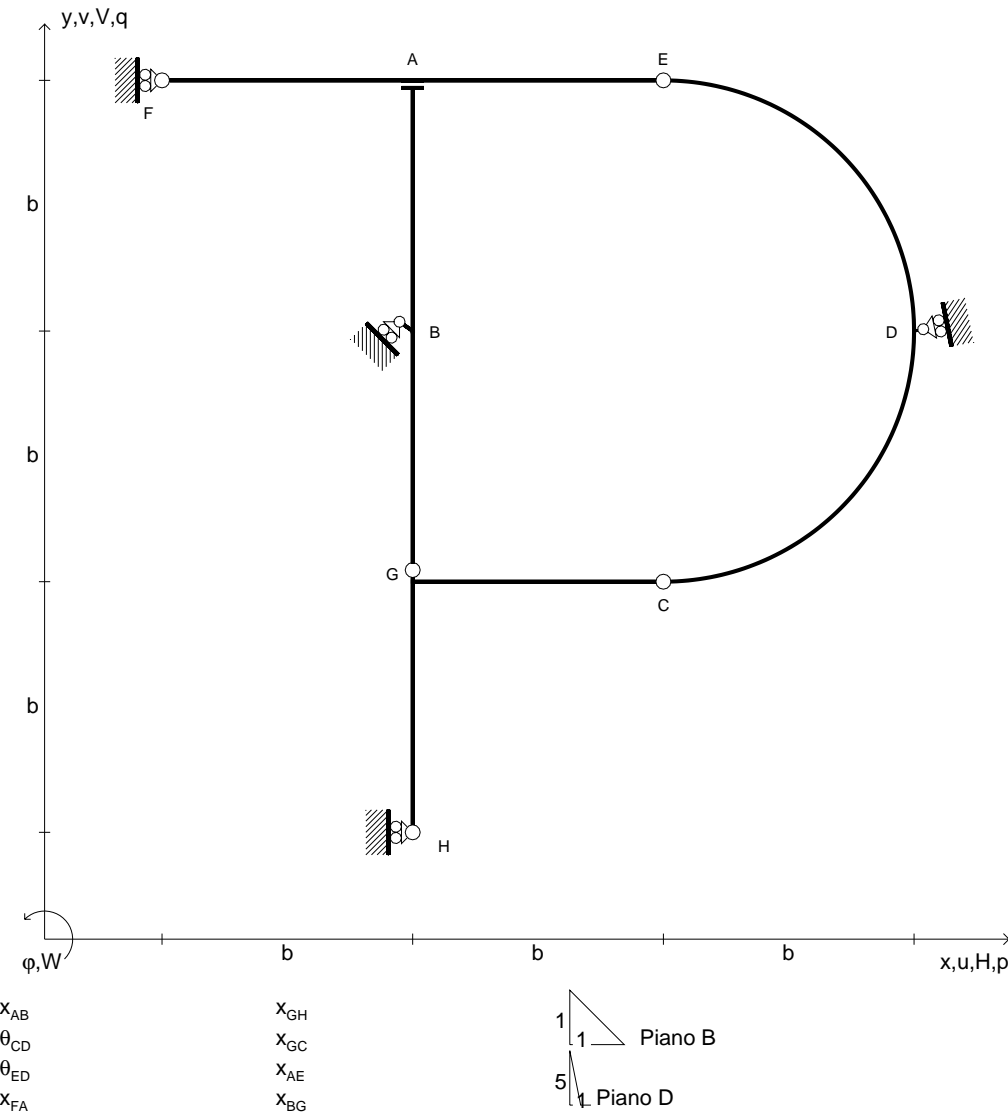
Svolgere l'analisi cinematica (geometrica e analitica).  
Tracciare il meccanismo o i meccanismi della struttura.  
Tracciare le mappe degli spost. orizzontali e verticali.

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.01.03.10

SPOSTAMENTI RIGIDI DELLE ASTE

$u_{AAB} =$	$u_{DDC} =$	$u_{EEC} =$	$u_{BBF} =$	$u_{FFG} =$	$u_{BBD} =$
$v_{AAB} =$	$v_{DDC} =$	$v_{EEC} =$	$v_{BBF} =$	$v_{FFG} =$	$v_{BBD} =$
$\phi_{AAB} =$	$\phi_{DDC} =$	$\phi_{EEC} =$	$\phi_{BBF} =$	$\phi_{FFG} =$	$\phi_{BBD} =$
$u_{GGE} =$	$u_{GGH} =$				
$v_{GGE} =$	$v_{GGH} =$				
$\phi_{GGE} =$	$\phi_{GGH} =$				





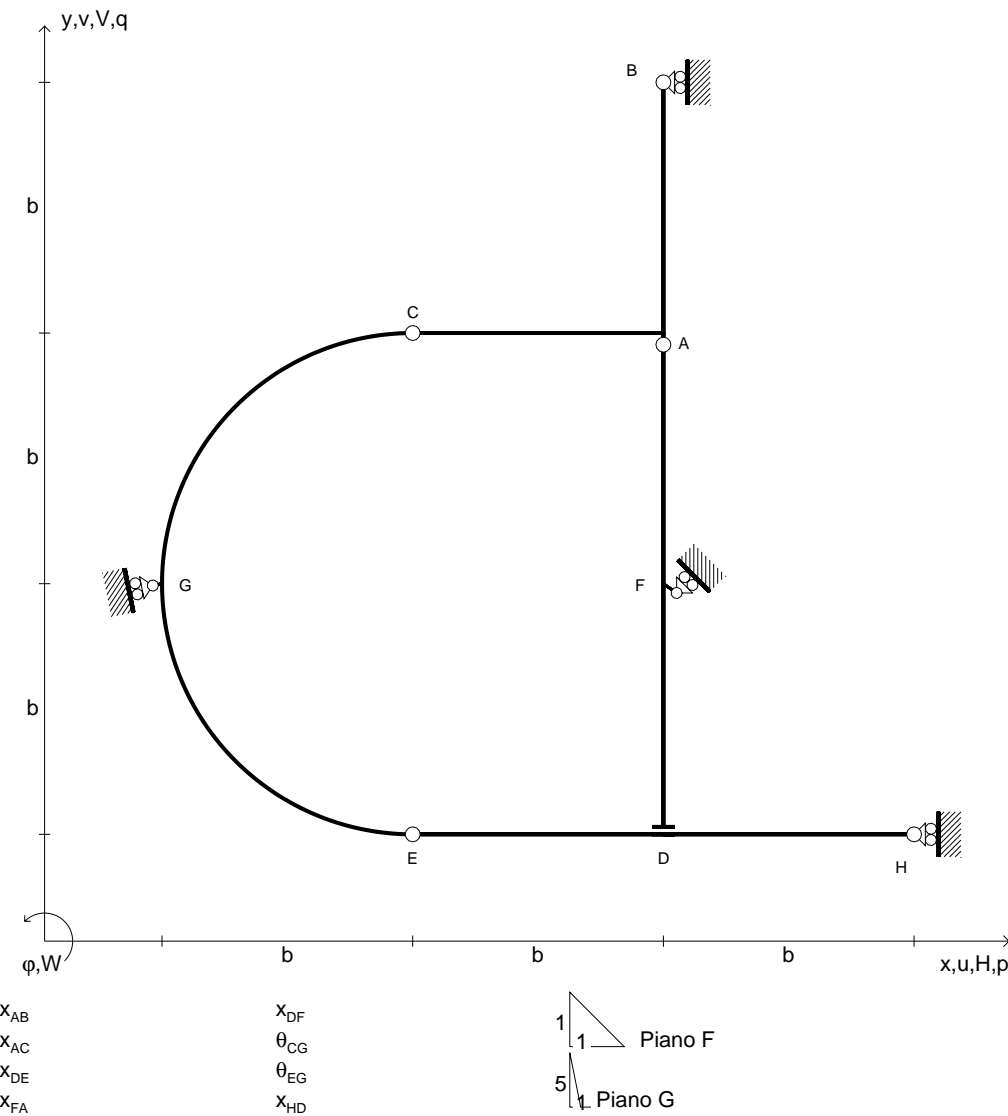
Svolgere l'analisi cinematica (geometrica e analitica).  
Tracciare il meccanismo o i meccanismi della struttura.  
Tracciare le mappe degli spost. orizzontali e verticali.

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.01.03.10

SPOSTAMENTI RIGIDI DELLE ASTE

$u_{AAB} =$	$u_{CCD} =$	$u_{EED} =$	$u_{FFA} =$	$u_{GGH} =$	$u_{GGC} =$
$v_{AAB} =$	$v_{CCD} =$	$v_{EED} =$	$v_{FFA} =$	$v_{GGH} =$	$v_{GGC} =$
$\phi_{AAB} =$	$\phi_{CCD} =$	$\phi_{EED} =$	$\phi_{FFA} =$	$\phi_{GGH} =$	$\phi_{GGC} =$
$u_{AAE} =$	$u_{BBG} =$				
$v_{AAE} =$	$v_{BBG} =$				
$\phi_{AAE} =$	$\phi_{BBG} =$				





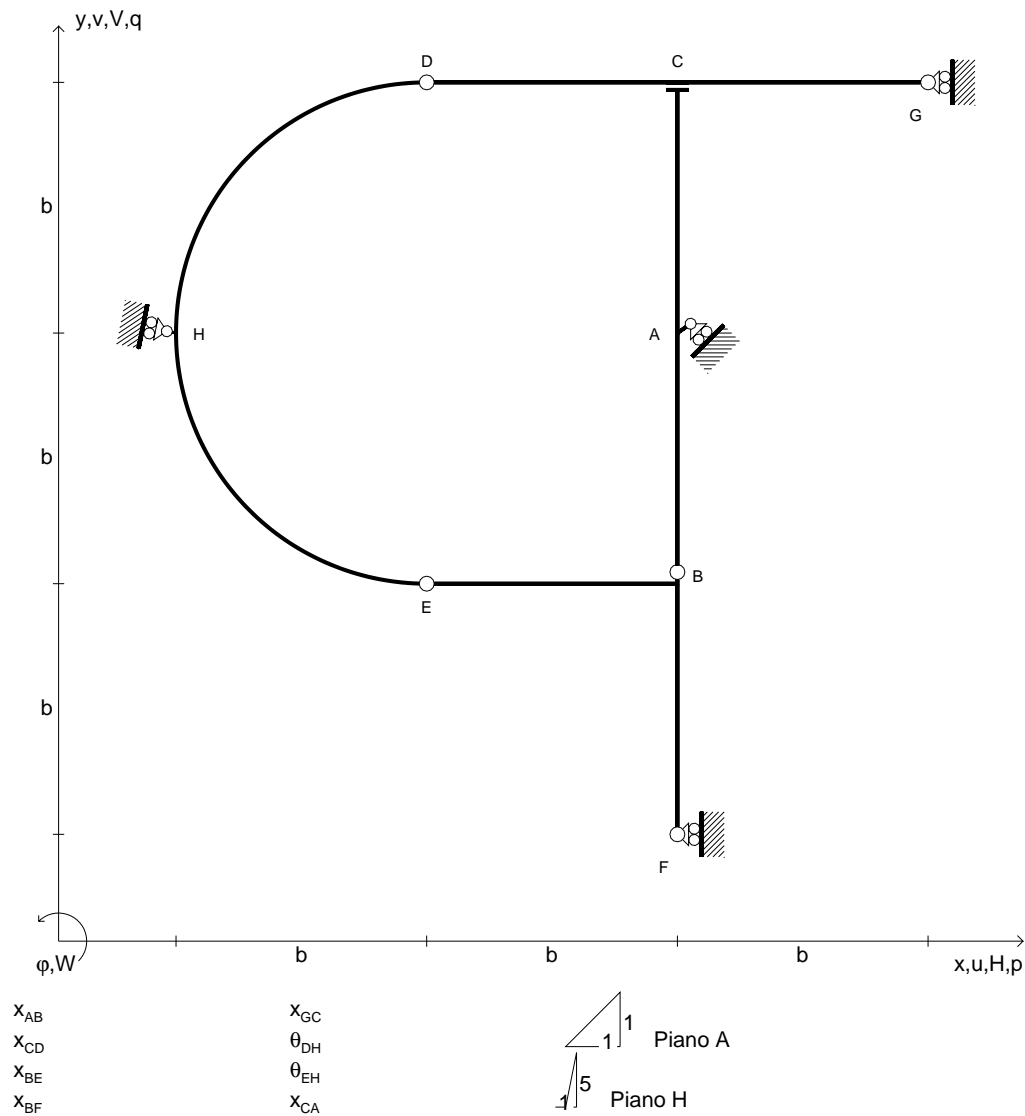
Svolgere l'analisi cinematica (geometrica e analitica).  
Tracciare il meccanismo o i meccanismi della struttura.  
Tracciare le mappe degli spost. orizzontali e verticali.

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.01.03.10

SPOSTAMENTI RIGIDI DELLE ASTE

$u_{AAB} =$	$u_{AAC} =$	$u_{DDE} =$	$u_{FFA} =$	$u_{DDF} =$	$u_{CCG} =$
$v_{AAB} =$	$v_{AAC} =$	$v_{DDE} =$	$v_{FFA} =$	$v_{DDF} =$	$v_{CCG} =$
$\varphi_{AAB} =$	$\varphi_{AAC} =$	$\varphi_{DDE} =$	$\varphi_{FFA} =$	$\varphi_{DDF} =$	$\varphi_{CCG} =$
$u_{EEG} =$	$u_{HHD} =$				
$v_{EEG} =$	$v_{HHD} =$				
$\varphi_{EEG} =$	$\varphi_{HHD} =$				





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.01.03.10

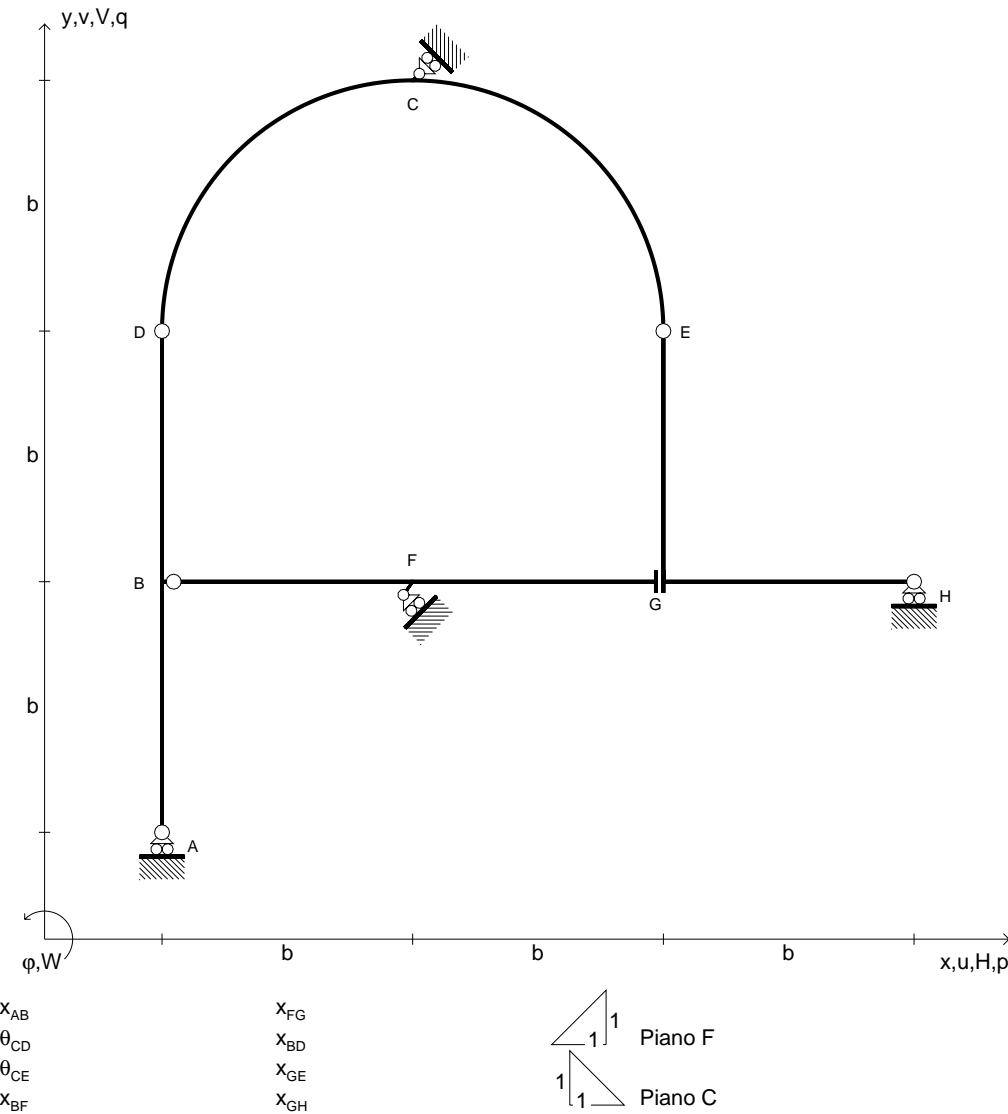
## SPOSTAMENTI RIGIDI DELLE ASTE

$u_{AAB} =$	$u_{CCD} =$	$u_{BBE} =$	$u_{BBF} =$	$u_{GGC} =$	$u_{DDH} =$
$v_{AAB} =$	$v_{CCD} =$	$v_{BBE} =$	$v_{BBF} =$	$v_{GGC} =$	$v_{DDH} =$
$\phi_{AAB} =$	$\phi_{CCD} =$	$\phi_{BBE} =$	$\phi_{BBF} =$	$\phi_{GGC} =$	$\phi_{DDH} =$
$u_{EEH} =$	$u_{CCA} =$				
$v_{EEH} =$	$v_{CCA} =$				
$\phi_{EEH} =$	$\phi_{CCA} =$				

@ Adolfo Zavelani Rossi, Politecnico di Milano, vers.01.03.10







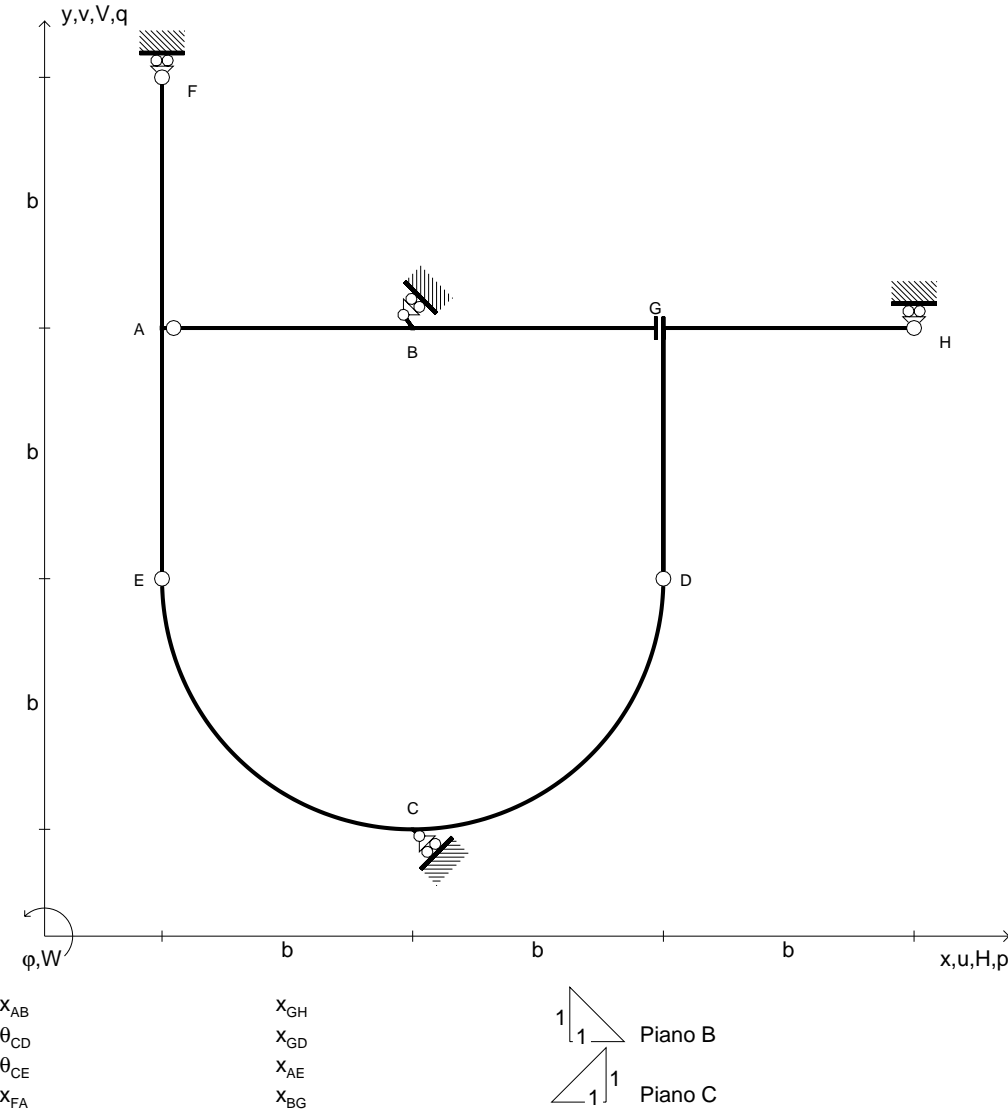
Svolgere l'analisi cinematica (geometrica e analitica).  
Tracciare il meccanismo o i meccanismi della struttura.  
Tracciare le mappe degli spost. orizzontali e verticali.

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.01.03.10

SPOSTAMENTI RIGIDI DELLE ASTE

$u_{AAB} =$	$u_{CCD} =$	$u_{CCE} =$	$u_{BBF} =$	$u_{FFG} =$	$u_{BBD} =$
$v_{AAB} =$	$v_{CCD} =$	$v_{CCE} =$	$v_{BBF} =$	$v_{FFG} =$	$v_{BBD} =$
$\phi_{AAB} =$	$\phi_{CCD} =$	$\phi_{CCE} =$	$\phi_{BBF} =$	$\phi_{FFG} =$	$\phi_{BBD} =$
$u_{GGE} =$	$u_{GGH} =$				
$v_{GGE} =$	$v_{GGH} =$				
$\phi_{GGE} =$	$\phi_{GGH} =$				





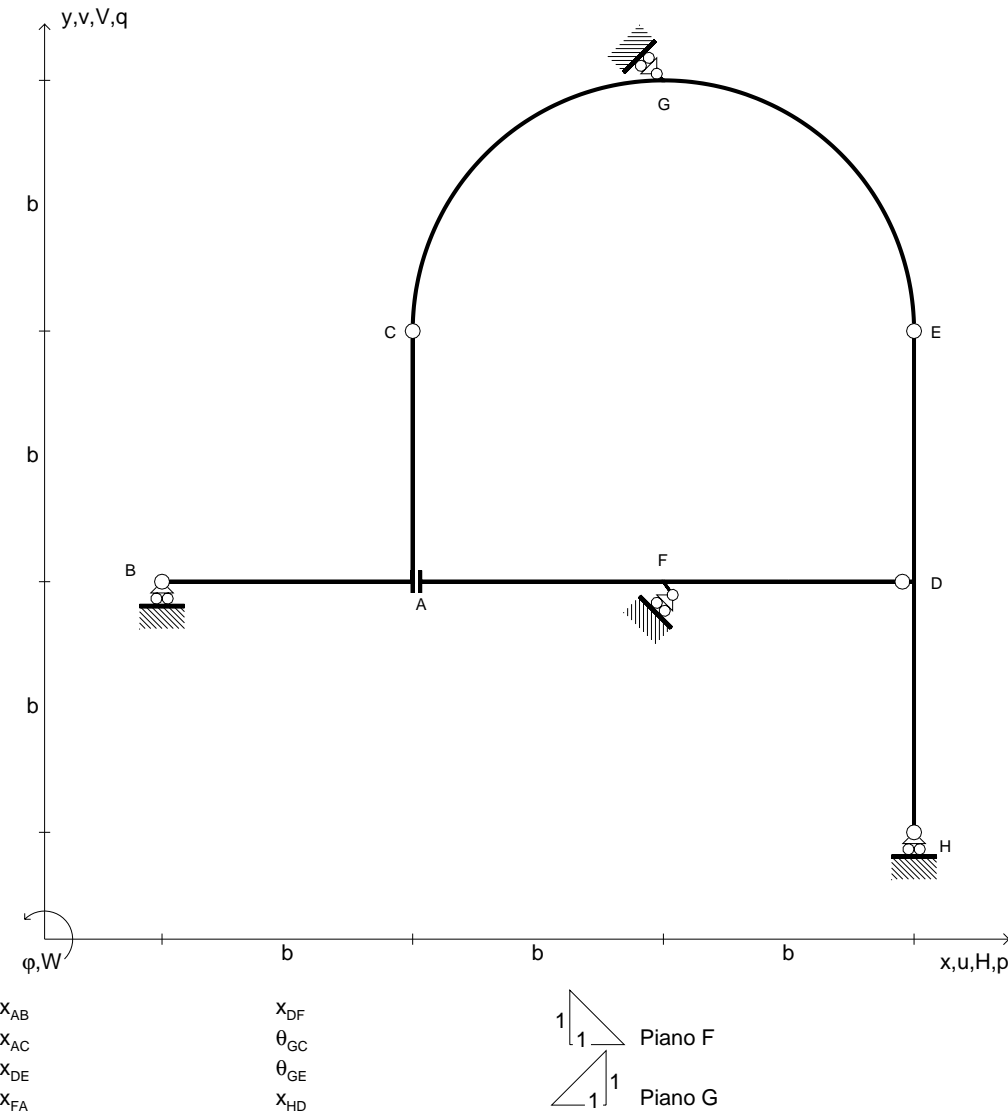
Svolgere l'analisi cinematica (geometrica e analitica).  
Tracciare il meccanismo o i meccanismi della struttura.  
Tracciare le mappe degli spost. orizzontali e verticali.

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.01.03.10

SPOSTAMENTI RIGIDI DELLE ASTE

$u_{AAB} =$	$u_{CCD} =$	$u_{CCE} =$	$u_{FFA} =$	$u_{GGH} =$	$u_{GGD} =$
$v_{AAB} =$	$v_{CCD} =$	$v_{CCE} =$	$v_{FFA} =$	$v_{GGH} =$	$v_{GGD} =$
$\varphi_{AAB} =$	$\varphi_{CCD} =$	$\varphi_{CCE} =$	$\varphi_{FFA} =$	$\varphi_{GGH} =$	$\varphi_{GGD} =$
$u_{AAE} =$	$u_{BBG} =$				
$v_{AAE} =$	$v_{BBG} =$				
$\varphi_{AAE} =$	$\varphi_{BBG} =$				





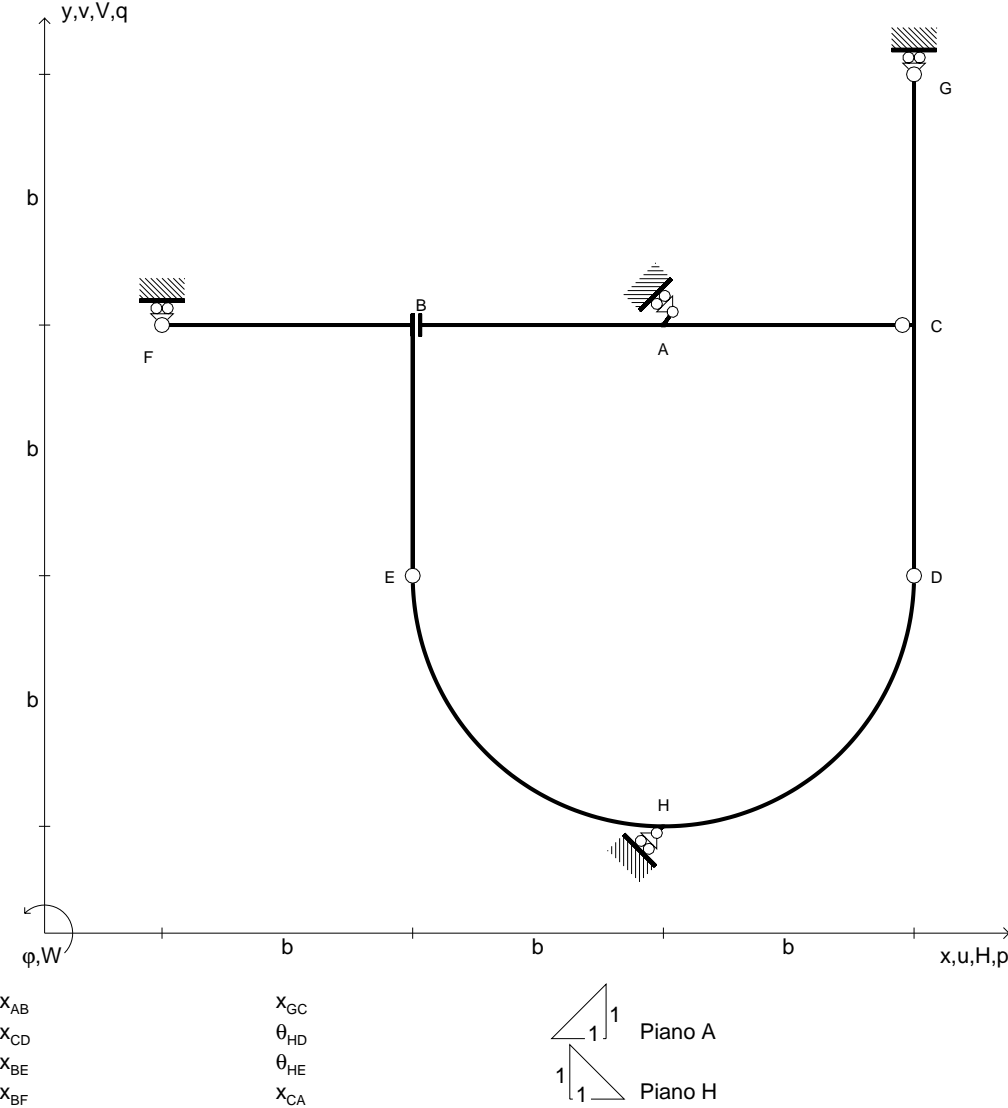
Svolgere l'analisi cinematica (geometrica e analitica).  
Tracciare il meccanismo o i meccanismi della struttura.  
Tracciare le mappe degli spost. orizzontali e verticali.

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.01.03.10

SPOSTAMENTI RIGIDI DELLE ASTE

$u_{AAB} =$	$u_{AAC} =$	$u_{DDE} =$	$u_{FFA} =$	$u_{DDF} =$	$u_{GGC} =$
$v_{AAB} =$	$v_{AAC} =$	$v_{DDE} =$	$v_{FFA} =$	$v_{DDF} =$	$v_{GGC} =$
$\phi_{AAB} =$	$\phi_{AAC} =$	$\phi_{DDE} =$	$\phi_{FFA} =$	$\phi_{DDF} =$	$\phi_{GGC} =$
$u_{GGE} =$	$u_{HHD} =$				
$v_{GGE} =$	$v_{HHD} =$				
$\phi_{GGE} =$	$\phi_{HHD} =$				





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

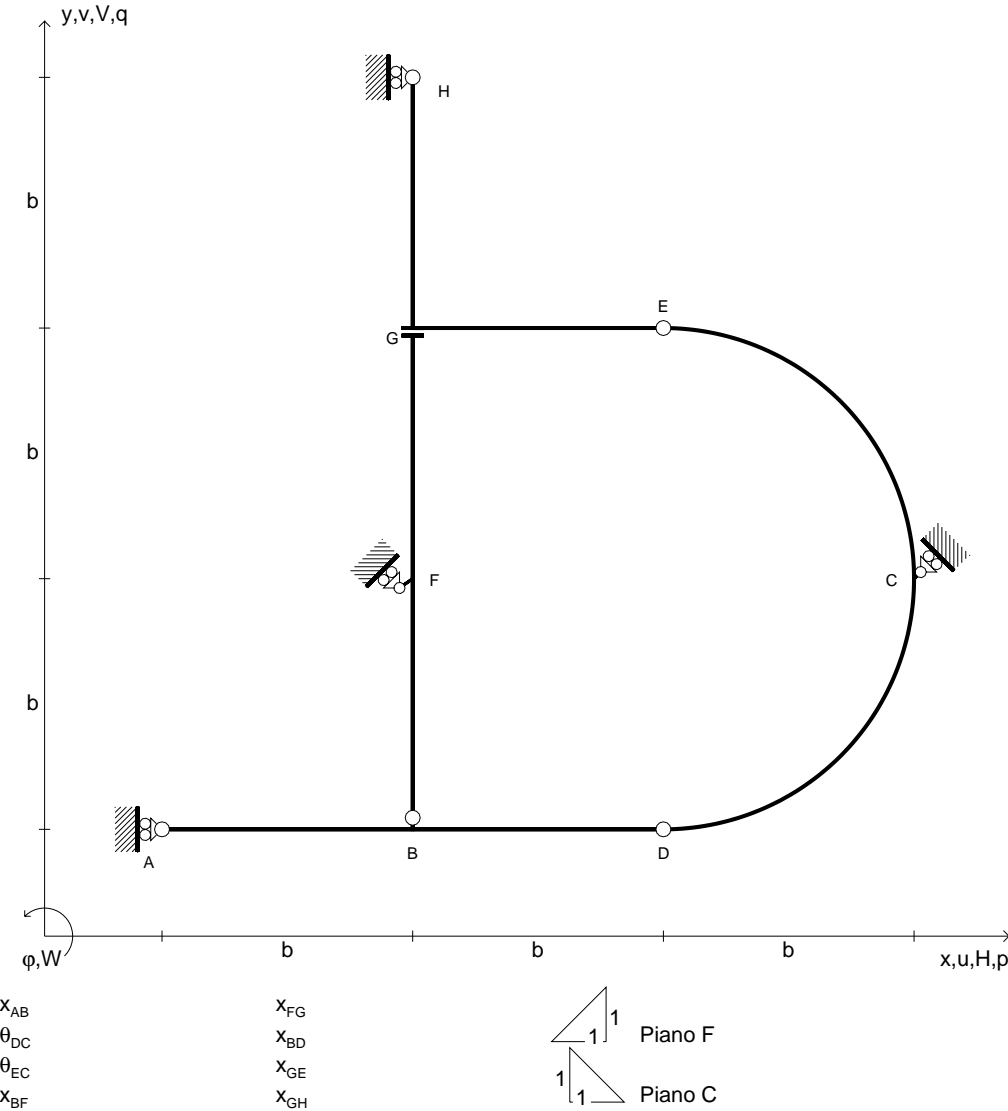
Calcolare il meccanismo o i meccanismi della struttura.  
 $J_{YZ} - x_{YZ} - \theta_{YZ}$  riferimento locale asta YZ con origine in Y.  
Piano di scorrimento del vincolo con inclinazione assegnata.  
@ Adolfo Zavelani Rossi, Politecnico di Milano, vers.01.03.10

SPOSTAMENTI RIGIDI DELLE ASTE

$u_{AAB} =$	$u_{CCD} =$	$u_{BBE} =$	$u_{BBF} =$	$u_{GGC} =$	$u_{HHD} =$
$v_{AAB} =$	$v_{CCD} =$	$v_{BBE} =$	$v_{BBF} =$	$v_{GGC} =$	$v_{HHD} =$
$\varphi_{AAB} =$	$\varphi_{CCD} =$	$\varphi_{BBE} =$	$\varphi_{BBF} =$	$\varphi_{GGC} =$	$\varphi_{HHD} =$
$u_{HHE} =$	$u_{CCA} =$				
$v_{HHE} =$	$v_{CCA} =$				
$\varphi_{HHE} =$	$\varphi_{CCA} =$				







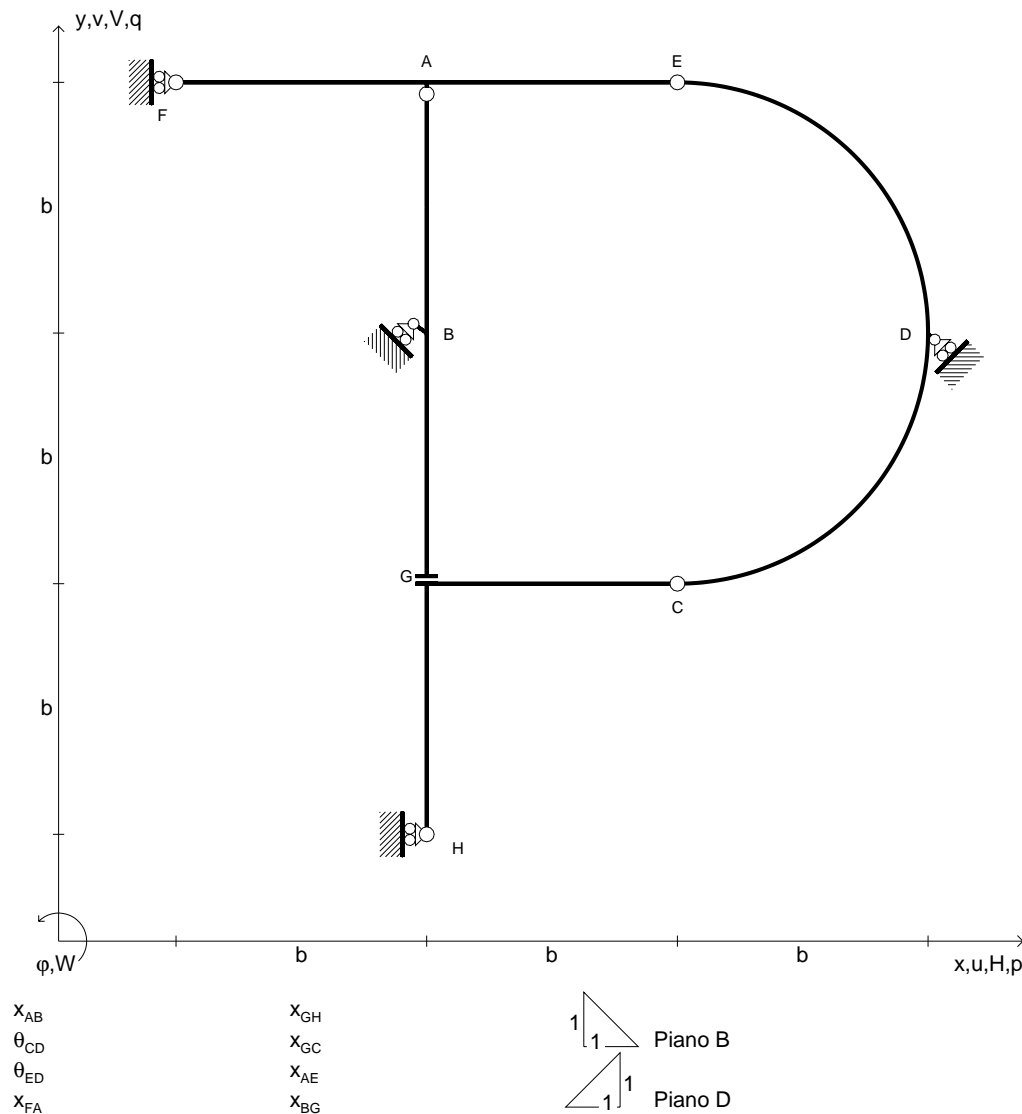
Svolgere l'analisi cinematica (geometrica e analitica).  
Tracciare il meccanismo o i meccanismi della struttura.  
Tracciare le mappe degli spost. orizzontali e verticali.

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.01.03.10

SPOSTAMENTI RIGIDI DELLE ASTE

$u_{AAB} =$	$u_{DDC} =$	$u_{EEC} =$	$u_{BBF} =$	$u_{FFG} =$	$u_{BBD} =$
$v_{AAB} =$	$v_{DDC} =$	$v_{EEC} =$	$v_{BBF} =$	$v_{FFG} =$	$v_{BBD} =$
$\varphi_{AAB} =$	$\varphi_{DDC} =$	$\varphi_{EEC} =$	$\varphi_{BBF} =$	$\varphi_{FFG} =$	$\varphi_{BBD} =$
$u_{GGE} =$	$u_{GGH} =$				
$v_{GGE} =$	$v_{GGH} =$				
$\varphi_{GGE} =$	$\varphi_{GGH} =$				





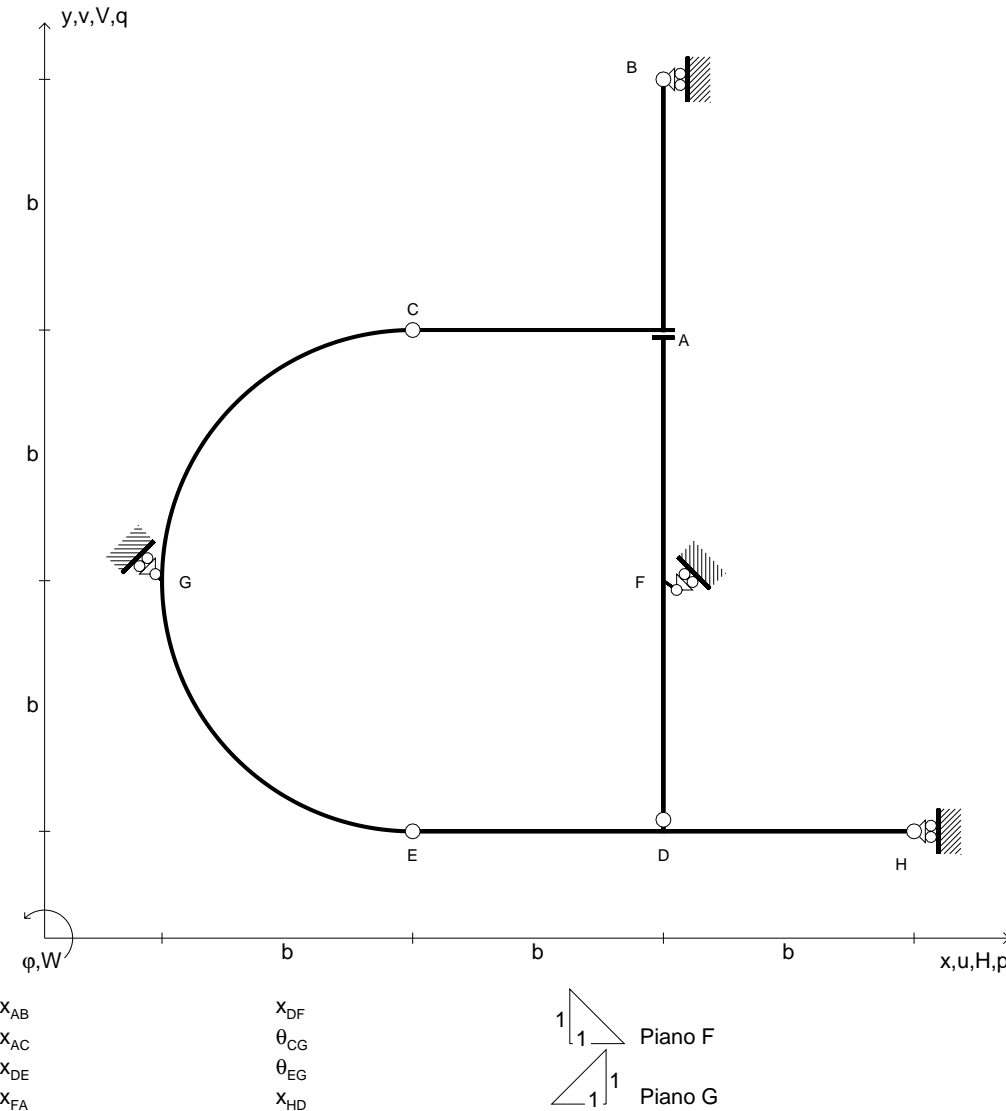
Svolgere l'analisi cinematica (geometrica e analitica).  
Tracciare il meccanismo o i meccanismi della struttura.  
Tracciare le mappe degli spost. orizzontali e verticali.

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.01.03.10

## SPOSTAMENTI RIGIDI DELLE ASTE

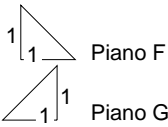
$u_{AAB} =$	$u_{CCD} =$	$u_{EED} =$	$u_{FFA} =$	$u_{GGH} =$	$u_{GGC} =$
$v_{AAB} =$	$v_{CCD} =$	$v_{EED} =$	$v_{FFA} =$	$v_{GGH} =$	$v_{GGC} =$
$\phi_{AAB} =$	$\phi_{CCD} =$	$\phi_{EED} =$	$\phi_{FFA} =$	$\phi_{GGH} =$	$\phi_{GGC} =$
$u_{AAE} =$	$u_{BBG} =$				
$v_{AAE} =$	$v_{BBG} =$				
$\phi_{AAE} =$	$\phi_{BBG} =$				





$x_{AB}$   
 $x_{AC}$   
 $x_{DE}$   
 $x_{FA}$

$x_{DF}$   
 $\theta_{CG}$   
 $\theta_{EG}$   
 $x_{HD}$



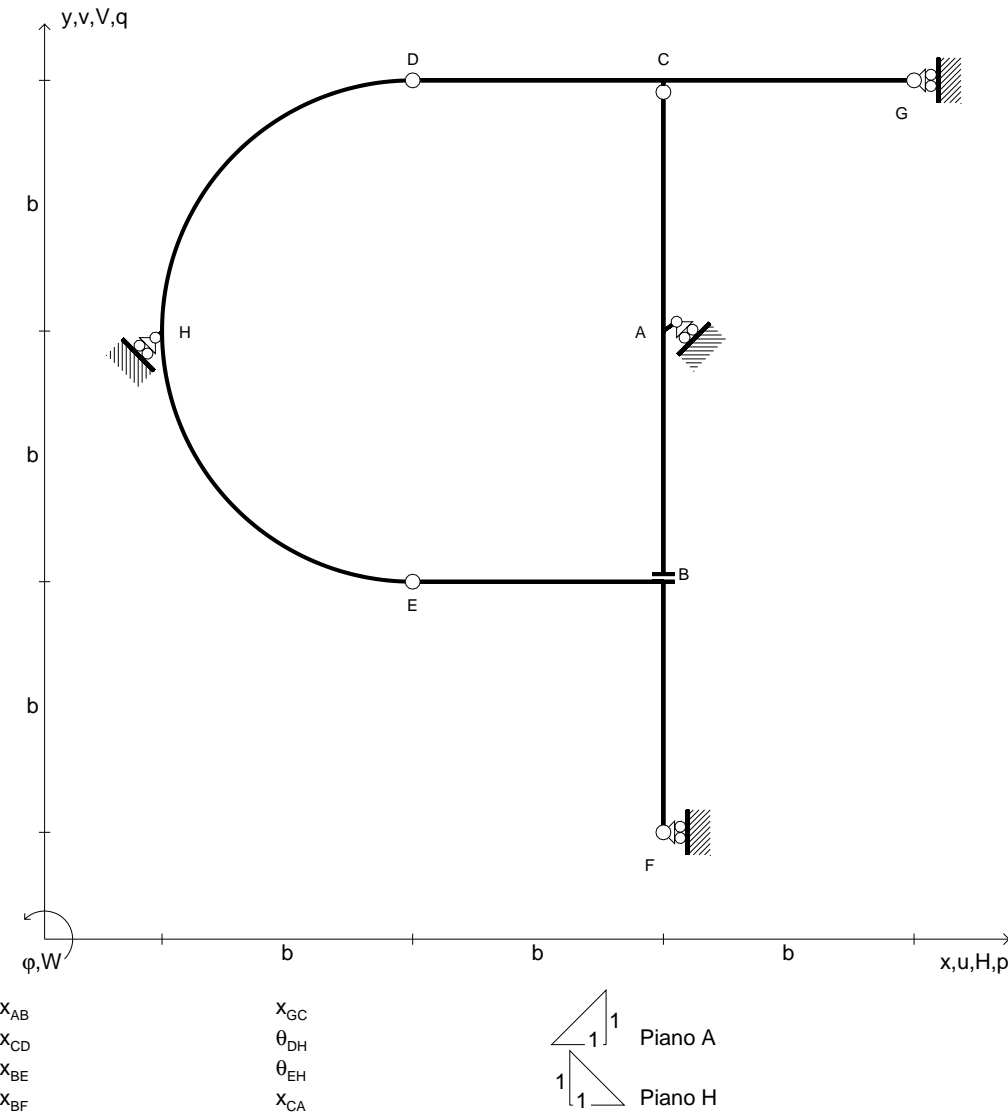
Svolgere l'analisi cinematica (geometrica e analitica).  
Tracciare il meccanismo o i meccanismi della struttura.  
Tracciare le mappe degli spost. orizzontali e verticali.

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.01.03.10

SPOSTAMENTI RIGIDI DELLE ASTE

$u_{AAB} =$	$u_{AAC} =$	$u_{DDE} =$	$u_{FFA} =$	$u_{DDF} =$	$u_{CCG} =$
$v_{AAB} =$	$v_{AAC} =$	$v_{DDE} =$	$v_{FFA} =$	$v_{DDF} =$	$v_{CCG} =$
$\varphi_{AAB} =$	$\varphi_{AAC} =$	$\varphi_{DDE} =$	$\varphi_{FFA} =$	$\varphi_{DDF} =$	$\varphi_{CCG} =$
$u_{EEG} =$	$u_{HHD} =$				
$v_{EEG} =$	$v_{HHD} =$				
$\varphi_{EEG} =$	$\varphi_{HHD} =$				





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

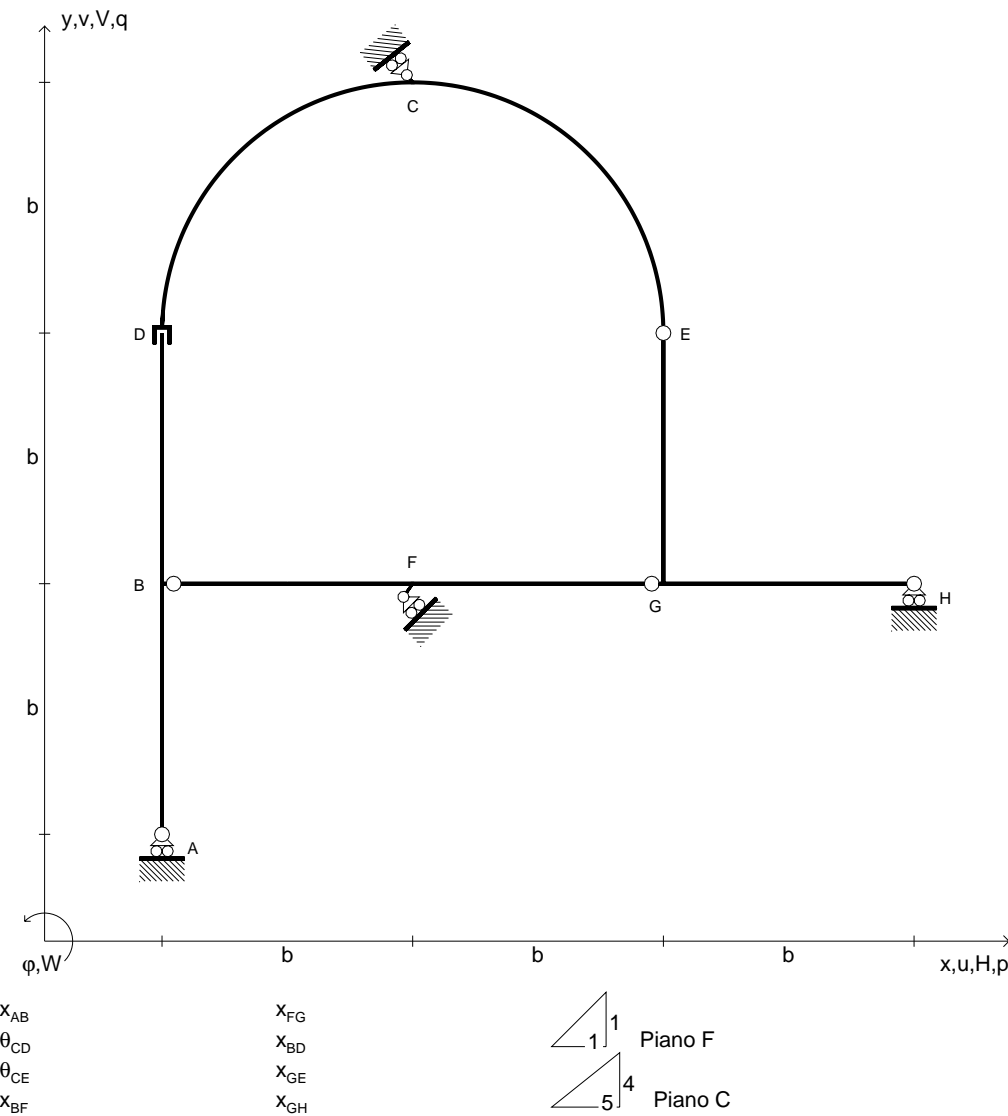
Calcolare il meccanismo o i meccanismi della struttura.  
 $J_{YZ} - x_{YZ} - \theta_{YZ}$  riferimento locale asta  $YZ$  con origine in  $Y$ .  
Piano di scorrimento del vincolo con inclinazione assegnata.  
@ Adolfo Zavelani Rossi, Politecnico di Milano, vers.01.03.10

SPOSTAMENTI RIGIDI DELLE ASTE

$u_{AAB} =$	$u_{CCD} =$	$u_{BBE} =$	$u_{BBF} =$	$u_{GGC} =$	$u_{DDH} =$
$v_{AAB} =$	$v_{CCD} =$	$v_{BBE} =$	$v_{BBF} =$	$v_{GGC} =$	$v_{DDH} =$
$\phi_{AAB} =$	$\phi_{CCD} =$	$\phi_{BBE} =$	$\phi_{BBF} =$	$\phi_{GGC} =$	$\phi_{DDH} =$
$u_{EEH} =$	$u_{CCA} =$				
$v_{EEH} =$	$v_{CCA} =$				
$\phi_{EEH} =$	$\phi_{CCA} =$				







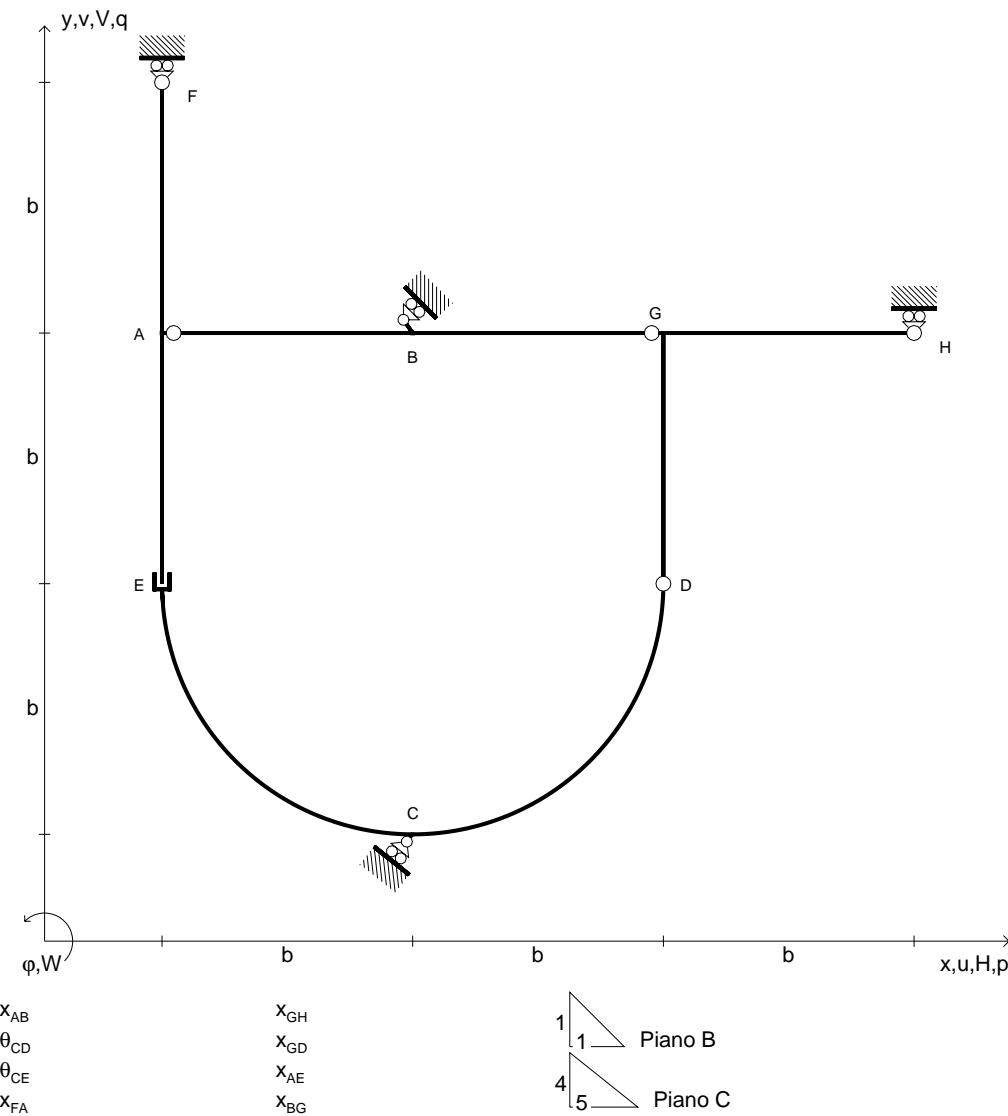
Svolgere l'analisi cinematica (geometrica e analitica).  
Tracciare il meccanismo o i meccanismi della struttura.  
Tracciare le mappe degli spost. orizzontali e verticali.

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.01.03.10

SPOSTAMENTI RIGIDI DELLE ASTE

$u_{AAB} =$	$u_{CCD} =$	$u_{CCE} =$	$u_{BBF} =$	$u_{FFG} =$	$u_{BBD} =$
$v_{AAB} =$	$v_{CCD} =$	$v_{CCE} =$	$v_{BBF} =$	$v_{FFG} =$	$v_{BBD} =$
$\varphi_{AAB} =$	$\varphi_{CCD} =$	$\varphi_{CCE} =$	$\varphi_{BBF} =$	$\varphi_{FFG} =$	$\varphi_{BBD} =$
$u_{GGE} =$	$u_{GGH} =$				
$v_{GGE} =$	$v_{GGH} =$				
$\varphi_{GGE} =$	$\varphi_{GGH} =$				





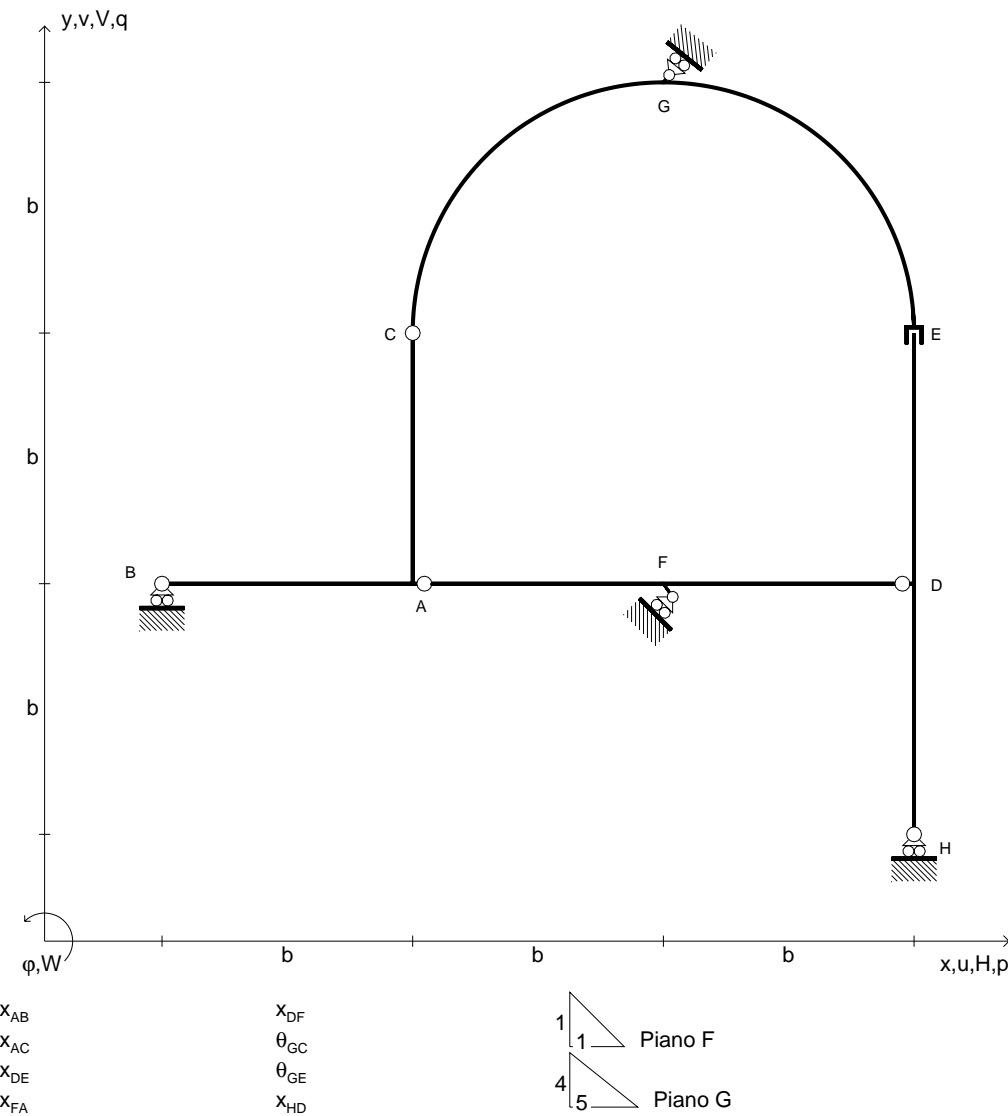
Svolgere l'analisi cinematica (geometrica e analitica).  
Tracciare il meccanismo o i meccanismi della struttura.  
Tracciare le mappe degli spost. orizzontali e verticali.

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.01.03.10

SPOSTAMENTI RIGIDI DELLE ASTE

$u_{AAB} =$	$u_{CCD} =$	$u_{CCE} =$	$u_{FFA} =$	$u_{GGH} =$	$u_{GGD} =$
$v_{AAB} =$	$v_{CCD} =$	$v_{CCE} =$	$v_{FFA} =$	$v_{GGH} =$	$v_{GGD} =$
$\phi_{AAB} =$	$\phi_{CCD} =$	$\phi_{CCE} =$	$\phi_{FFA} =$	$\phi_{GGH} =$	$\phi_{GGD} =$
$u_{AAE} =$	$u_{BBG} =$				
$v_{AAE} =$	$v_{BBG} =$				
$\phi_{AAE} =$	$\phi_{BBG} =$				





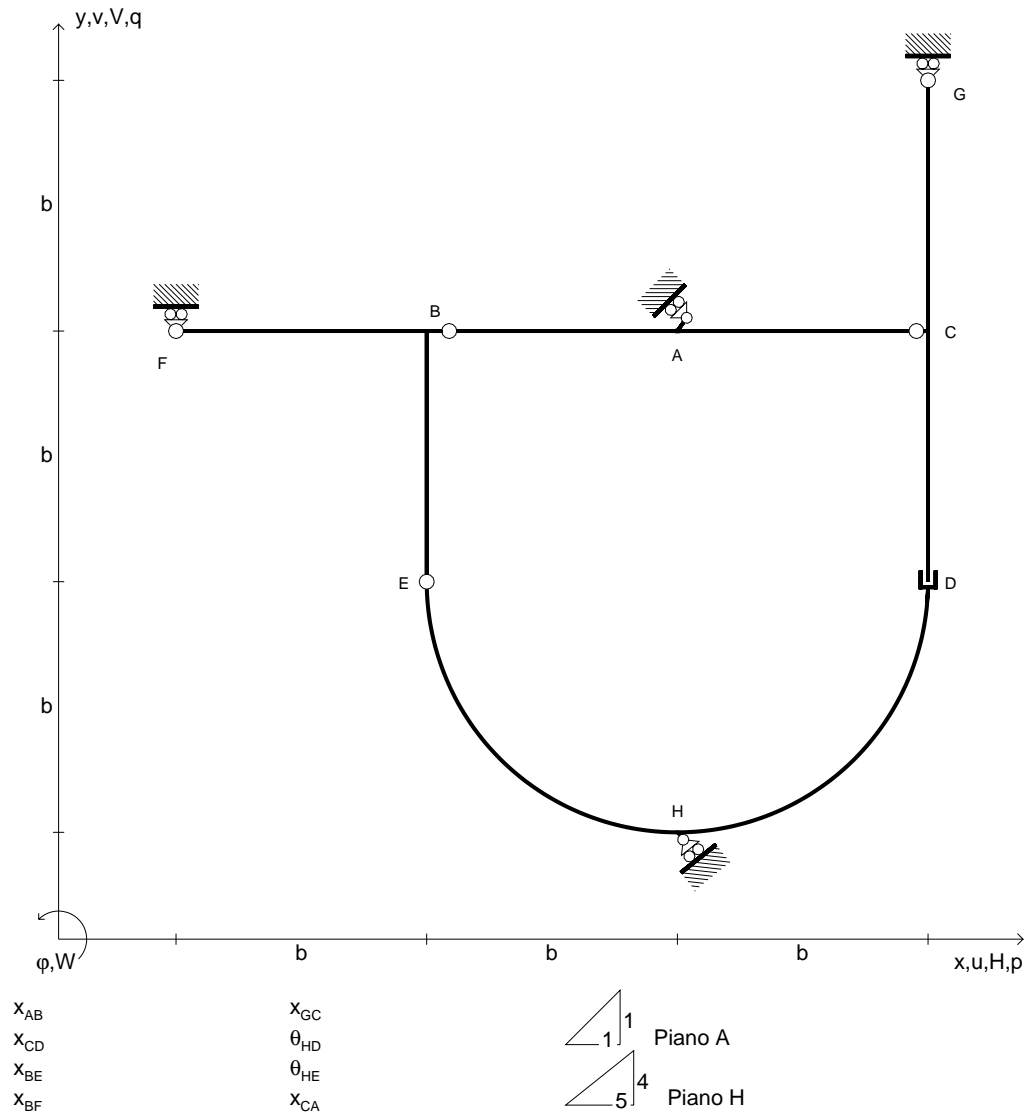
Svolgere l'analisi cinematica (geometrica e analitica).  
Tracciare il meccanismo o i meccanismi della struttura.  
Tracciare le mappe degli spost. orizzontali e verticali.

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.01.03.10

SPOSTAMENTI RIGIDI DELLE ASTE

$u_{AAB} =$	$u_{AAC} =$	$u_{DDE} =$	$u_{FFA} =$	$u_{DDF} =$	$u_{GGC} =$
$v_{AAB} =$	$v_{AAC} =$	$v_{DDE} =$	$v_{FFA} =$	$v_{DDF} =$	$v_{GGC} =$
$\phi_{AAB} =$	$\phi_{AAC} =$	$\phi_{DDE} =$	$\phi_{FFA} =$	$\phi_{DDF} =$	$\phi_{GGC} =$
$u_{GGE} =$	$u_{HHD} =$				
$v_{GGE} =$	$v_{HHD} =$				
$\phi_{GGE} =$	$\phi_{HHD} =$				





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

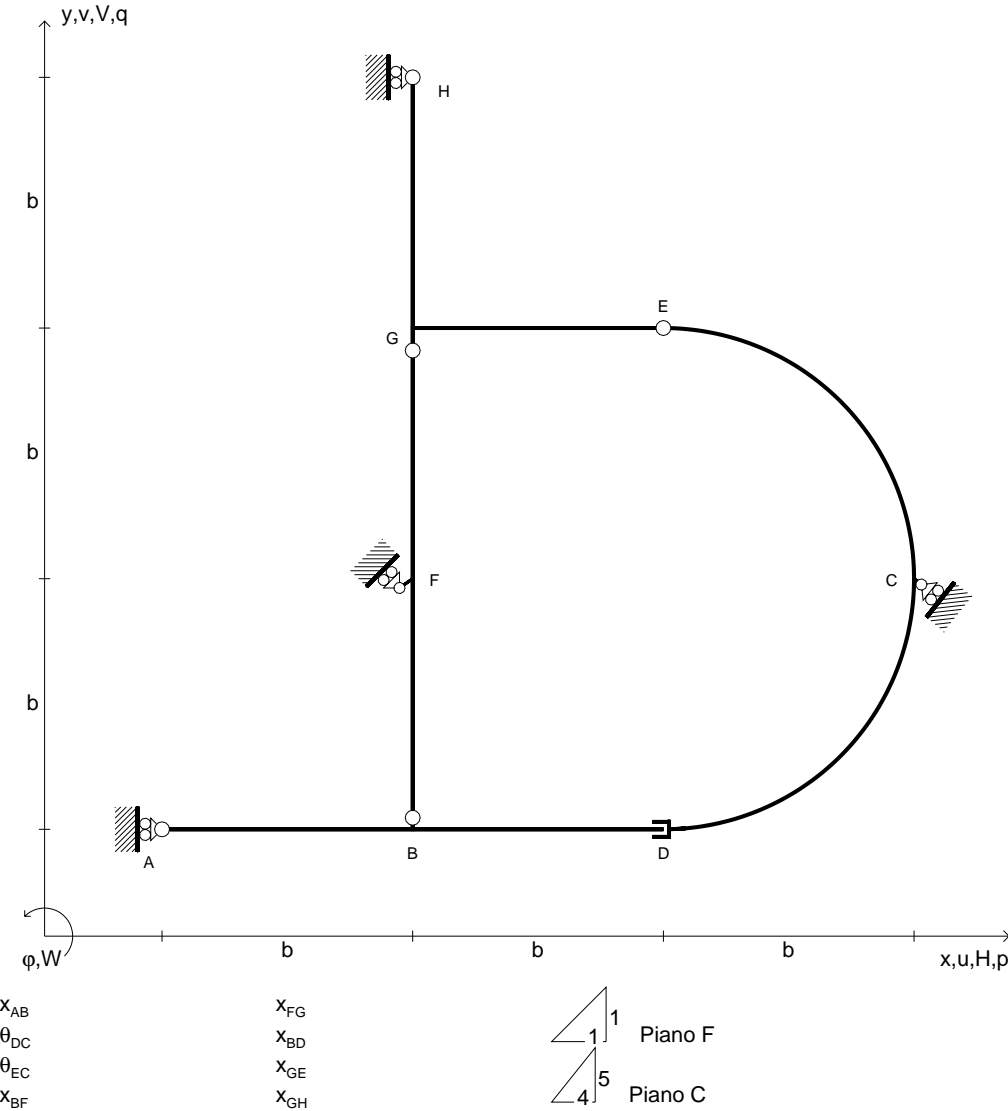
Calcolare il meccanismo o i meccanismi della struttura.  
 $J_{YZ} - x_{YZ} - \theta_{YZ}$  riferimento locale asta YZ con origine in Y.  
 Piano di scorrimento del vincolo con inclinazione assegnata.  
 @ Adolfo Zavelani Rossi, Politecnico di Milano, vers.01.03.10

## SPOSTAMENTI RIGIDI DELLE ASTE

$u_{AAB} =$	$u_{CCD} =$	$u_{BBE} =$	$u_{BBF} =$	$u_{GGC} =$	$u_{HHD} =$
$v_{AAB} =$	$v_{CCD} =$	$v_{BBE} =$	$v_{BBF} =$	$v_{GGC} =$	$v_{HHD} =$
$\phi_{AAB} =$	$\phi_{CCD} =$	$\phi_{BBE} =$	$\phi_{BBF} =$	$\phi_{GGC} =$	$\phi_{HHD} =$
$u_{HHE} =$	$u_{CCA} =$				
$v_{HHE} =$	$v_{CCA} =$				
$\phi_{HHE} =$	$\phi_{CCA} =$				







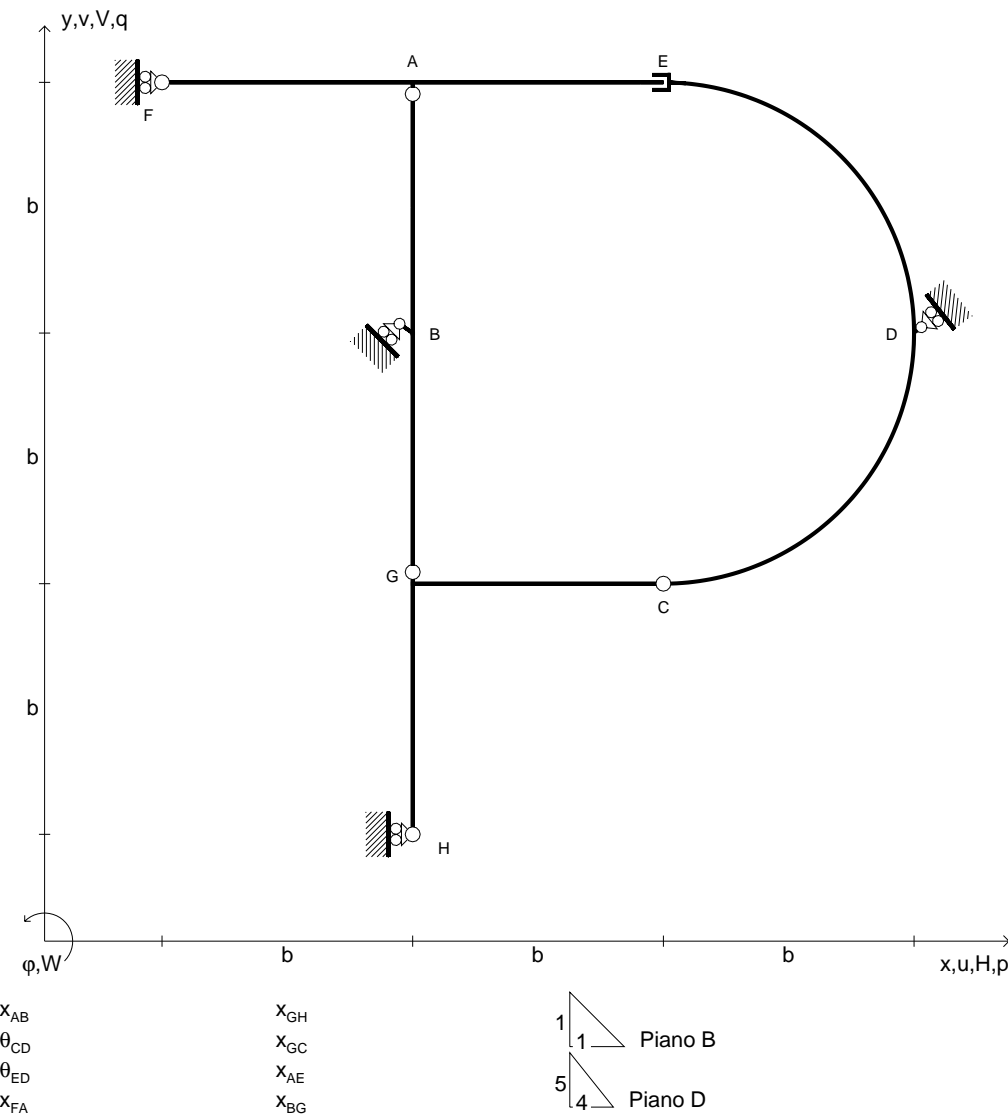
Svolgere l'analisi cinematica (geometrica e analitica).  
Tracciare il meccanismo o i meccanismi della struttura.  
Tracciare le mappe degli spost. orizzontali e verticali.

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.01.03.10

SPOSTAMENTI RIGIDI DELLE ASTE

$u_{AAB} =$	$u_{DDC} =$	$u_{EEC} =$	$u_{BBF} =$	$u_{FFG} =$	$u_{BBD} =$
$v_{AAB} =$	$v_{DDC} =$	$v_{EEC} =$	$v_{BBF} =$	$v_{FFG} =$	$v_{BBD} =$
$\phi_{AAB} =$	$\phi_{DDC} =$	$\phi_{EEC} =$	$\phi_{BBF} =$	$\phi_{FFG} =$	$\phi_{BBD} =$
$u_{GGE} =$	$u_{GGH} =$				
$v_{GGE} =$	$v_{GGH} =$				
$\phi_{GGE} =$	$\phi_{GGH} =$				





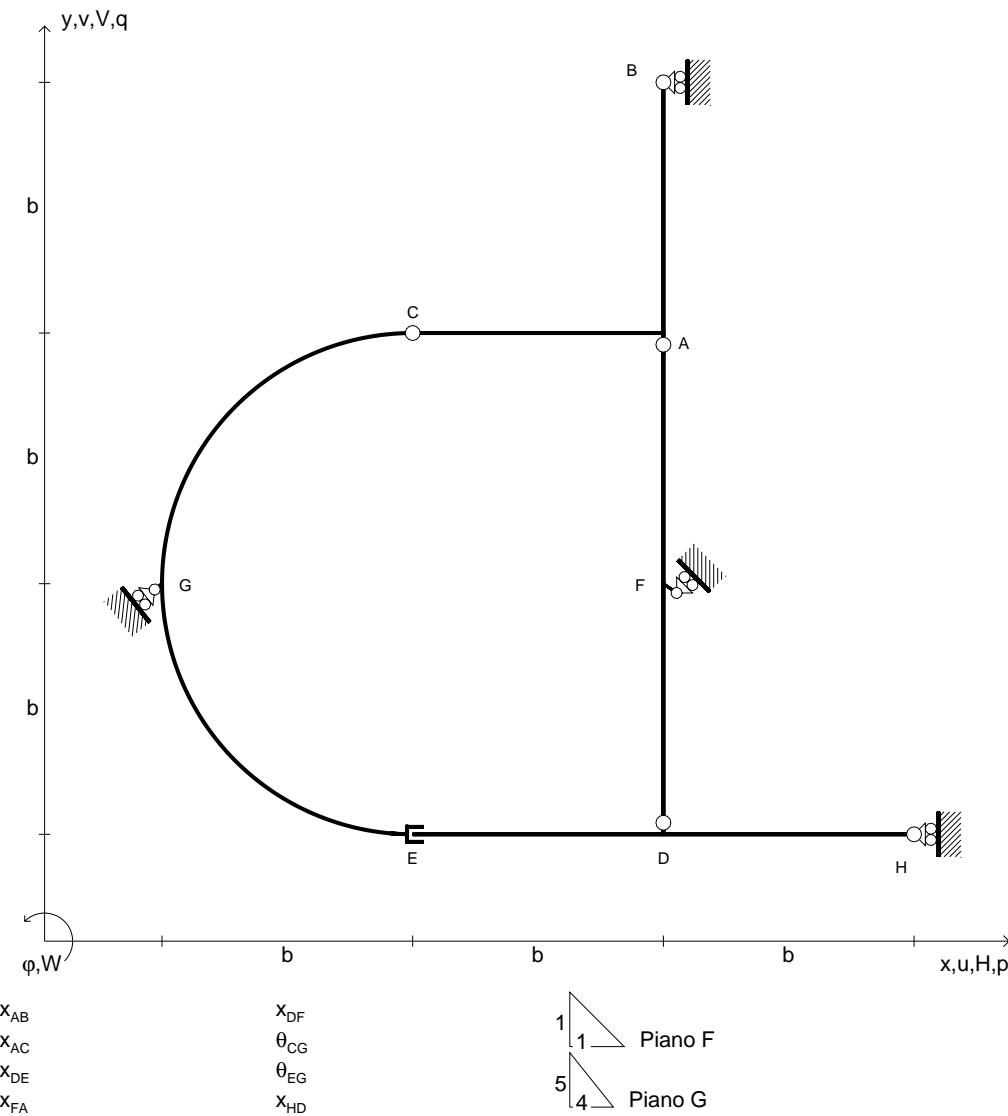
Svolgere l'analisi cinematica (geometrica e analitica).  
Tracciare il meccanismo o i meccanismi della struttura.  
Tracciare le mappe degli spost. orizzontali e verticali.

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.01.03.10

SPOSTAMENTI RIGIDI DELLE ASTE

$u_{AAB} =$	$u_{CCD} =$	$u_{EED} =$	$u_{FFA} =$	$u_{GGH} =$	$u_{GGC} =$
$v_{AAB} =$	$v_{CCD} =$	$v_{EED} =$	$v_{FFA} =$	$v_{GGH} =$	$v_{GGC} =$
$\phi_{AAB} =$	$\phi_{CCD} =$	$\phi_{EED} =$	$\phi_{FFA} =$	$\phi_{GGH} =$	$\phi_{GGC} =$
$u_{AAE} =$	$u_{BBG} =$				
$v_{AAE} =$	$v_{BBG} =$				
$\phi_{AAE} =$	$\phi_{BBG} =$				





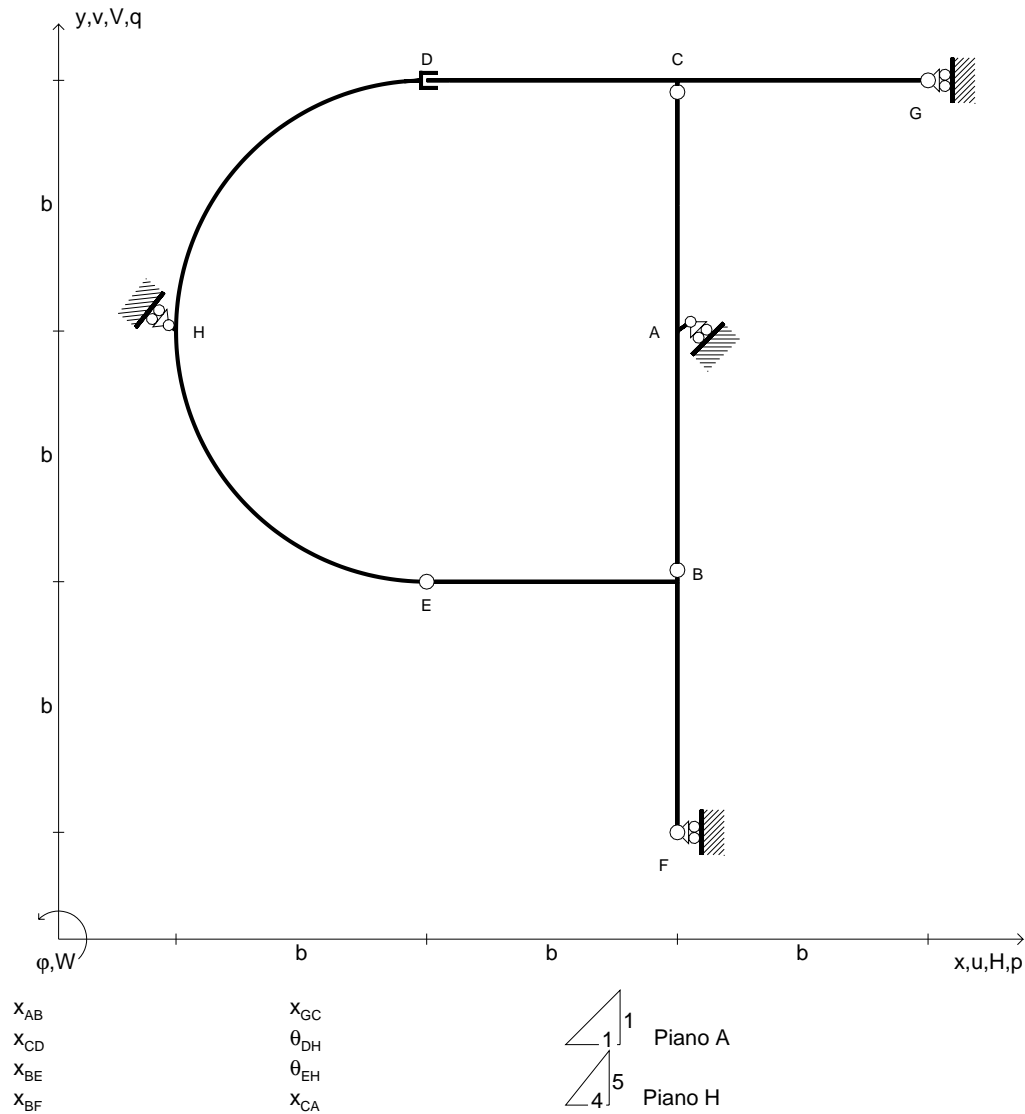
Svolgere l'analisi cinematica (geometrica e analitica).  
Tracciare il meccanismo o i meccanismi della struttura.  
Tracciare le mappe degli spost. orizzontali e verticali.

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.01.03.10

SPOSTAMENTI RIGIDI DELLE ASTE

$u_{AAB} =$	$u_{AAC} =$	$u_{DDE} =$	$u_{FFA} =$	$u_{DDF} =$	$u_{CCG} =$
$v_{AAB} =$	$v_{AAC} =$	$v_{DDE} =$	$v_{FFA} =$	$v_{DDF} =$	$v_{CCG} =$
$\varphi_{AAB} =$	$\varphi_{AAC} =$	$\varphi_{DDE} =$	$\varphi_{FFA} =$	$\varphi_{DDF} =$	$\varphi_{CCG} =$
$u_{EEG} =$	$u_{HHD} =$				
$v_{EEG} =$	$v_{HHD} =$				
$\varphi_{EEG} =$	$\varphi_{HHD} =$				





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

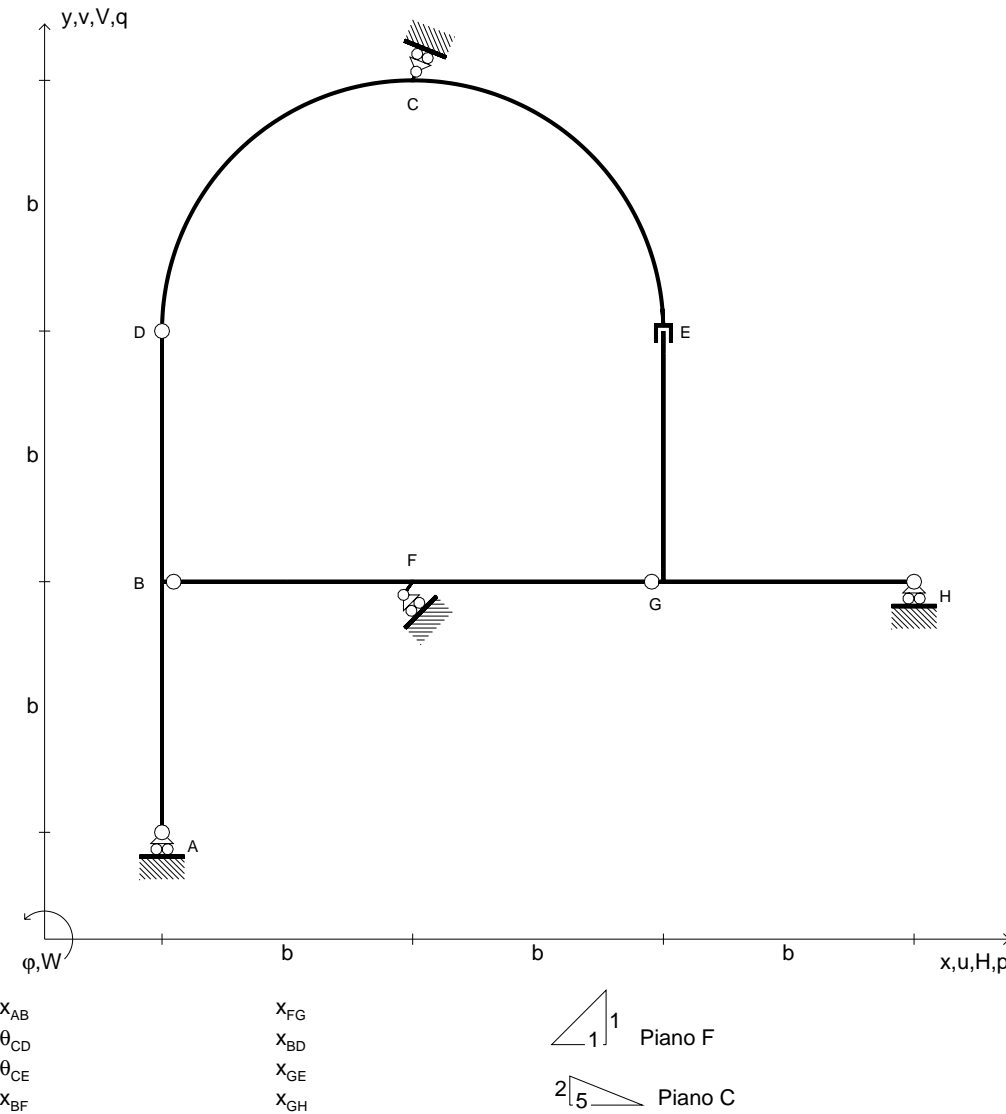
Calcolare il meccanismo o i meccanismi della struttura.  
 $J_{YZ} - x_{YZ} - \theta_{YZ}$  riferimento locale asta YZ con origine in Y.  
 Piano di scorrimento del vincolo con inclinazione assegnata.  
 @ Adolfo Zavelani Rossi, Politecnico di Milano, vers.01.03.10

## SPOSTAMENTI RIGIDI DELLE ASTE

$U_{AAB} =$	$U_{CCD} =$	$U_{BBE} =$	$U_{BBF} =$	$U_{GGC} =$	$U_{DDH} =$
$V_{AAB} =$	$V_{CCD} =$	$V_{BBE} =$	$V_{BBF} =$	$V_{GGC} =$	$V_{DDH} =$
$\Phi_{AAB} =$	$\Phi_{CCD} =$	$\Phi_{BBE} =$	$\Phi_{BBF} =$	$\Phi_{GGC} =$	$\Phi_{DDH} =$
$U_{EEH} =$	$U_{CCA} =$				
$V_{EEH} =$	$V_{CCA} =$				
$\Phi_{EEH} =$	$\Phi_{CCA} =$				







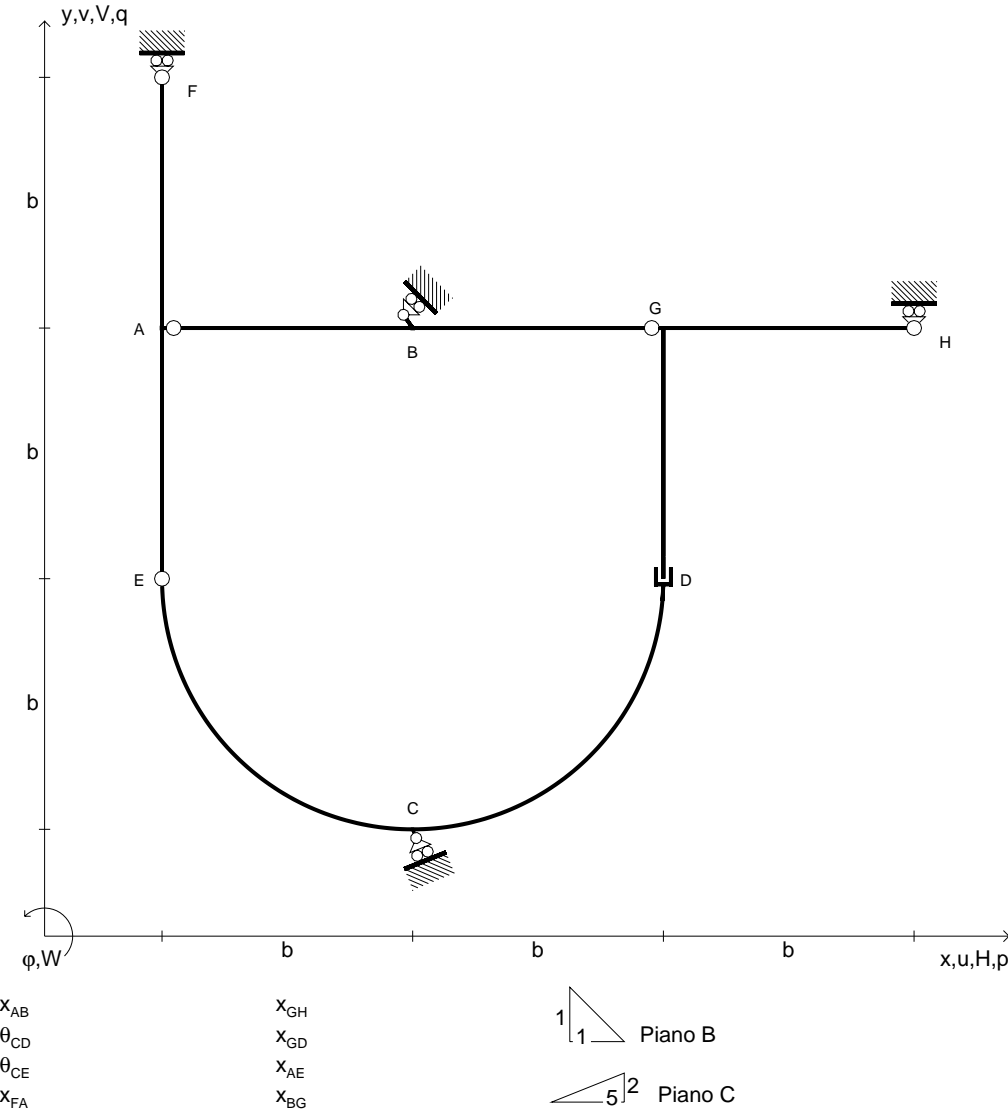
Svolgere l'analisi cinematica (geometrica e analitica).  
Tracciare il meccanismo o i meccanismi della struttura.  
Tracciare le mappe degli spost. orizzontali e verticali.

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.01.03.10

SPOSTAMENTI RIGIDI DELLE ASTE

$u_{AAB} =$	$u_{CCD} =$	$u_{CCE} =$	$u_{BBF} =$	$u_{FFG} =$	$u_{BBD} =$
$v_{AAB} =$	$v_{CCD} =$	$v_{CCE} =$	$v_{BBF} =$	$v_{FFG} =$	$v_{BBD} =$
$\phi_{AAB} =$	$\phi_{CCD} =$	$\phi_{CCE} =$	$\phi_{BBF} =$	$\phi_{FFG} =$	$\phi_{BBD} =$
$u_{GGE} =$	$u_{GGH} =$				
$v_{GGE} =$	$v_{GGH} =$				
$\phi_{GGE} =$	$\phi_{GGH} =$				





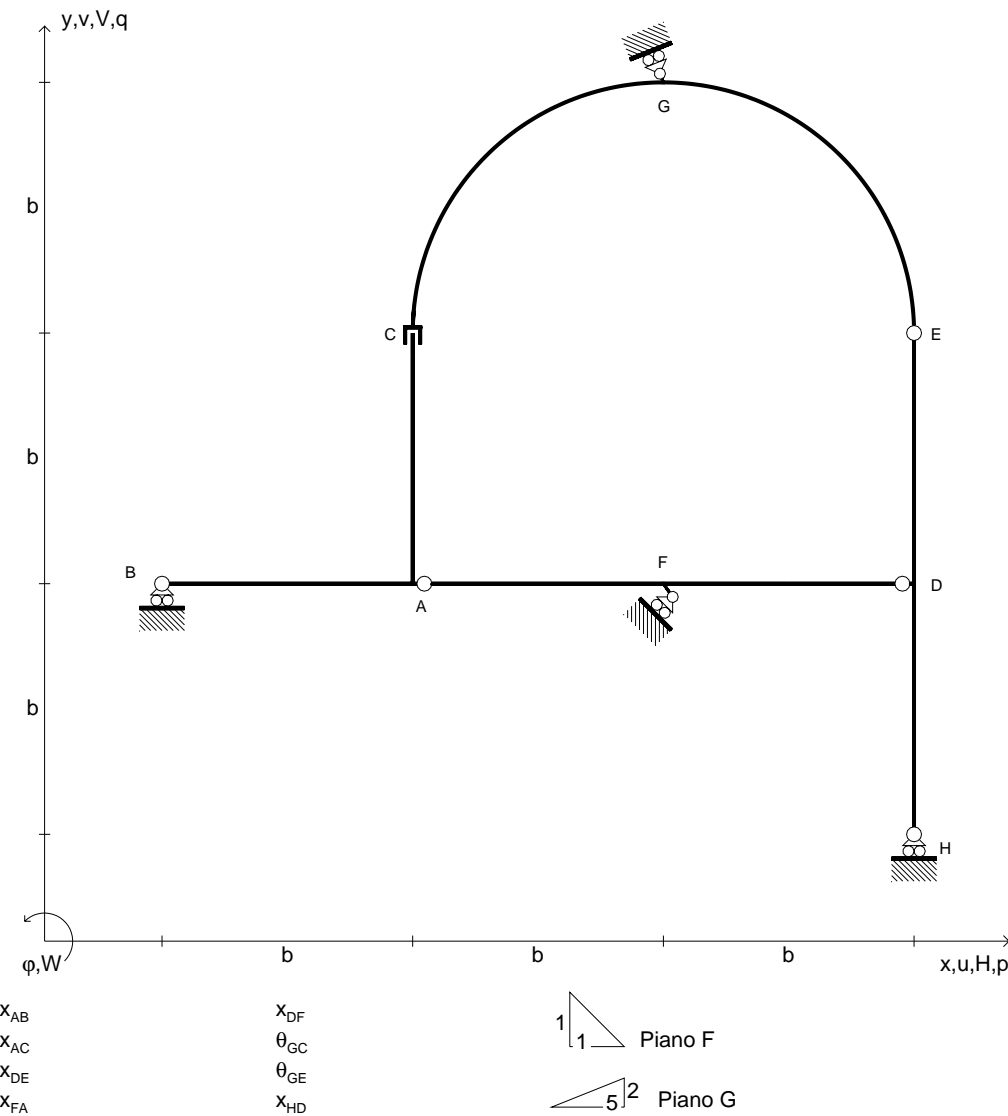
Svolgere l'analisi cinematica (geometrica e analitica).  
Tracciare il meccanismo o i meccanismi della struttura.  
Tracciare le mappe degli spost. orizzontali e verticali.

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.01.03.10

SPOSTAMENTI RIGIDI DELLE ASTE

$u_{AAB} =$	$u_{CCD} =$	$u_{CCE} =$	$u_{FFA} =$	$u_{GGH} =$	$u_{GGD} =$
$v_{AAB} =$	$v_{CCD} =$	$v_{CCE} =$	$v_{FFA} =$	$v_{GGH} =$	$v_{GGD} =$
$\varphi_{AAB} =$	$\varphi_{CCD} =$	$\varphi_{CCE} =$	$\varphi_{FFA} =$	$\varphi_{GGH} =$	$\varphi_{GGD} =$
$u_{AAE} =$	$u_{BBG} =$				
$v_{AAE} =$	$v_{BBG} =$				
$\varphi_{AAE} =$	$\varphi_{BBG} =$				





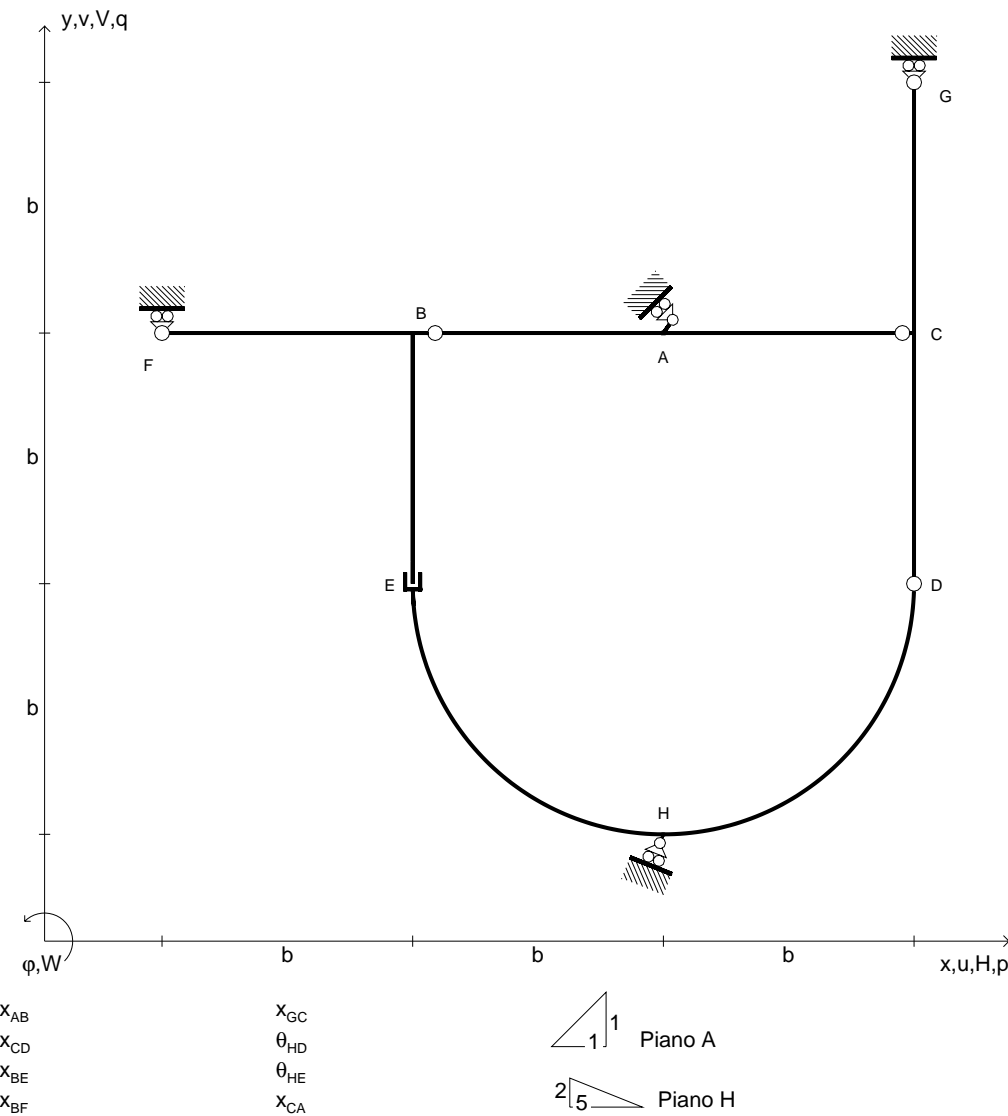
Svolgere l'analisi cinematica (geometrica e analitica).  
Tracciare il meccanismo o i meccanismi della struttura.  
Tracciare le mappe degli spost. orizzontali e verticali.

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.01.03.10

SPOSTAMENTI RIGIDI DELLE ASTE

$u_{AAB} =$	$u_{AAC} =$	$u_{DDE} =$	$u_{FFA} =$	$u_{DDF} =$	$u_{GGC} =$
$v_{AAB} =$	$v_{AAC} =$	$v_{DDE} =$	$v_{FFA} =$	$v_{DDF} =$	$v_{GGC} =$
$\phi_{AAB} =$	$\phi_{AAC} =$	$\phi_{DDE} =$	$\phi_{FFA} =$	$\phi_{DDF} =$	$\phi_{GGC} =$
$u_{GGE} =$	$u_{HHD} =$				
$v_{GGE} =$	$v_{HHD} =$				
$\phi_{GGE} =$	$\phi_{HHD} =$				





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

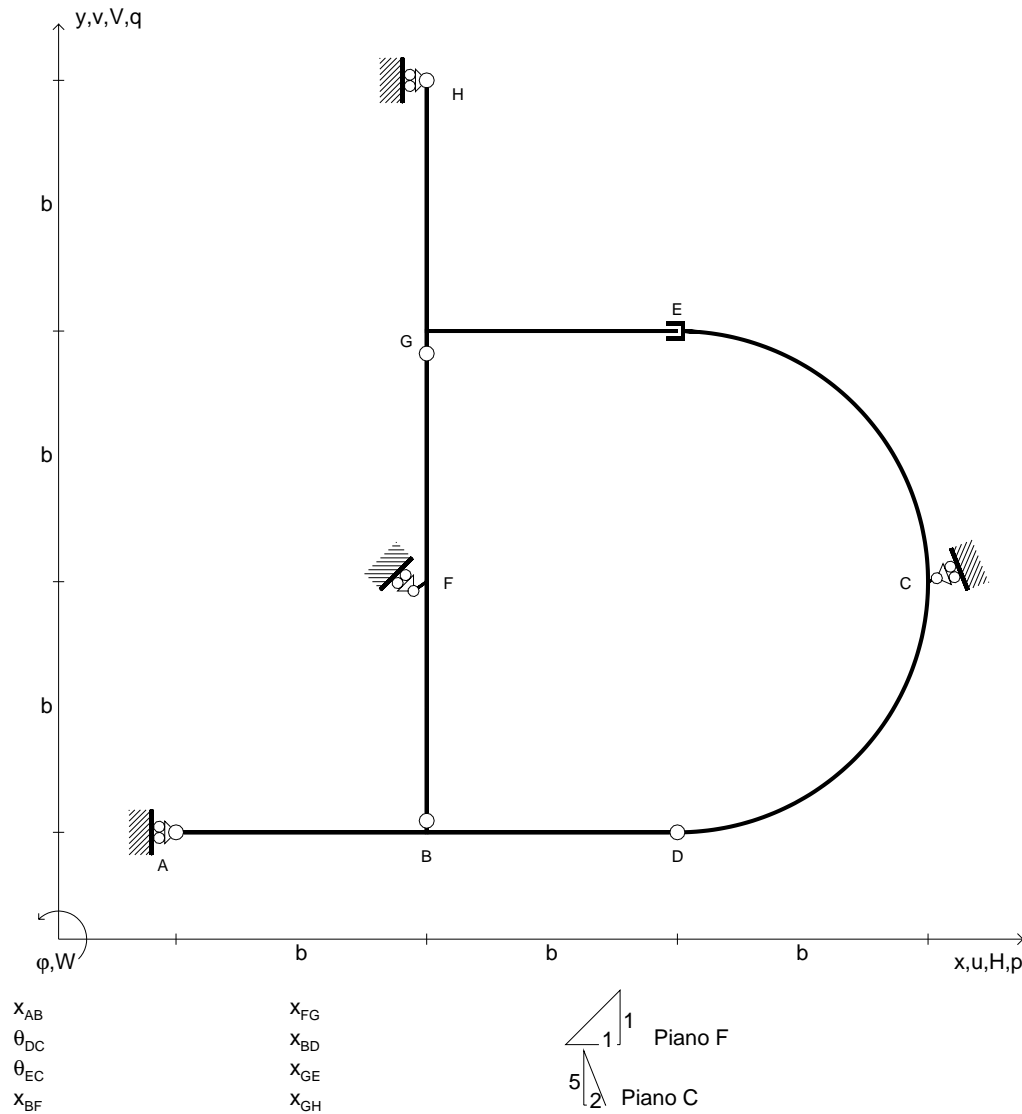
Calcolare il meccanismo o i meccanismi della struttura.  
 $J_{YZ} - x_{YZ} - \theta_{YZ}$  riferimento locale asta YZ con origine in Y.  
Piano di scorrimento del vincolo con inclinazione assegnata.  
@ Adolfo Zavelani Rossi, Politecnico di Milano, vers.01.03.10

SPOSTAMENTI RIGIDI DELLE ASTE

$u_{AAB} =$	$u_{CCD} =$	$u_{BBE} =$	$u_{BBF} =$	$u_{GGC} =$	$u_{HHD} =$
$v_{AAB} =$	$v_{CCD} =$	$v_{BBE} =$	$v_{BBF} =$	$v_{GGC} =$	$v_{HHD} =$
$\phi_{AAB} =$	$\phi_{CCD} =$	$\phi_{BBE} =$	$\phi_{BBF} =$	$\phi_{GGC} =$	$\phi_{HHD} =$
$u_{HHE} =$	$u_{CCA} =$				
$v_{HHE} =$	$v_{CCA} =$				
$\phi_{HHE} =$	$\phi_{CCA} =$				







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.01.03.10

26.03.10

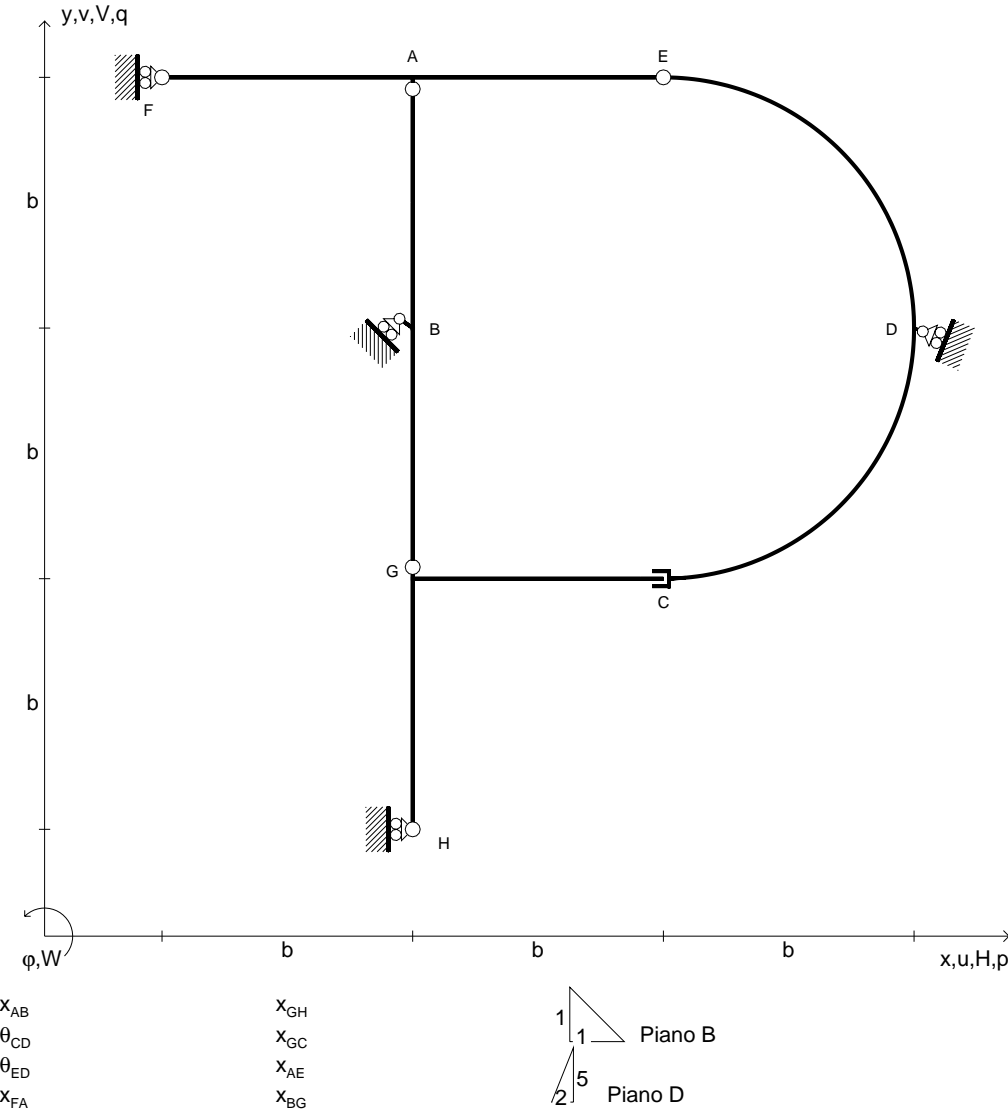
## SPOSTAMENTI RIGIDI DELLE ASTE

$u_{AAB} =$	$u_{DDC} =$	$u_{EEC} =$	$u_{BBF} =$	$u_{FFG} =$	$u_{BBD} =$
$v_{AAB} =$	$v_{DDC} =$	$v_{EEC} =$	$v_{BBF} =$	$v_{FFG} =$	$v_{BBD} =$
$\phi_{AAB} =$	$\phi_{DDC} =$	$\phi_{EEC} =$	$\phi_{BBF} =$	$\phi_{FFG} =$	$\phi_{BBD} =$
$u_{GGE} =$	$u_{GGH} =$				
$v_{GGE} =$	$v_{GGH} =$				
$\phi_{GGE} =$	$\phi_{GGH} =$				

@ Adolfo Zavelani Rossi, Politecnico di Milano, vers.01.03.10

26.03.10





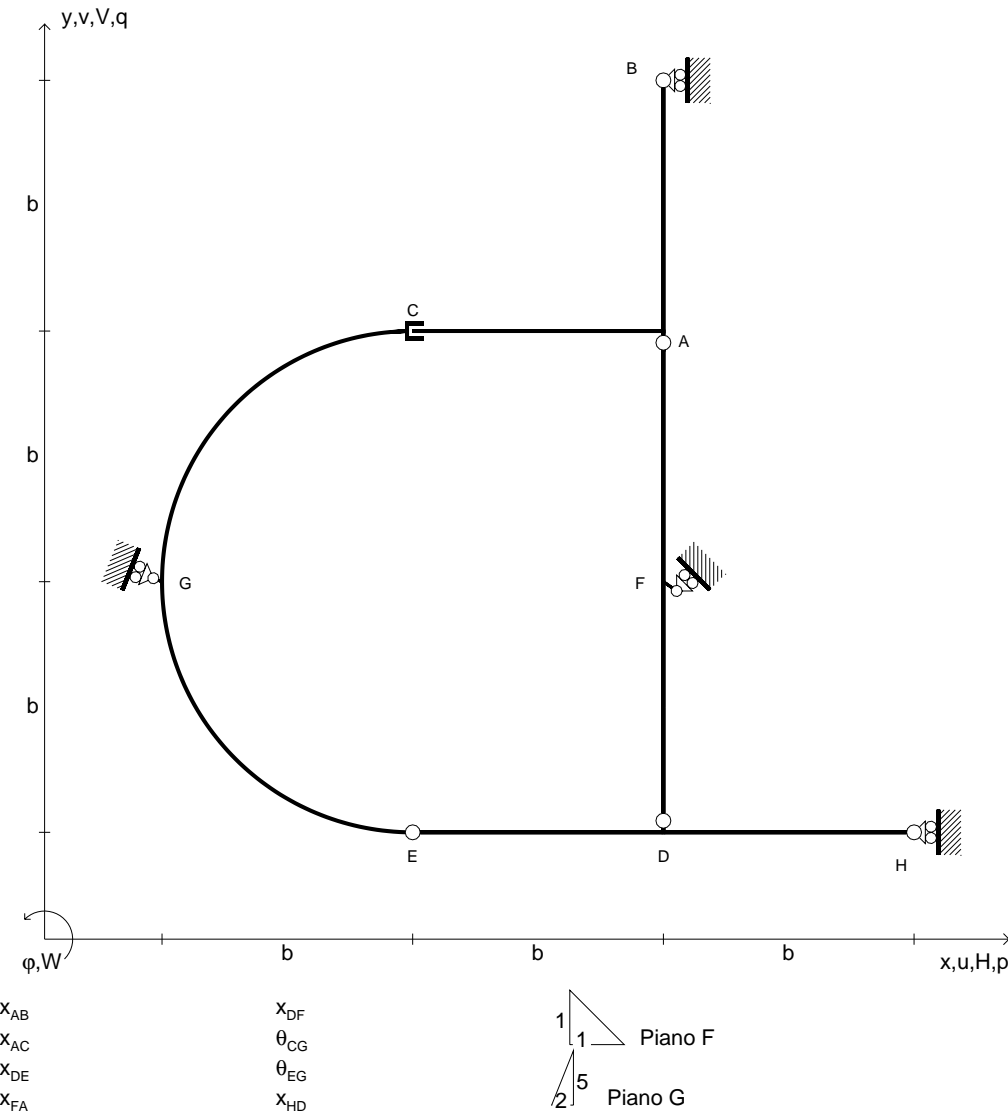
Svolgere l'analisi cinematica (geometrica e analitica).  
Tracciare il meccanismo o i meccanismi della struttura.  
Tracciare le mappe degli spost. orizzontali e verticali.

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.01.03.10

SPOSTAMENTI RIGIDI DELLE ASTE

$u_{AAB} =$	$u_{CCD} =$	$u_{EED} =$	$u_{FFA} =$	$u_{GGH} =$	$u_{GGC} =$
$v_{AAB} =$	$v_{CCD} =$	$v_{EED} =$	$v_{FFA} =$	$v_{GGH} =$	$v_{GGC} =$
$\varphi_{AAB} =$	$\varphi_{CCD} =$	$\varphi_{EED} =$	$\varphi_{FFA} =$	$\varphi_{GGH} =$	$\varphi_{GGC} =$
$u_{AAE} =$	$u_{BBG} =$				
$v_{AAE} =$	$v_{BBG} =$				
$\varphi_{AAE} =$	$\varphi_{BBG} =$				





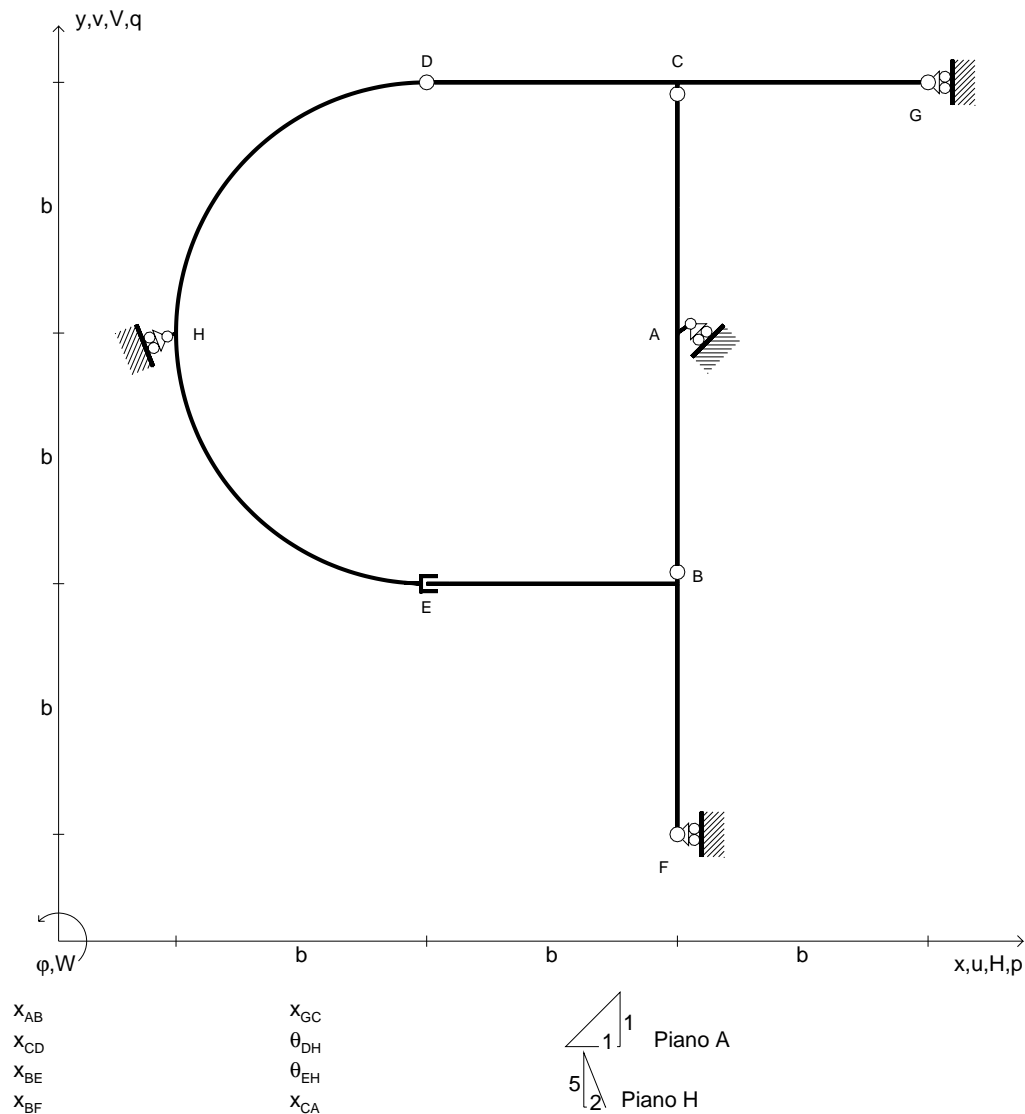
Svolgere l'analisi cinematica (geometrica e analitica).  
Tracciare il meccanismo o i meccanismi della struttura.  
Tracciare le mappe degli spost. orizzontali e verticali.

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.01.03.10

SPOSTAMENTI RIGIDI DELLE ASTE

$u_{AAB} =$	$u_{AAC} =$	$u_{DDE} =$	$u_{FFA} =$	$u_{DDF} =$	$u_{CCG} =$
$v_{AAB} =$	$v_{AAC} =$	$v_{DDE} =$	$v_{FFA} =$	$v_{DDF} =$	$v_{CCG} =$
$\varphi_{AAB} =$	$\varphi_{AAC} =$	$\varphi_{DDE} =$	$\varphi_{FFA} =$	$\varphi_{DDF} =$	$\varphi_{CCG} =$
$u_{EEG} =$	$u_{HHD} =$				
$v_{EEG} =$	$v_{HHD} =$				
$\varphi_{EEG} =$	$\varphi_{HHD} =$				





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

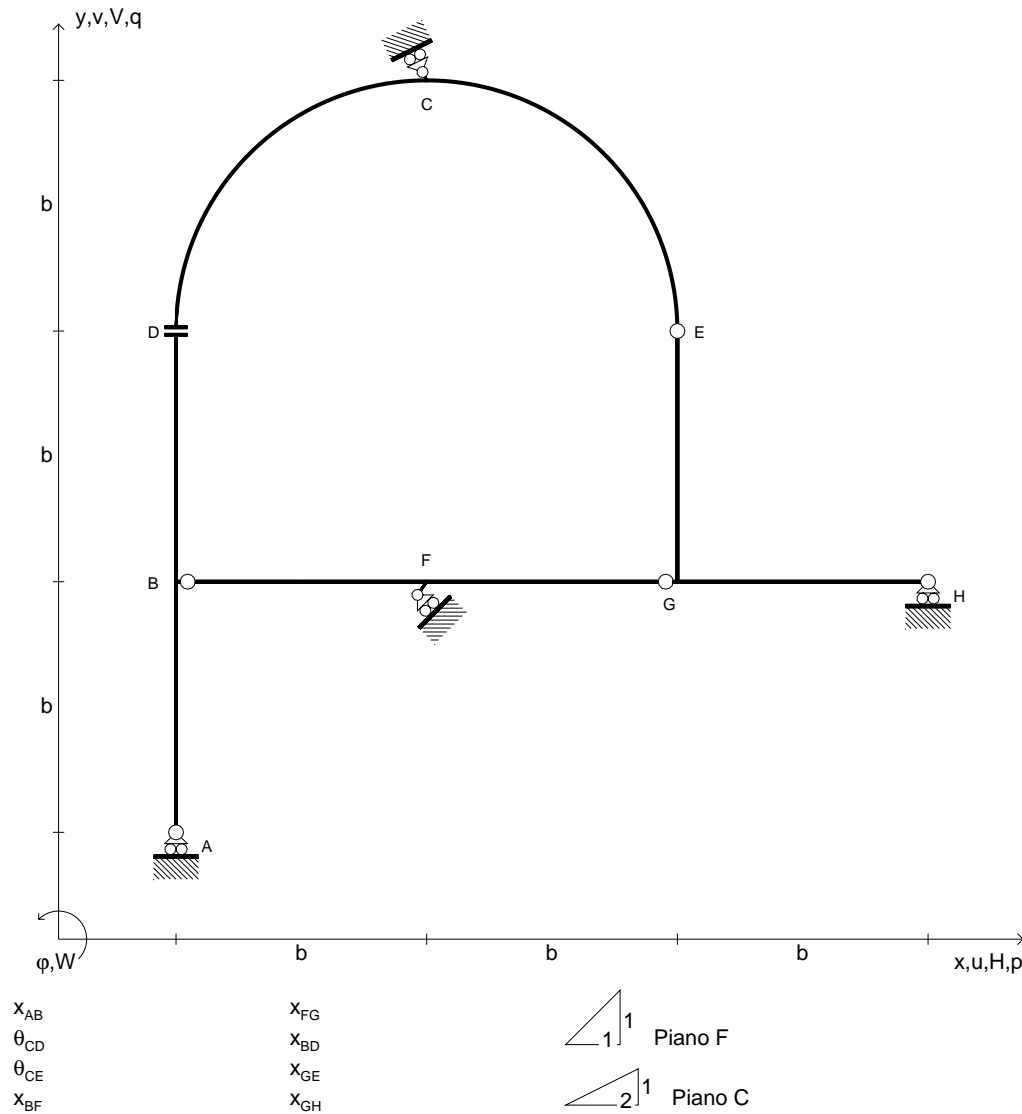
Calcolare il meccanismo o i meccanismi della struttura.  
 $J_{YZ} - x_{YZ} - \theta_{YZ}$  riferimento locale asta YZ con origine in Y.  
 Piano di scorrimento del vincolo con inclinazione assegnata.  
 @ Adolfo Zavelani Rossi, Politecnico di Milano, vers.01.03.10

## SPOSTAMENTI RIGIDI DELLE ASTE

$u_{AAB} =$	$u_{CCD} =$	$u_{BBE} =$	$u_{BBF} =$	$u_{GGC} =$	$u_{DDH} =$
$v_{AAB} =$	$v_{CCD} =$	$v_{BBE} =$	$v_{BBF} =$	$v_{GGC} =$	$v_{DDH} =$
$\phi_{AAB} =$	$\phi_{CCD} =$	$\phi_{BBE} =$	$\phi_{BBF} =$	$\phi_{GGC} =$	$\phi_{DDH} =$
$u_{EEH} =$	$u_{CCA} =$				
$v_{EEH} =$	$v_{CCA} =$				
$\phi_{EEH} =$	$\phi_{CCA} =$				







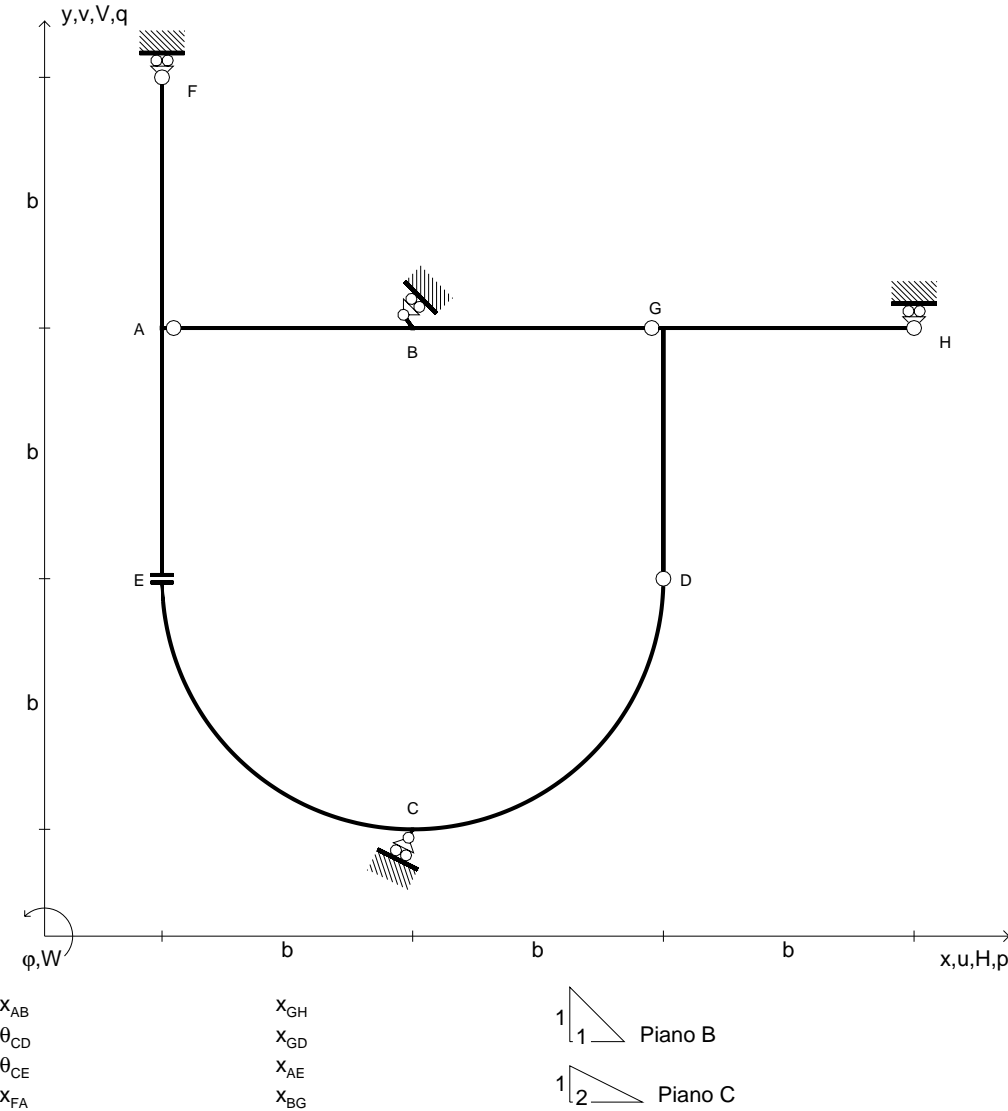
Svolgere l'analisi cinematica (geometrica e analitica).  
Tracciare il meccanismo o i meccanismi della struttura.  
Tracciare le mappe degli spost. orizzontali e verticali.

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.01.03.10

## SPOSTAMENTI RIGIDI DELLE ASTE

$u_{AAB} =$	$u_{CCD} =$	$u_{CCE} =$	$u_{BBF} =$	$u_{FFG} =$	$u_{BBD} =$
$v_{AAB} =$	$v_{CCD} =$	$v_{CCE} =$	$v_{BBF} =$	$v_{FFG} =$	$v_{BBD} =$
$\phi_{AAB} =$	$\phi_{CCD} =$	$\phi_{CCE} =$	$\phi_{BBF} =$	$\phi_{FFG} =$	$\phi_{BBD} =$
$u_{GGE} =$	$u_{GGH} =$				
$v_{GGE} =$	$v_{GGH} =$				
$\phi_{GGE} =$	$\phi_{GGH} =$				





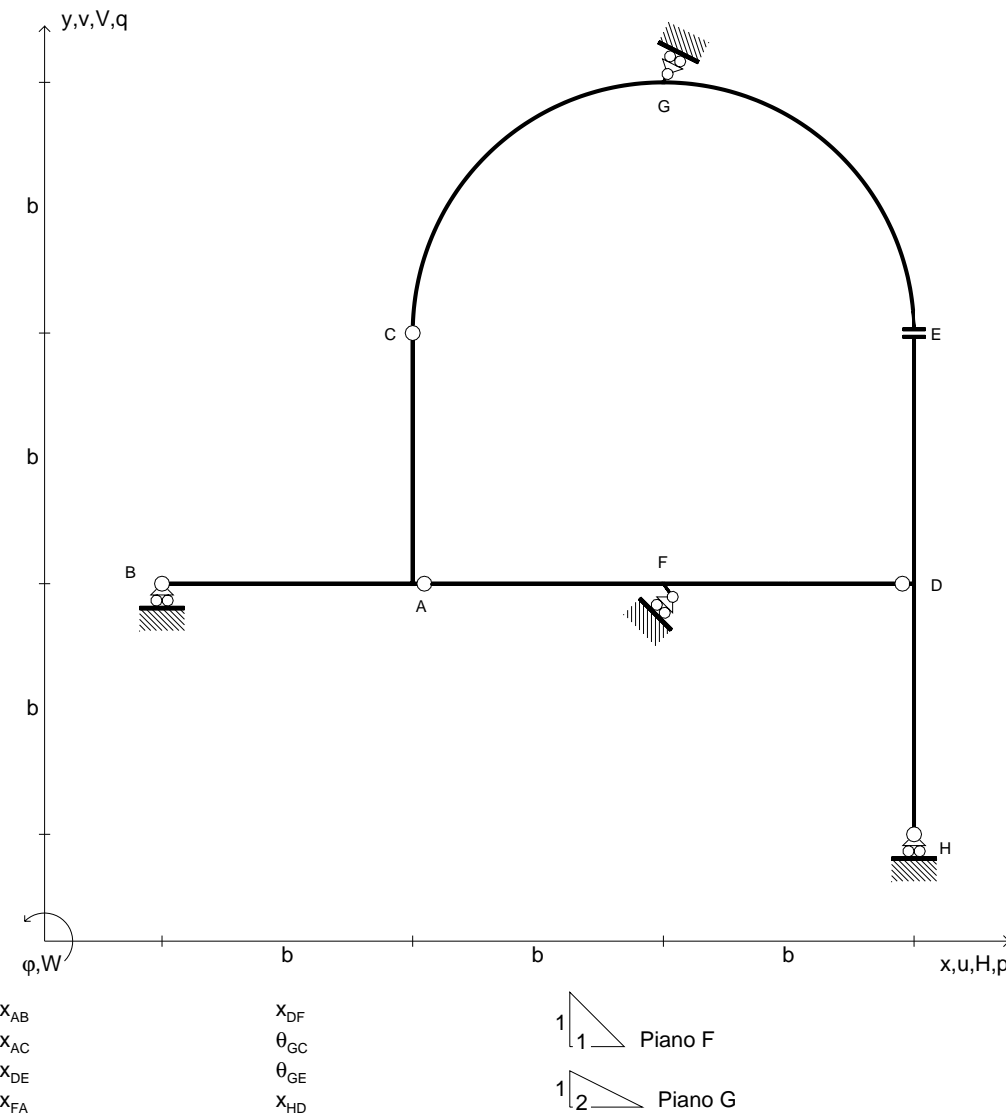
Svolgere l'analisi cinematica (geometrica e analitica).  
Tracciare il meccanismo o i meccanismi della struttura.  
Tracciare le mappe degli spost. orizzontali e verticali.

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.01.03.10

SPOSTAMENTI RIGIDI DELLE ASTE

$u_{AAB} =$	$u_{CCD} =$	$u_{CCE} =$	$u_{FFA} =$	$u_{GGH} =$	$u_{GGD} =$
$v_{AAB} =$	$v_{CCD} =$	$v_{CCE} =$	$v_{FFA} =$	$v_{GGH} =$	$v_{GGD} =$
$\varphi_{AAB} =$	$\varphi_{CCD} =$	$\varphi_{CCE} =$	$\varphi_{FFA} =$	$\varphi_{GGH} =$	$\varphi_{GGD} =$
$u_{AAE} =$	$u_{BBG} =$				
$v_{AAE} =$	$v_{BBG} =$				
$\varphi_{AAE} =$	$\varphi_{BBG} =$				





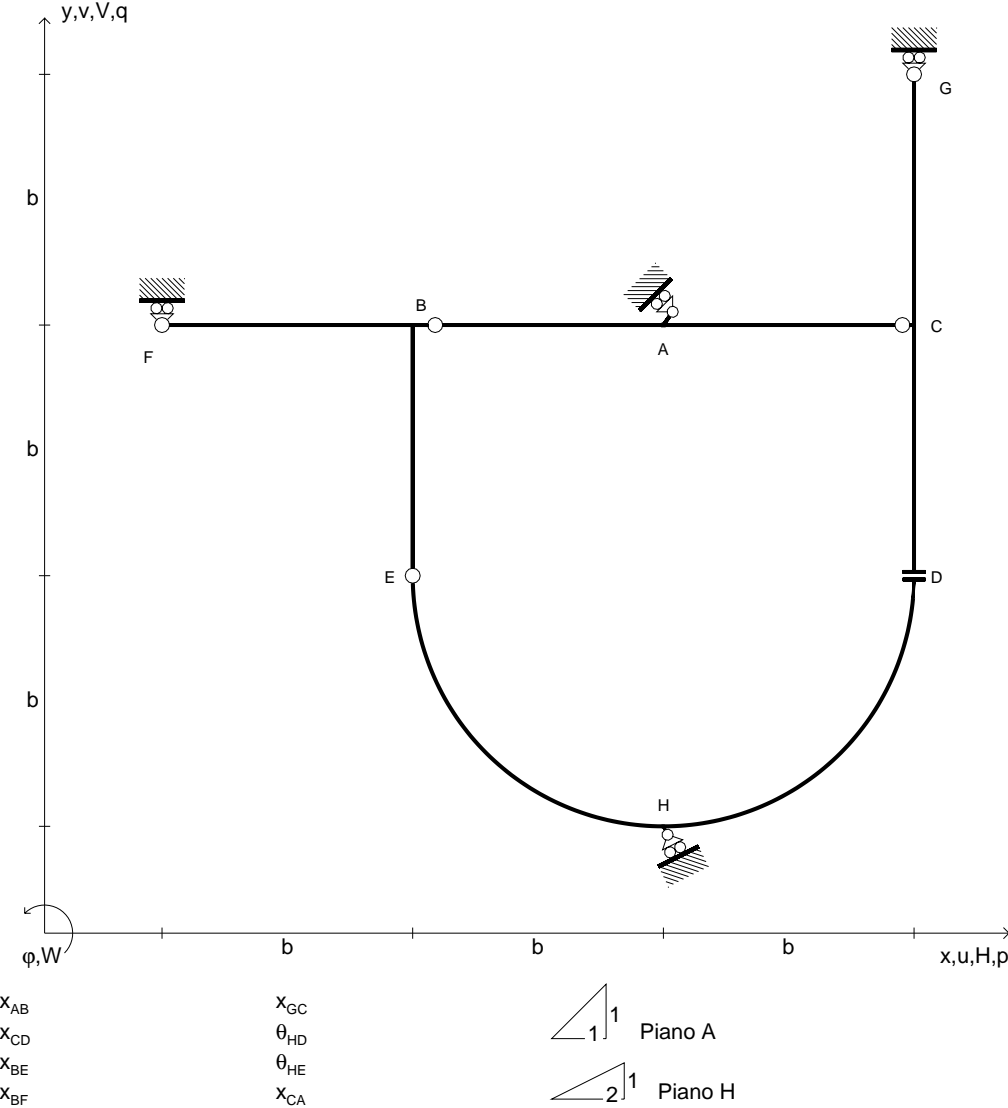
Svolgere l'analisi cinematica (geometrica e analitica).  
Tracciare il meccanismo o i meccanismi della struttura.  
Tracciare le mappe degli spost. orizzontali e verticali.

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.01.03.10

SPOSTAMENTI RIGIDI DELLE ASTE

$u_{AAB} =$	$u_{AAC} =$	$u_{DDE} =$	$u_{FFA} =$	$u_{DDF} =$	$u_{GGC} =$
$v_{AAB} =$	$v_{AAC} =$	$v_{DDE} =$	$v_{FFA} =$	$v_{DDF} =$	$v_{GGC} =$
$\varphi_{AAB} =$	$\varphi_{AAC} =$	$\varphi_{DDE} =$	$\varphi_{FFA} =$	$\varphi_{DDF} =$	$\varphi_{GGC} =$
$u_{GGE} =$	$u_{HHD} =$				
$v_{GGE} =$	$v_{HHD} =$				
$\varphi_{GGE} =$	$\varphi_{HHD} =$				





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

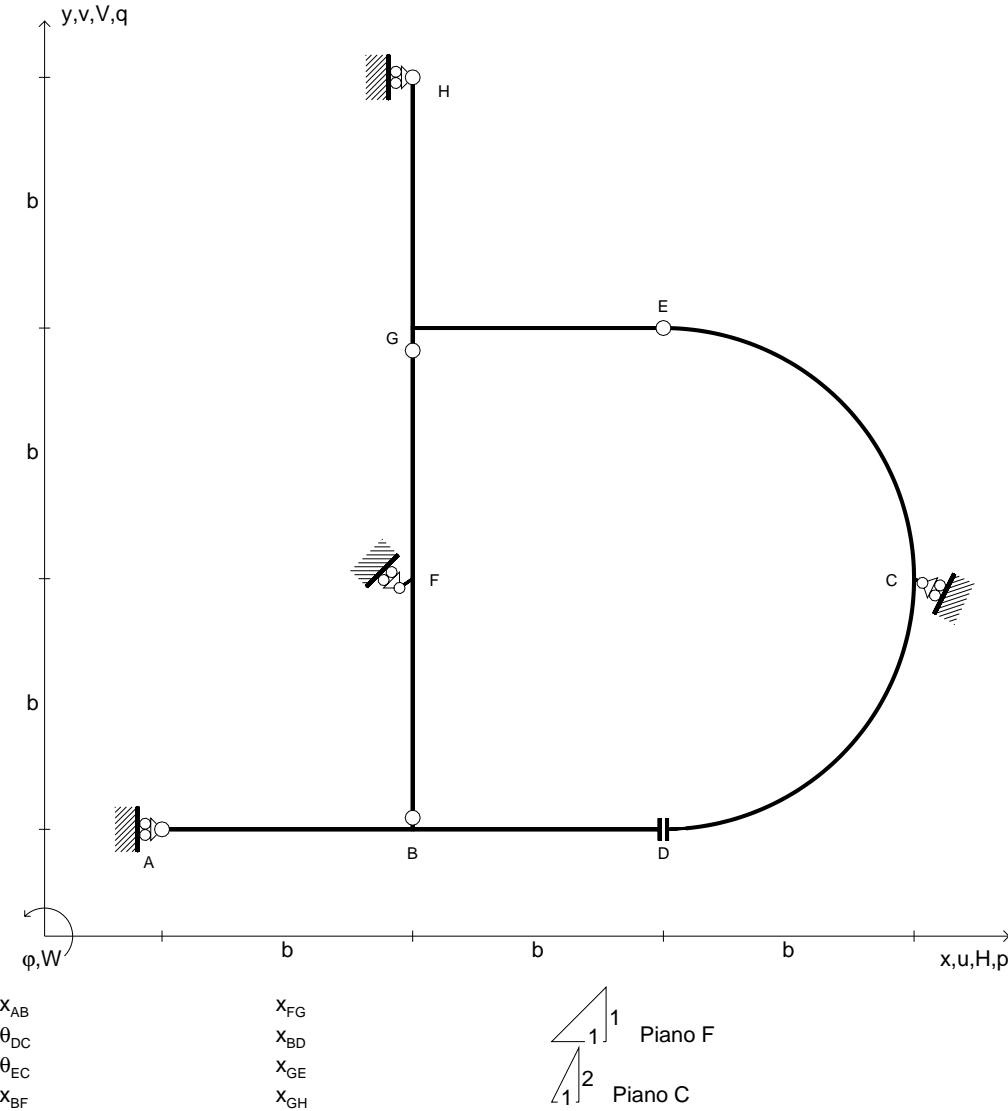
Calcolare il meccanismo o i meccanismi della struttura.  
 $J_{YZ} - x_{YZ} - \theta_{YZ}$  riferimento locale asta YZ con origine in Y.  
Piano di scorrimento del vincolo con inclinazione assegnata.  
@ Adolfo Zavelani Rossi, Politecnico di Milano, vers.01.03.10

SPOSTAMENTI RIGIDI DELLE ASTE

$u_{AAB} =$	$u_{CCD} =$	$u_{BBE} =$	$u_{BBF} =$	$u_{GGC} =$	$u_{HHD} =$
$v_{AAB} =$	$v_{CCD} =$	$v_{BBE} =$	$v_{BBF} =$	$v_{GGC} =$	$v_{HHD} =$
$\phi_{AAB} =$	$\phi_{CCD} =$	$\phi_{BBE} =$	$\phi_{BBF} =$	$\phi_{GGC} =$	$\phi_{HHD} =$
$u_{HHE} =$	$u_{CCA} =$				
$v_{HHE} =$	$v_{CCA} =$				
$\phi_{HHE} =$	$\phi_{CCA} =$				







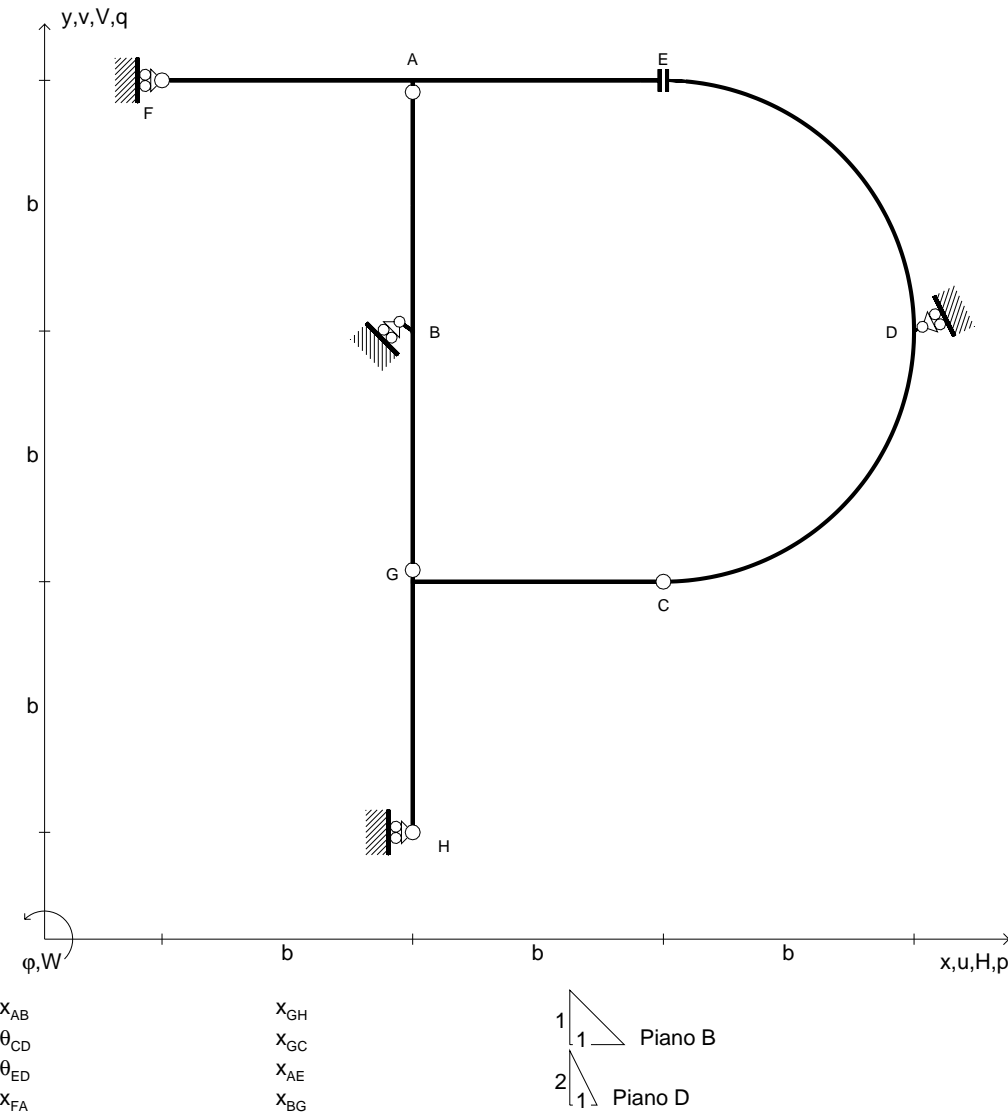
Svolgere l'analisi cinematica (geometrica e analitica).  
Tracciare il meccanismo o i meccanismi della struttura.  
Tracciare le mappe degli spost. orizzontali e verticali.

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.01.03.10

SPOSTAMENTI RIGIDI DELLE ASTE

$u_{AAB} =$	$u_{DDC} =$	$u_{EEC} =$	$u_{BBF} =$	$u_{FFG} =$	$u_{BBD} =$
$v_{AAB} =$	$v_{DDC} =$	$v_{EEC} =$	$v_{BBF} =$	$v_{FFG} =$	$v_{BBD} =$
$\varphi_{AAB} =$	$\varphi_{DDC} =$	$\varphi_{EEC} =$	$\varphi_{BBF} =$	$\varphi_{FFG} =$	$\varphi_{BBD} =$
$u_{GGE} =$	$u_{GGH} =$				
$v_{GGE} =$	$v_{GGH} =$				
$\varphi_{GGE} =$	$\varphi_{GGH} =$				





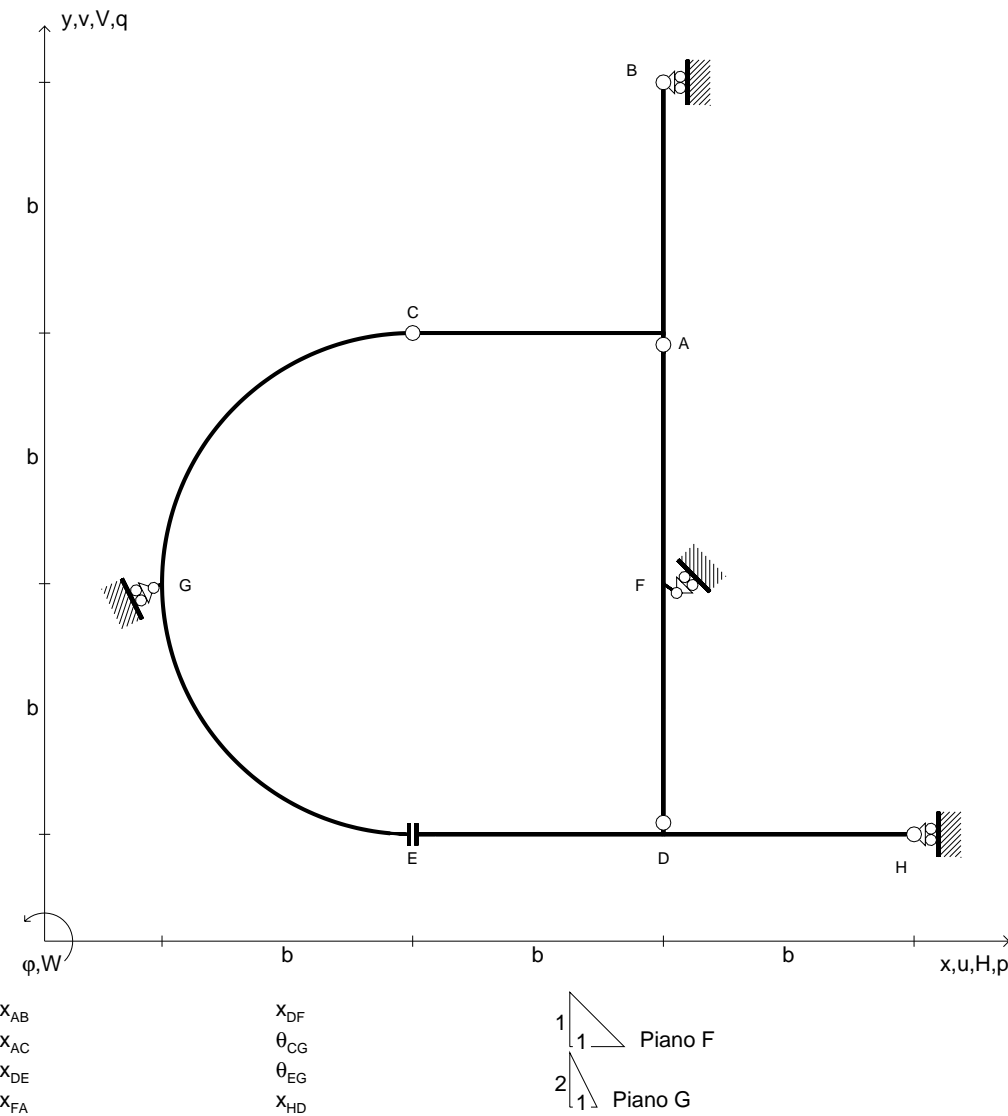
Svolgere l'analisi cinematica (geometrica e analitica).  
Tracciare il meccanismo o i meccanismi della struttura.  
Tracciare le mappe degli spost. orizzontali e verticali.

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.01.03.10

SPOSTAMENTI RIGIDI DELLE ASTE

$u_{AAB} =$	$u_{CCD} =$	$u_{EED} =$	$u_{FFA} =$	$u_{GGH} =$	$u_{GGC} =$
$v_{AAB} =$	$v_{CCD} =$	$v_{EED} =$	$v_{FFA} =$	$v_{GGH} =$	$v_{GGC} =$
$\varphi_{AAB} =$	$\varphi_{CCD} =$	$\varphi_{EED} =$	$\varphi_{FFA} =$	$\varphi_{GGH} =$	$\varphi_{GGC} =$
$u_{AAE} =$	$u_{BBG} =$				
$v_{AAE} =$	$v_{BBG} =$				
$\varphi_{AAE} =$	$\varphi_{BBG} =$				





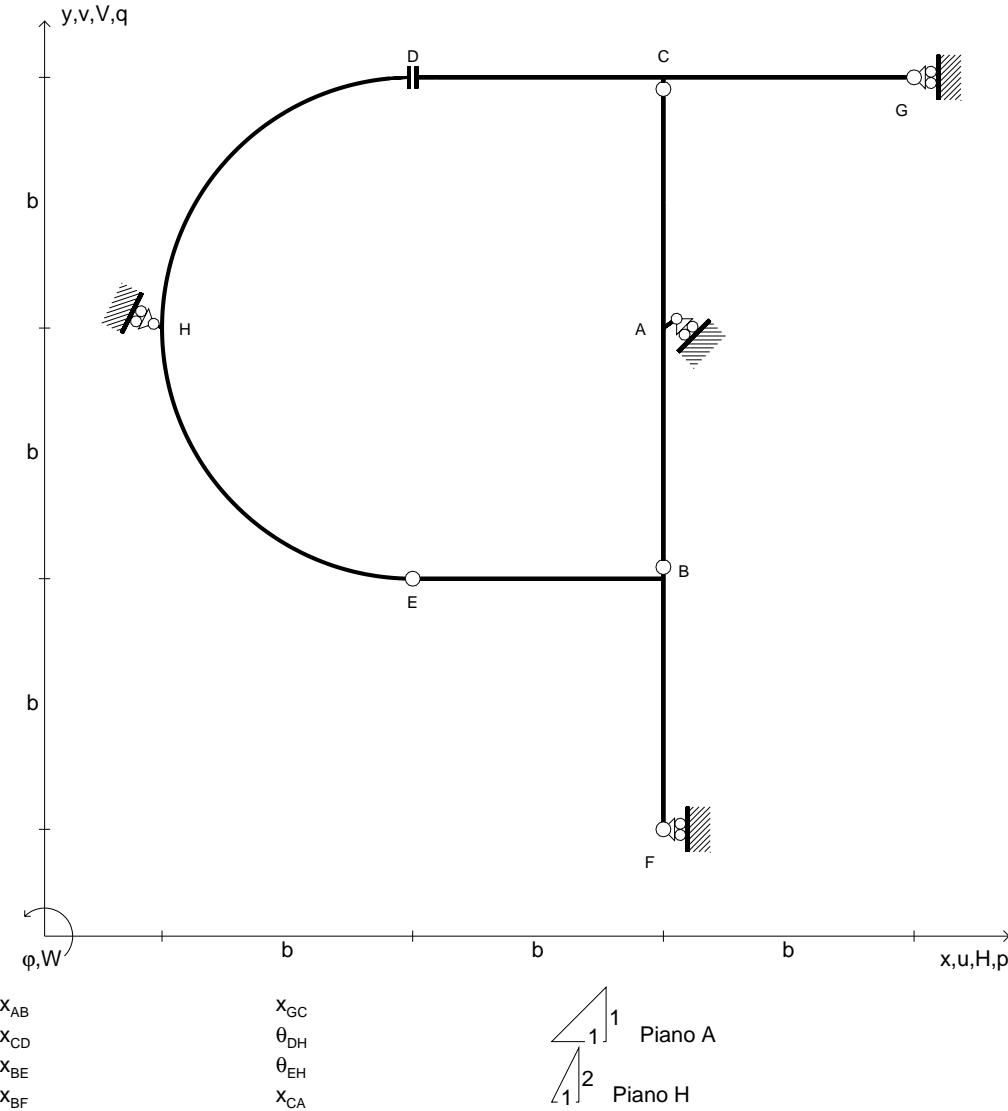
Svolgere l'analisi cinematica (geometrica e analitica).  
Tracciare il meccanismo o i meccanismi della struttura.  
Tracciare le mappe degli spost. orizzontali e verticali.

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.01.03.10

SPOSTAMENTI RIGIDI DELLE ASTE

$u_{AAB} =$	$u_{AAC} =$	$u_{DDE} =$	$u_{FFA} =$	$u_{DDF} =$	$u_{CCG} =$
$v_{AAB} =$	$v_{AAC} =$	$v_{DDE} =$	$v_{FFA} =$	$v_{DDF} =$	$v_{CCG} =$
$\phi_{AAB} =$	$\phi_{AAC} =$	$\phi_{DDE} =$	$\phi_{FFA} =$	$\phi_{DDF} =$	$\phi_{CCG} =$
$u_{EEG} =$	$u_{HHD} =$				
$v_{EEG} =$	$v_{HHD} =$				
$\phi_{EEG} =$	$\phi_{HHD} =$				





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

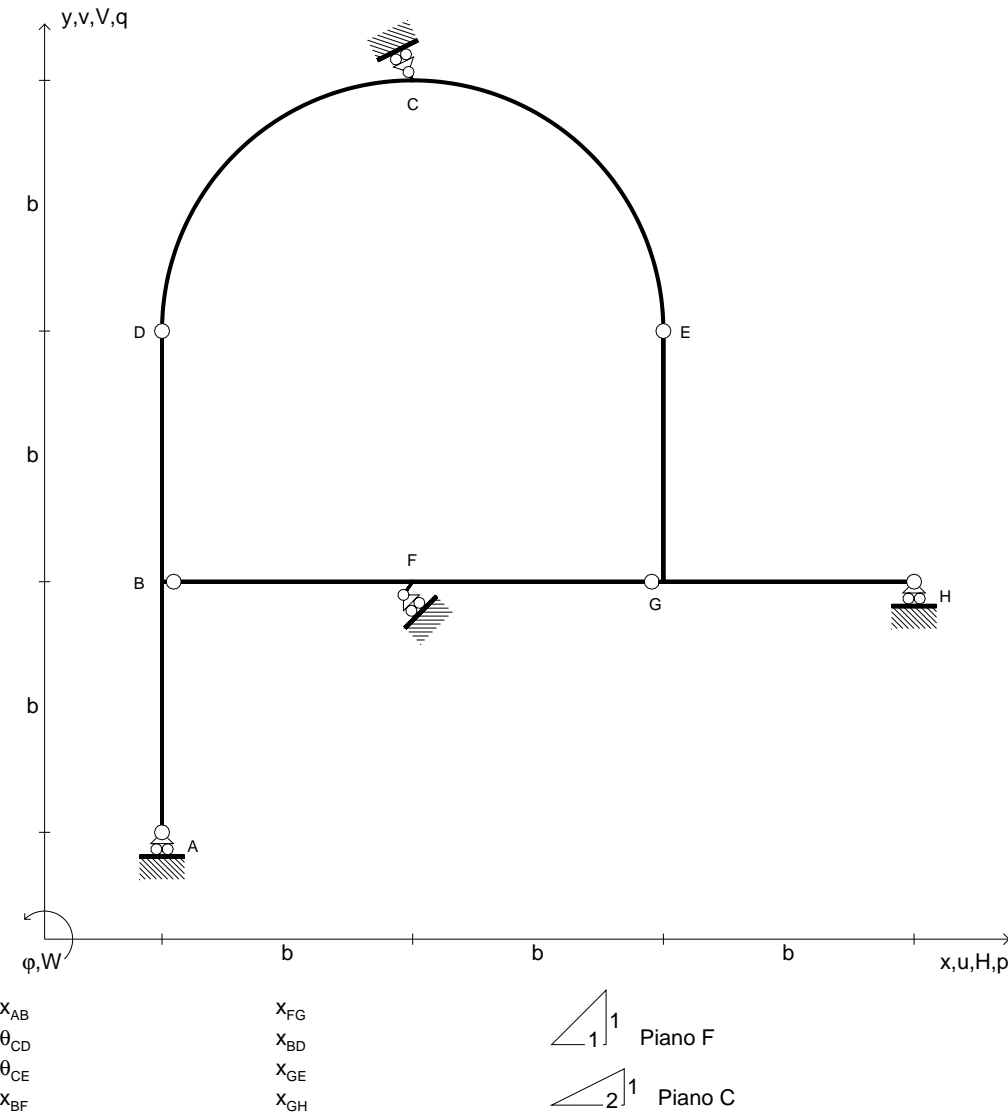
Calcolare il meccanismo o i meccanismi della struttura.  
 $J_{YZ} - x_{YZ} - \theta_{YZ}$  riferimento locale asta YZ con origine in Y.  
Piano di scorrimento del vincolo con inclinazione assegnata.  
@ Adolfo Zavelani Rossi, Politecnico di Milano, vers.01.03.10

SPOSTAMENTI RIGIDI DELLE ASTE

$u_{AAB} =$	$u_{CCD} =$	$u_{BBE} =$	$u_{BBF} =$	$u_{GGC} =$	$u_{DDH} =$
$v_{AAB} =$	$v_{CCD} =$	$v_{BBE} =$	$v_{BBF} =$	$v_{GGC} =$	$v_{DDH} =$
$\varphi_{AAB} =$	$\varphi_{CCD} =$	$\varphi_{BBE} =$	$\varphi_{BBF} =$	$\varphi_{GGC} =$	$\varphi_{DDH} =$
$u_{EEH} =$	$u_{CCA} =$				
$v_{EEH} =$	$v_{CCA} =$				
$\varphi_{EEH} =$	$\varphi_{CCA} =$				







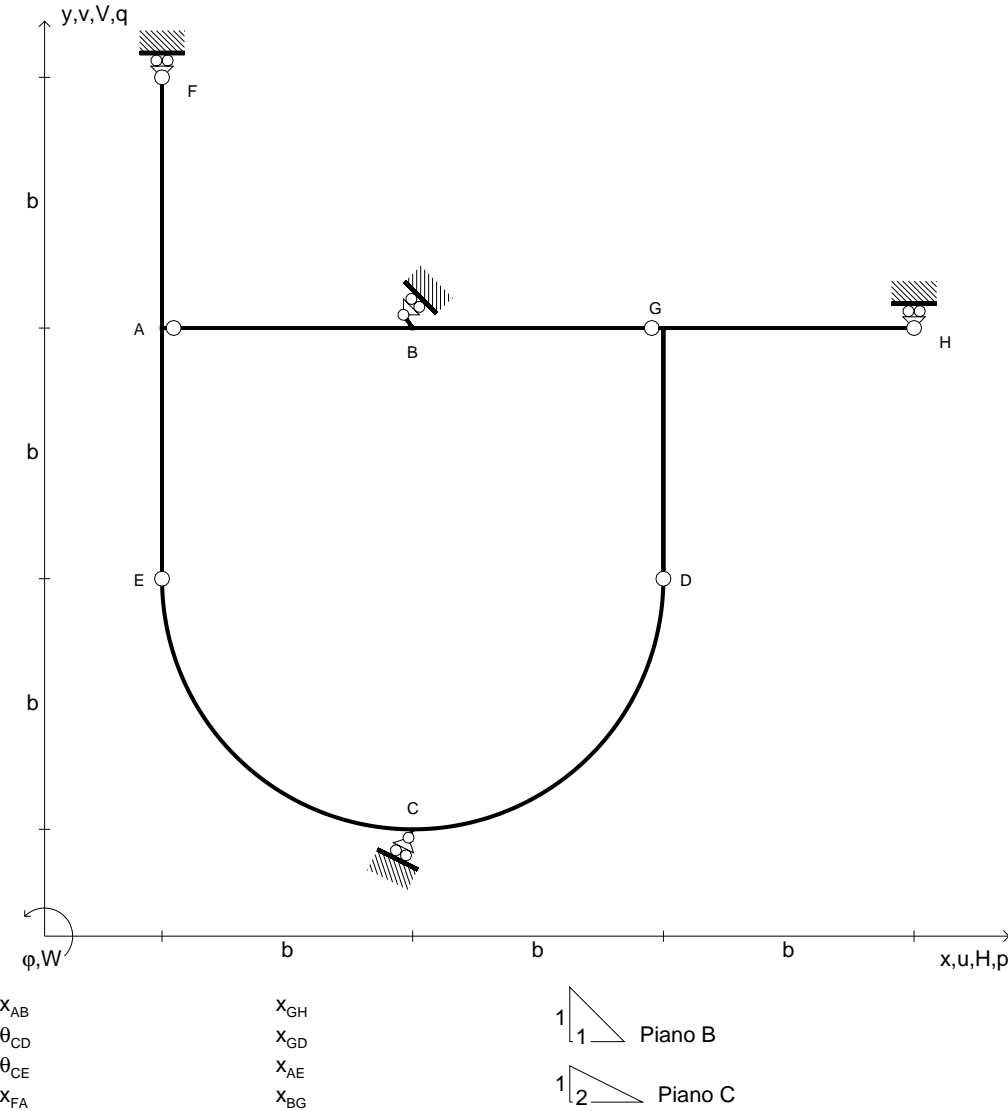
Svolgere l'analisi cinematica (geometrica e analitica).  
Tracciare il meccanismo o i meccanismi della struttura.  
Tracciare le mappe degli spost. orizzontali e verticali.

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.01.03.10

SPOSTAMENTI RIGIDI DELLE ASTE

$u_{AAB} =$	$u_{CCD} =$	$u_{CCE} =$	$u_{BBF} =$	$u_{FFG} =$	$u_{BBD} =$
$v_{AAB} =$	$v_{CCD} =$	$v_{CCE} =$	$v_{BBF} =$	$v_{FFG} =$	$v_{BBD} =$
$\varphi_{AAB} =$	$\varphi_{CCD} =$	$\varphi_{CCE} =$	$\varphi_{BBF} =$	$\varphi_{FFG} =$	$\varphi_{BBD} =$
$u_{GGE} =$	$u_{GGH} =$				
$v_{GGE} =$	$v_{GGH} =$				
$\varphi_{GGE} =$	$\varphi_{GGH} =$				





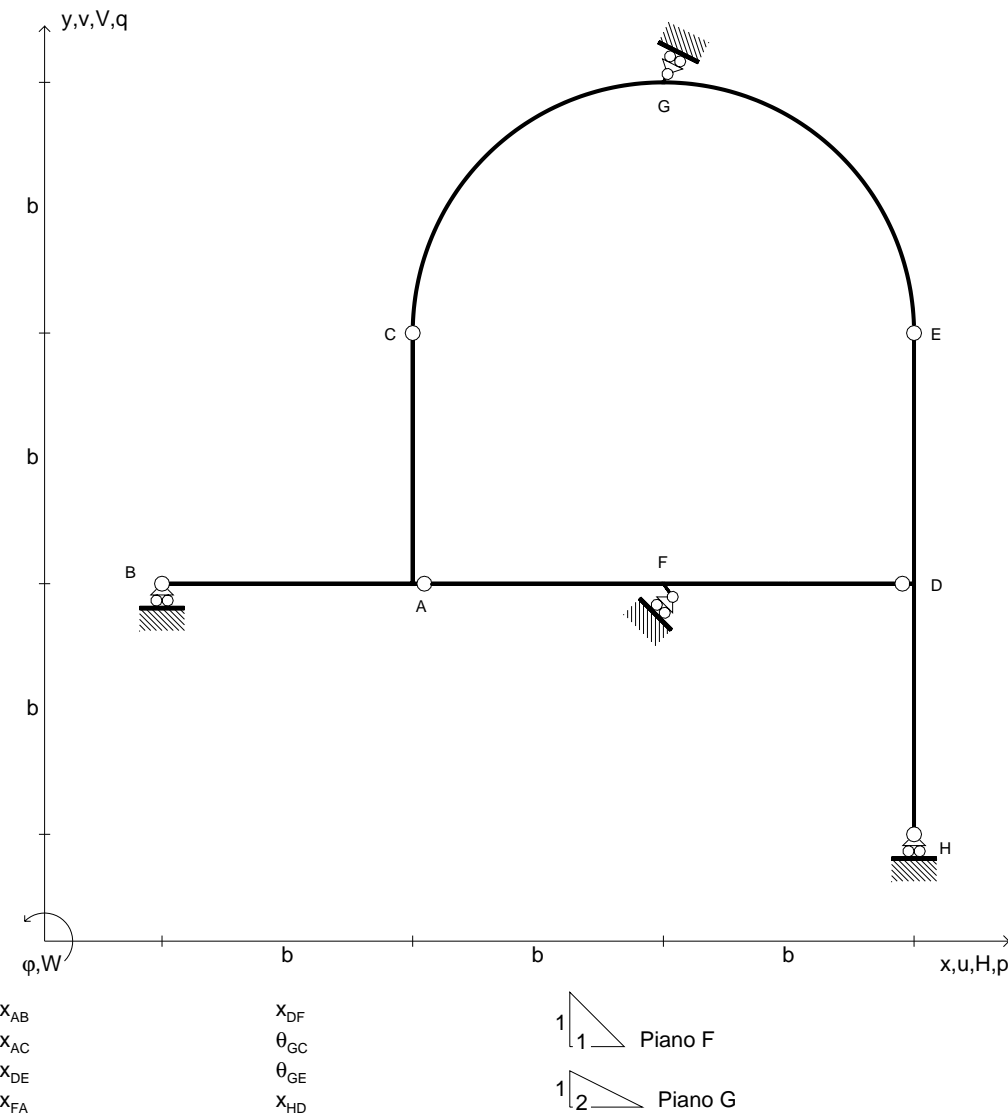
Svolgere l'analisi cinematica (geometrica e analitica).  
Tracciare il meccanismo o i meccanismi della struttura.  
Tracciare le mappe degli spost. orizzontali e verticali.

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.01.03.10

SPOSTAMENTI RIGIDI DELLE ASTE

$u_{AAB} =$	$u_{CCD} =$	$u_{CCE} =$	$u_{FFA} =$	$u_{GGH} =$	$u_{GGD} =$
$v_{AAB} =$	$v_{CCD} =$	$v_{CCE} =$	$v_{FFA} =$	$v_{GGH} =$	$v_{GGD} =$
$\phi_{AAB} =$	$\phi_{CCD} =$	$\phi_{CCE} =$	$\phi_{FFA} =$	$\phi_{GGH} =$	$\phi_{GGD} =$
$u_{AAE} =$	$u_{BBG} =$				
$v_{AAE} =$	$v_{BBG} =$				
$\phi_{AAE} =$	$\phi_{BBG} =$				





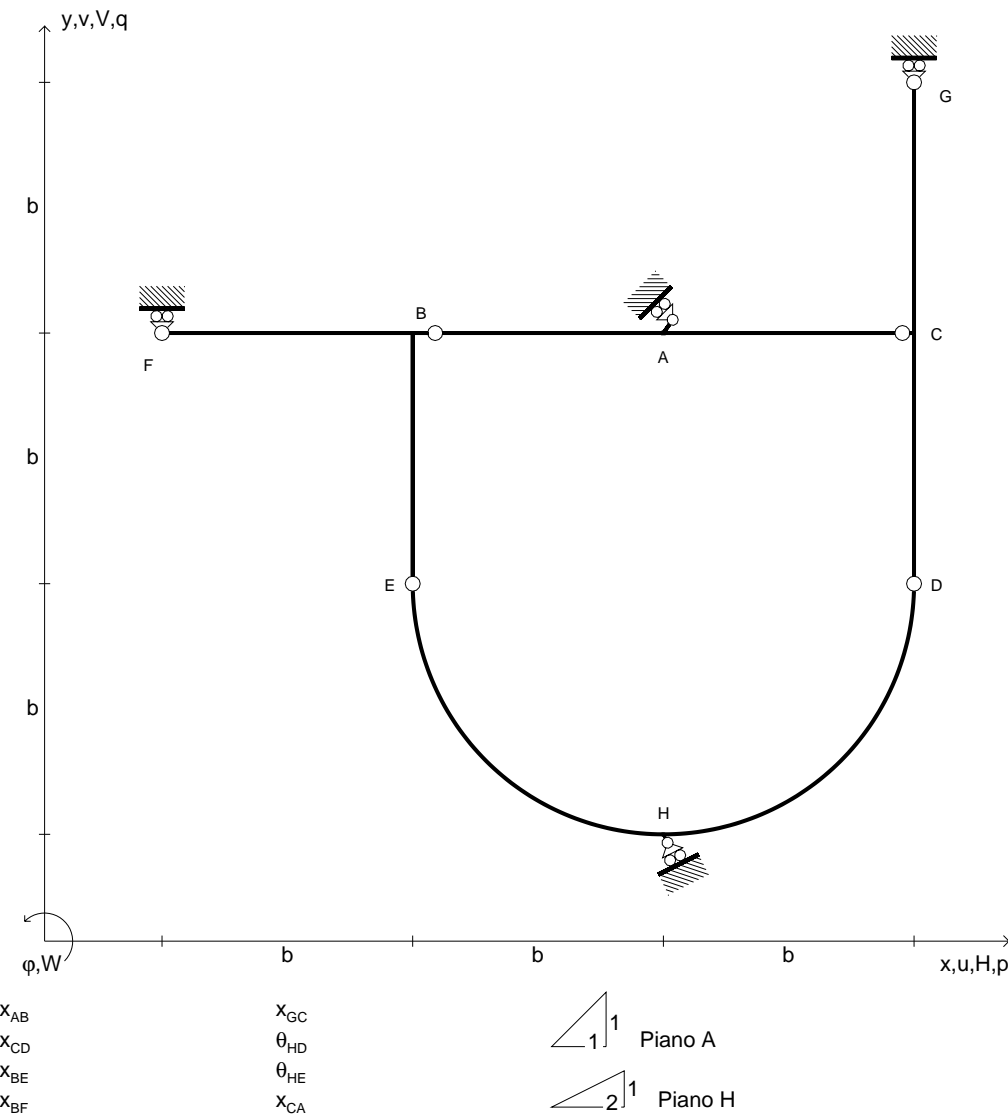
Svolgere l'analisi cinematica (geometrica e analitica).  
Tracciare il meccanismo o i meccanismi della struttura.  
Tracciare le mappe degli spost. orizzontali e verticali.

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.01.03.10

SPOSTAMENTI RIGIDI DELLE ASTE

$u_{AAB} =$	$u_{AAC} =$	$u_{DDE} =$	$u_{FFA} =$	$u_{DDF} =$	$u_{GGC} =$
$v_{AAB} =$	$v_{AAC} =$	$v_{DDE} =$	$v_{FFA} =$	$v_{DDF} =$	$v_{GGC} =$
$\phi_{AAB} =$	$\phi_{AAC} =$	$\phi_{DDE} =$	$\phi_{FFA} =$	$\phi_{DDF} =$	$\phi_{GGC} =$
$u_{GGE} =$	$u_{HHD} =$				
$v_{GGE} =$	$v_{HHD} =$				
$\phi_{GGE} =$	$\phi_{HHD} =$				





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.01.03.10

SPOSTAMENTI RIGIDI DELLE ASTE

$u_{AAB} =$	$u_{CCD} =$	$u_{BBE} =$	$u_{BBF} =$	$u_{GGC} =$	$u_{HHD} =$
$v_{AAB} =$	$v_{CCD} =$	$v_{BBE} =$	$v_{BBF} =$	$v_{GGC} =$	$v_{HHD} =$
$\varphi_{AAB} =$	$\varphi_{CCD} =$	$\varphi_{BBE} =$	$\varphi_{BBF} =$	$\varphi_{GGC} =$	$\varphi_{HHD} =$
$u_{HHE} =$	$u_{CCA} =$				
$v_{HHE} =$	$v_{CCA} =$				
$\varphi_{HHE} =$	$\varphi_{CCA} =$				

