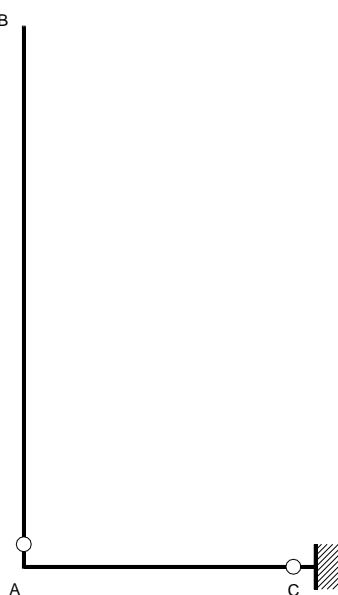


Svolgere l'analisi cinematica (geometrica e analitica).
Tracciare il meccanismo o i meccanismi della struttura.
Tracciare le mappe degli spost. orizzontali e verticali.
Calcolare il meccanismo o i meccanismi della struttura.
Rappresentare schema della struttura e matrice di congruenza.
 $J_{YZ} - x_{YZ} - \theta_{YZ}$ riferimento locale asta YZ con origine in Y.
@ Adolfo Zavelani Rossi, Politecnico di Milano

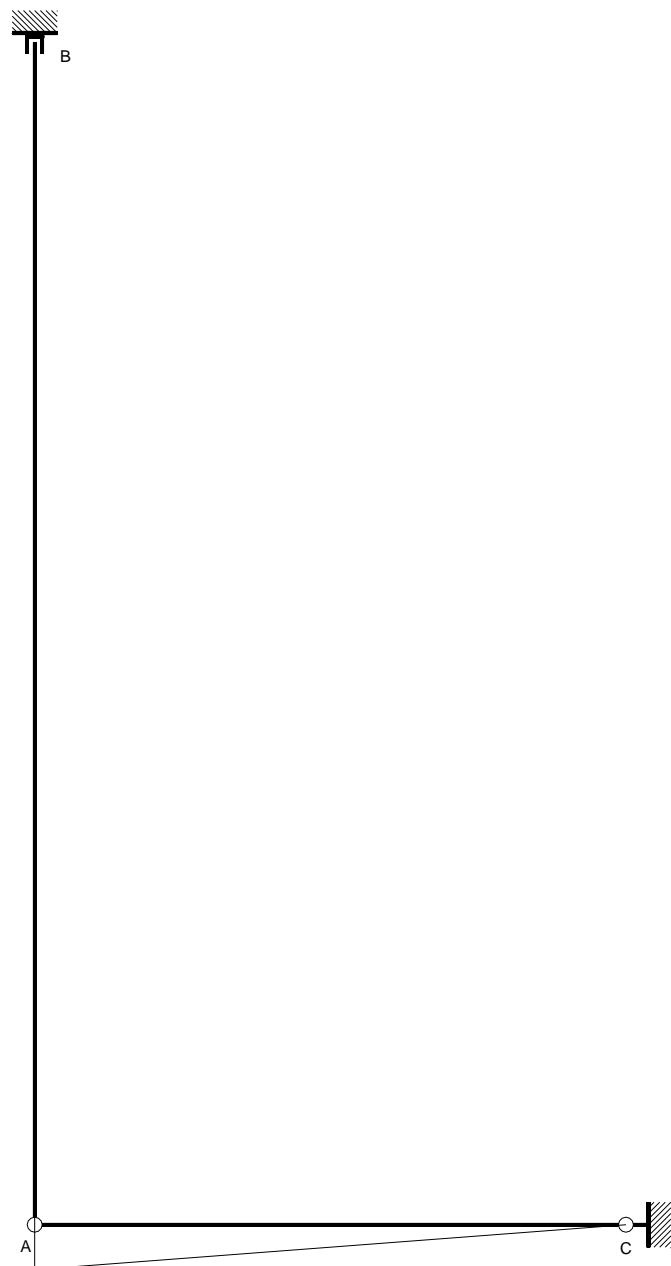


Matrice di congruenza

$$u_B \begin{bmatrix} \varphi_C b & \varphi_{AB} b \\ -2 & -2 \end{bmatrix}$$

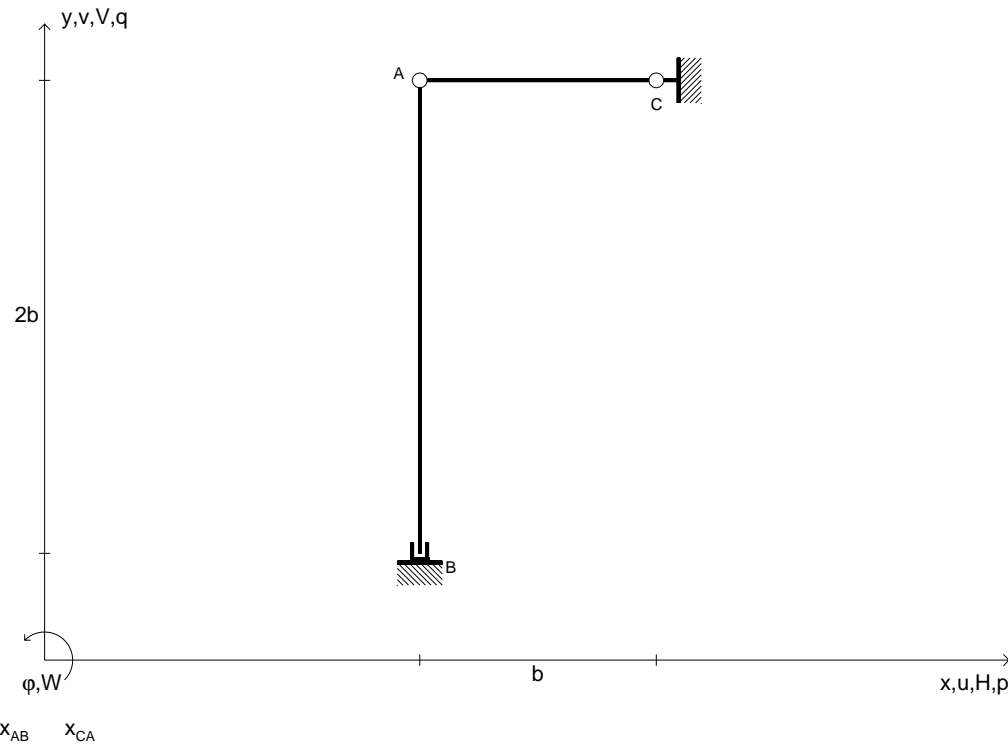
Soluzione del sistema

$$\begin{bmatrix} \varphi_C b \\ \varphi_{AB} b \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} \varphi_{AB} b \\ -1 \\ 1 \end{bmatrix}$$

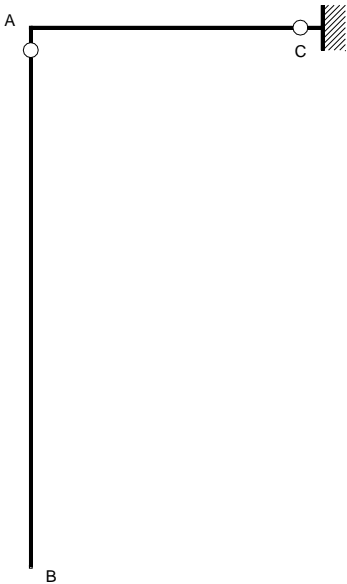


SPOSTAMENTI RIGIDI DELLE ASTE

$$\begin{aligned} u_{AAB} &= 0 & u_{CCA} &= 0 \\ v_{AAB} &= -\delta & v_{CCA} &= 0 \\ \phi_{AAB} &= 0 & \phi_{CCA} &= \delta/b \end{aligned}$$



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.
Rappresentare schema della struttura e matrice di congruenza.
 $J_{YZ} - x_{YZ} - \theta_{YZ}$ riferimento locale asta YZ con origine in Y.
@ Adolfo Zavelani Rossi, Politecnico di Milano



Matrice di congruenza

$$u_B \begin{bmatrix} \varphi_C b & \varphi_{AB} b \\ 2 & 2 \end{bmatrix}$$

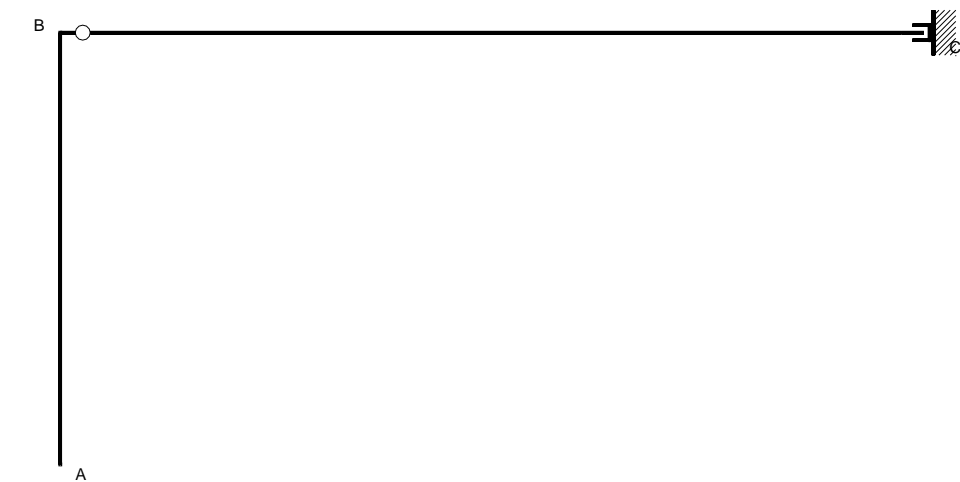
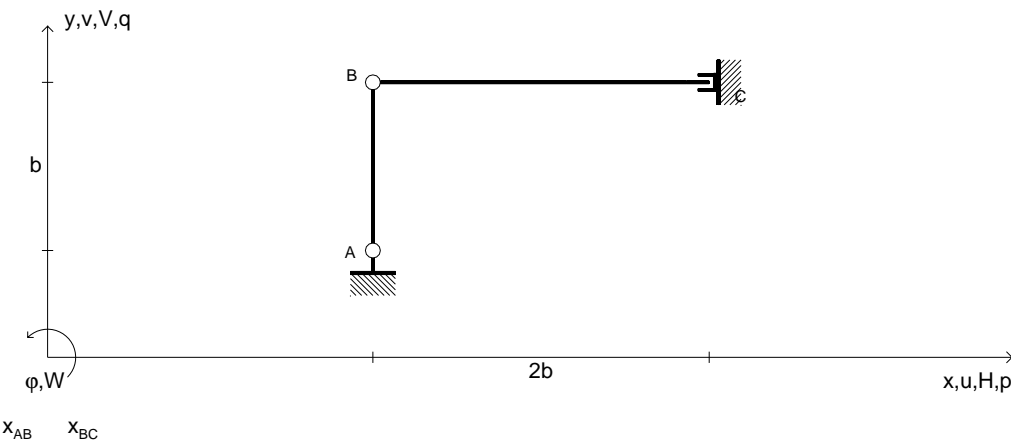
Soluzione del sistema

$$\begin{bmatrix} \varphi_C b \\ \varphi_{AB} b \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} \varphi_{AB} b \\ -1 \\ 1 \end{bmatrix}$$



SPOSTAMENTI RIGIDI DELLE ASTE

$$\begin{aligned} u_{AAB} &= 0 & u_{CCA} &= 0 \\ v_{AAB} &= -\delta & v_{CCA} &= 0 \\ \phi_{AAB} &= 0 & \phi_{CCA} &= \delta/b \end{aligned}$$



Matrice di congruenza

$$u_A \begin{bmatrix} u_C & \varphi_{BC}b \\ 1 & 1 \end{bmatrix}$$

Soluzione del sistema

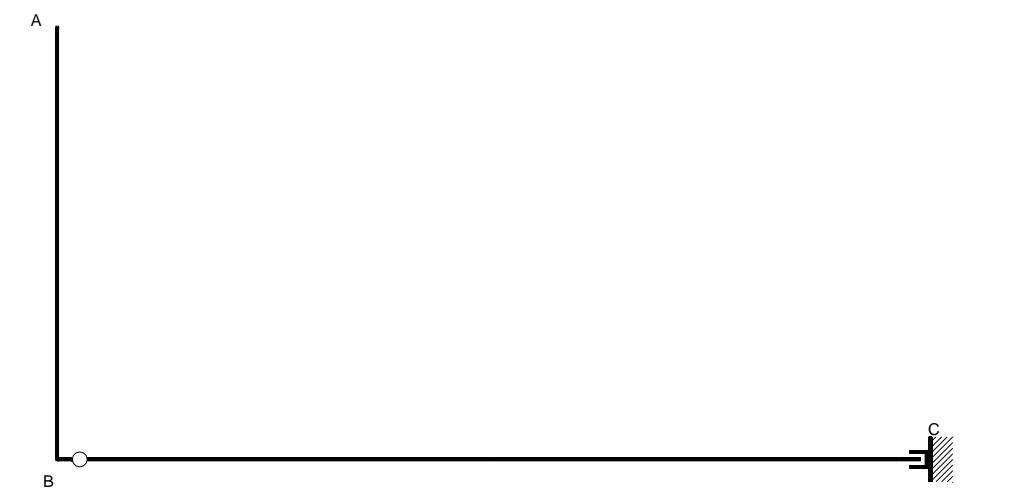
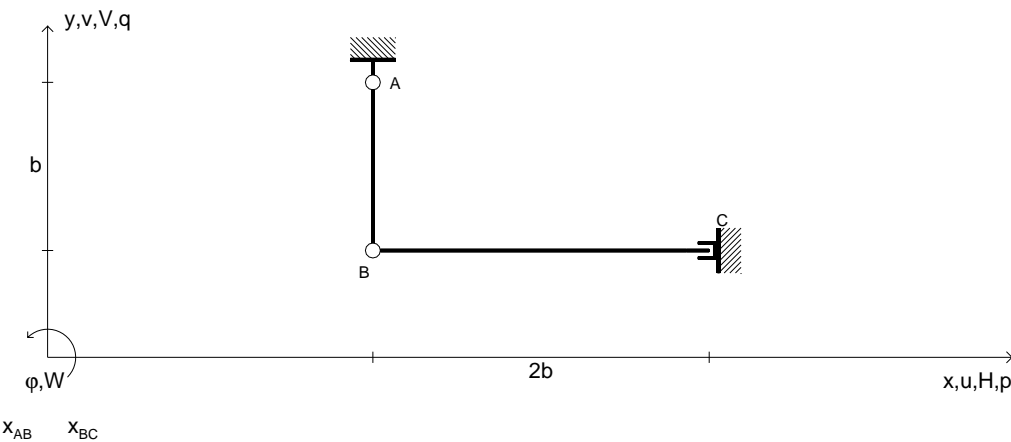
$$\begin{bmatrix} u_C \\ \varphi_{BC}b \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} \varphi_{BC}b \\ -1 \\ 1 \end{bmatrix}$$

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.
Rappresentare schema della struttura e matrice di congruenza.
 $J_{YZ} - x_{YZ} - \theta_{YZ}$ riferimento locale asta YZ con origine in Y.
@ Adolfo Zavelani Rossi, Politecnico di Milano

SPOSTAMENTI RIGIDI DELLE ASTE

$$\begin{array}{ll} u_{AAB} = 0 & u_{BBC} = -\delta \\ v_{AAB} = 0 & v_{BBC} = 0 \\ \phi_{AAB} = \delta/b & \phi_{BBC} = 0 \end{array}$$





Matrice di congruenza

$$u_A \begin{bmatrix} u_C & \varphi_{BC}b \\ 1 & -1 \end{bmatrix}$$

Soluzione del sistema

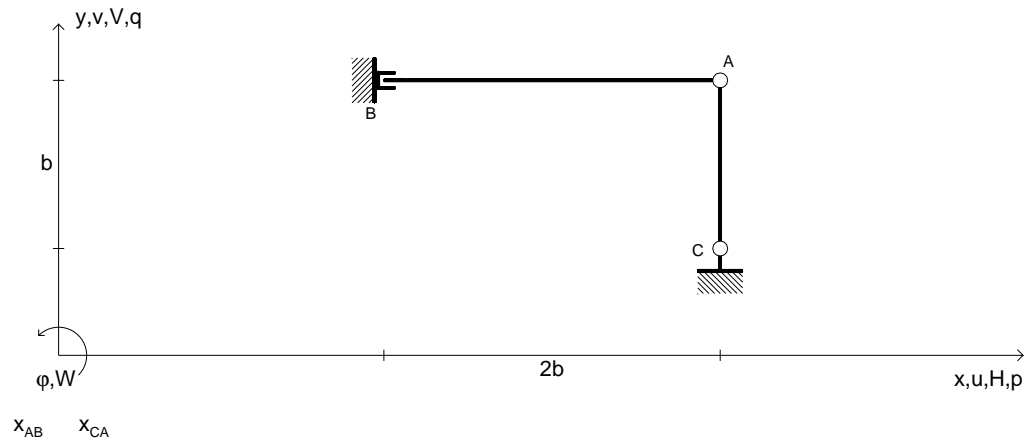
$$\begin{bmatrix} u_C \\ \varphi_{BC}b \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} \varphi_{BC}b \\ 1 \\ 1 \end{bmatrix}$$

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.
Rappresentare schema della struttura e matrice di congruenza.
 $J_{YZ} - x_{YZ} - \theta_{YZ}$ riferimento locale asta YZ con origine in Y.
@ Adolfo Zavelani Rossi, Politecnico di Milano

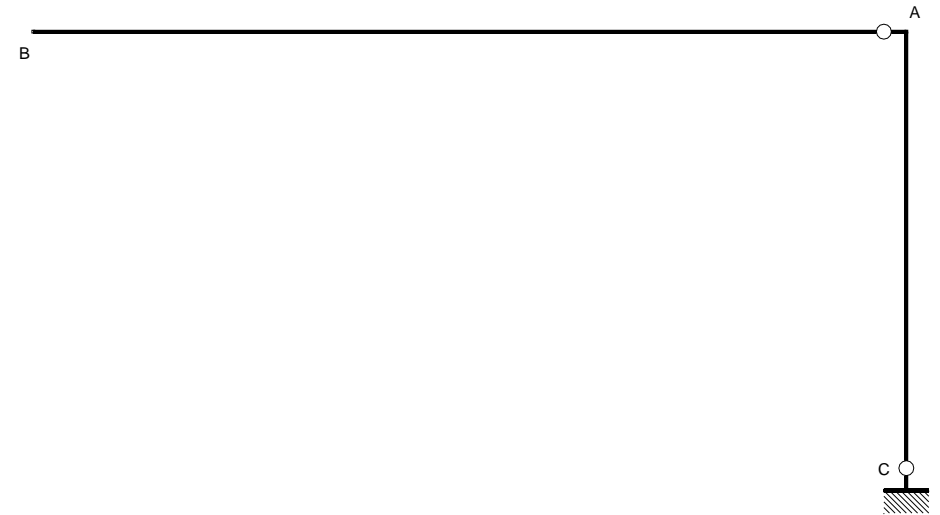
SPOSTAMENTI RIGIDI DELLE ASTE

$$\begin{aligned} u_{AAB} &= 0 & u_{BBC} &= \delta \\ v_{AAB} &= 0 & v_{BBC} &= 0 \\ \phi_{AAB} &= \delta/b & \phi_{BBC} &= 0 \end{aligned}$$





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.
 Rappresentare schema della struttura e matrice di congruenza.
 $J_{YZ} - x_{YZ} - \theta_{YZ}$ riferimento locale asta YZ con origine in Y.
 @ Adolfo Zavelani Rossi, Politecnico di Milano



Matrice di congruenza

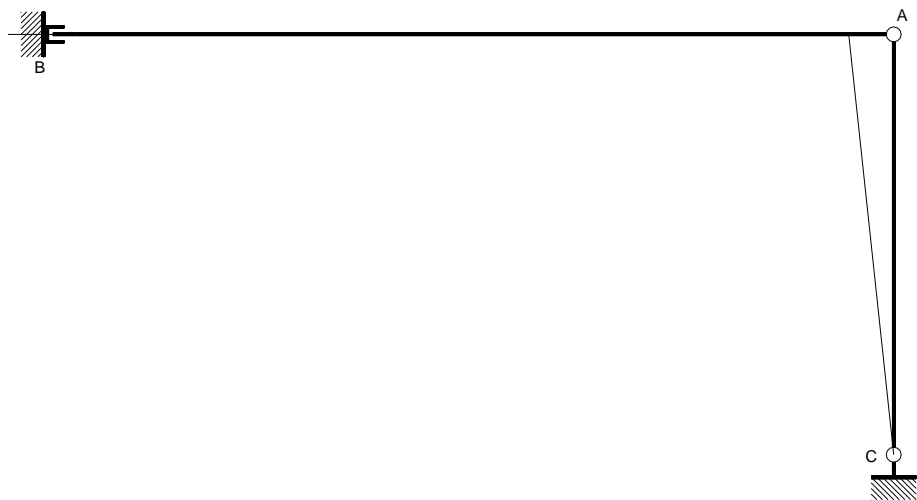
$$v_B \begin{bmatrix} \phi_C b & \phi_{AB} b \\ -2 & -2 \end{bmatrix}$$

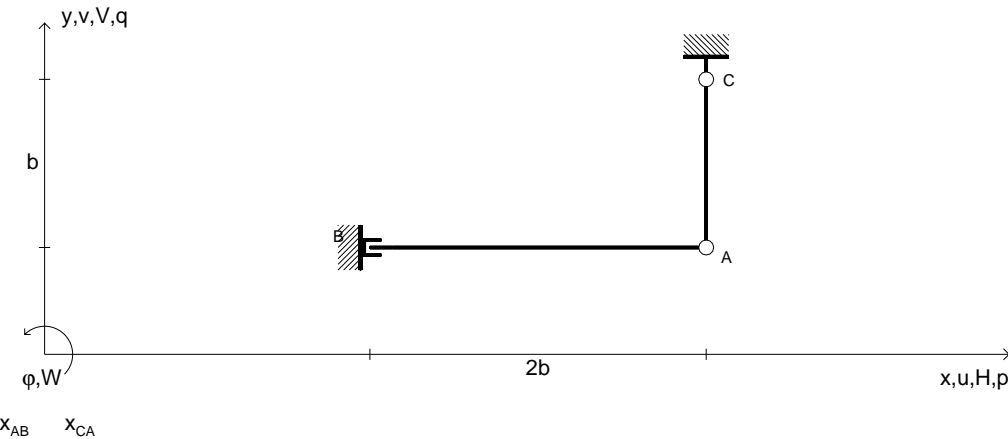
Soluzione del sistema

$$\begin{bmatrix} \varphi_C b \\ \varphi_{AB} b \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} \varphi_{AB} b \\ -1 \\ 1 \end{bmatrix}$$

SPOSTAMENTI RIGIDI DELLE ASTE

$$\begin{array}{ll} u_{AAB} = -\delta & u_{CCA} = 0 \\ v_{AAB} = 0 & v_{CCA} = 0 \\ \phi_{AAB} = 0 & \phi_{CCA} = \delta/b \end{array}$$





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.
Rappresentare schema della struttura e matrice di congruenza.
 $J_{YZ} - x_{YZ} - \theta_{YZ}$ riferimento locale asta YZ con origine in Y.
@ Adolfo Zavelani Rossi, Politecnico di Milano



Matrice di congruenza

$$\begin{bmatrix} \varphi_C b & \varphi_{AB} b \\ v_B & -2 \end{bmatrix}$$

Soluzione del sistema

$$\begin{bmatrix} \varphi_C b \\ \varphi_{AB} b \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} \varphi_{AB} b \\ -1 \\ 1 \end{bmatrix}$$

SPOSTAMENTI RIGIDI DELLE ASTE

$$\begin{array}{ll} u_{AAB} = \delta & u_{CCA} = 0 \\ v_{AAB} = 0 & v_{CCA} = 0 \\ \phi_{AAB} = 0 & \phi_{CCA} = \delta/b \end{array}$$

