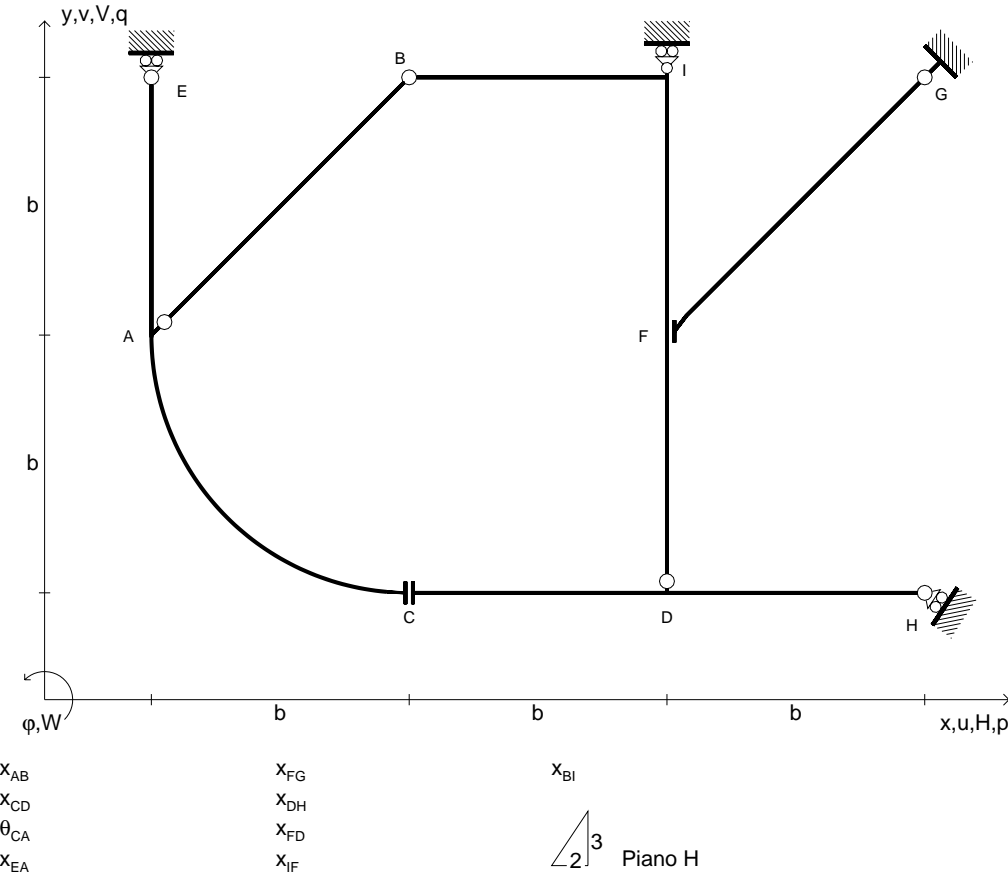


Svolgere l'analisi cinematica (geometrica e analitica).
Tracciare il meccanismo o i meccanismi della struttura.
Tracciare le mappe degli spost. orizzontali e verticali.

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.
Piano di scorrimento del vincolo con inclinazione assegnata.
@ Adolfo Zavelani Rossi, Politecnico di Milano, vers.27.03.09

SPOSTAMENTI RIGIDI DELLE ASTE

$u_{AAB} =$	$u_{CCB} =$	$u_{CCD} =$	$u_{BBE} =$	$u_{EEF} =$	$u_{FFG} =$
$v_{AAB} =$	$v_{CCB} =$	$v_{CCD} =$	$v_{BBE} =$	$v_{EEF} =$	$v_{FFG} =$
$\phi_{AAB} =$	$\phi_{CCB} =$	$\phi_{CCD} =$	$\phi_{BBE} =$	$\phi_{EEF} =$	$\phi_{FFG} =$
$u_{GGD} =$	$u_{DDH} =$	$u_{GGI} =$			
$v_{GGD} =$	$v_{DDH} =$	$v_{GGI} =$			
$\phi_{GGD} =$	$\phi_{DDH} =$	$\phi_{GGI} =$			

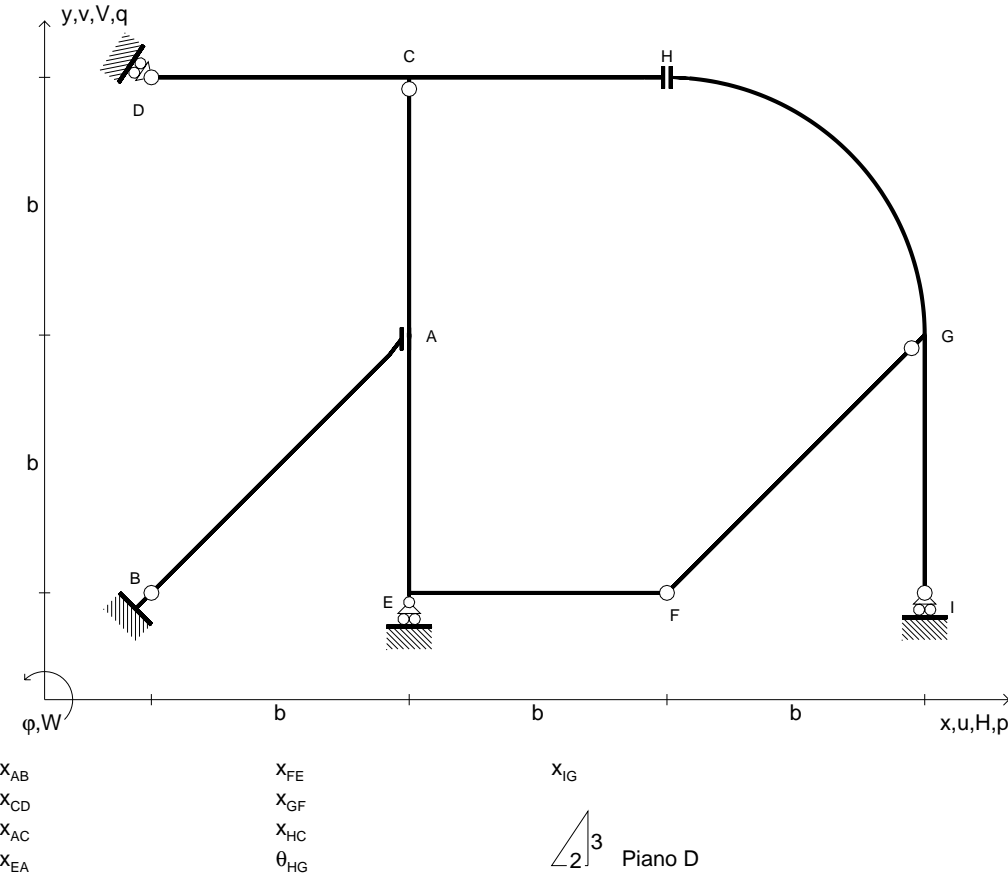


SPOSTAMENTI RIGIDI DELLE ASTE

$u_{AAB} =$	$u_{CCD} =$	$u_{CCA} =$	$u_{EEA} =$	$u_{FFG} =$	$u_{DDH} =$
$v_{AAB} =$	$v_{CCD} =$	$v_{CCA} =$	$v_{EEA} =$	$v_{FFG} =$	$v_{DDH} =$
$\phi_{AAB} =$	$\phi_{CCD} =$	$\phi_{CCA} =$	$\phi_{EEA} =$	$\phi_{FFG} =$	$\phi_{DDH} =$
$u_{FFD} =$	$u_{IIF} =$	$u_{BBI} =$			
$v_{FFD} =$	$v_{IIF} =$	$v_{BBI} =$			
$\phi_{FFD} =$	$\phi_{IIF} =$	$\phi_{BBI} =$			

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.
Piano di scorrimento del vincolo con inclinazione assegnata.
@ Adolfo Zavelani Rossi, Politecnico di Milano, vers.27.03.09

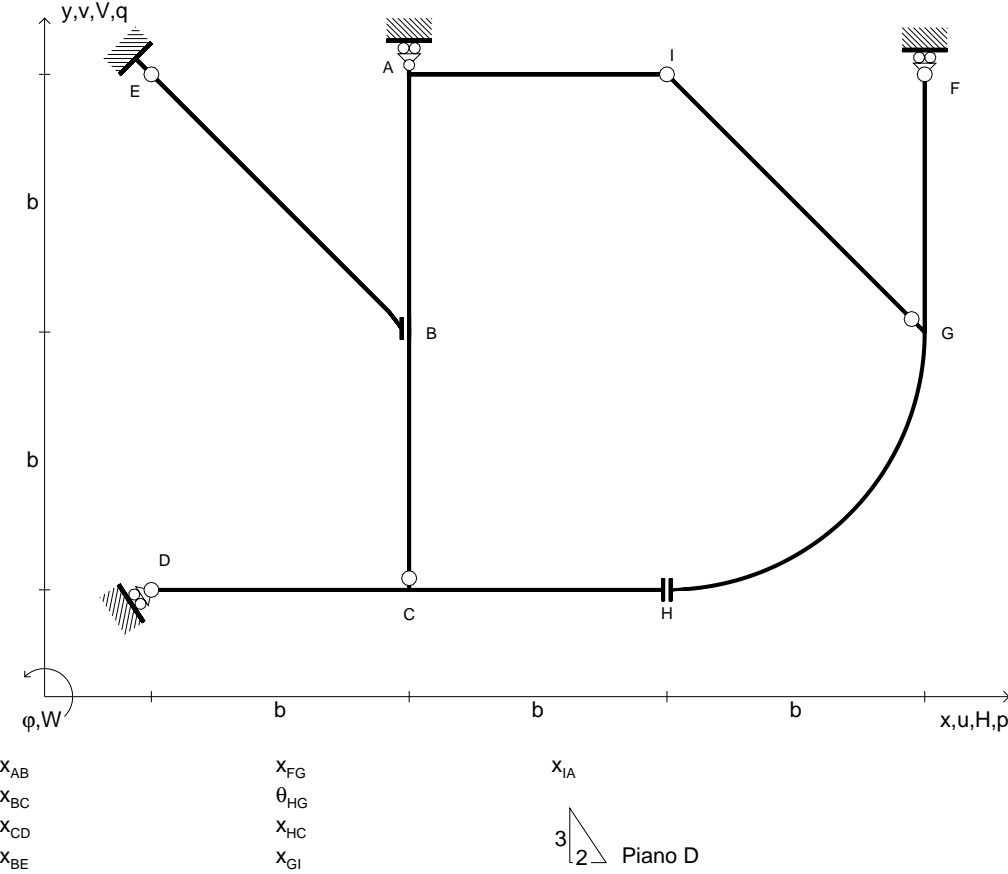


SPOSTAMENTI RIGIDI DELLE ASTE

$u_{AAB} =$	$u_{CCD} =$	$u_{AAC} =$	$u_{EEA} =$	$u_{FFE} =$	$u_{GGF} =$
$v_{AAB} =$	$v_{CCD} =$	$v_{AAC} =$	$v_{EEA} =$	$v_{FFE} =$	$v_{GGF} =$
$\phi_{AAB} =$	$\phi_{CCD} =$	$\phi_{AAC} =$	$\phi_{EEA} =$	$\phi_{FFE} =$	$\phi_{GGF} =$
$u_{HHC} =$	$u_{HHG} =$	$u_{IIG} =$			
$v_{HHC} =$	$v_{HHG} =$	$v_{IIG} =$			
$\phi_{HHC} =$	$\phi_{HHG} =$	$\phi_{IIG} =$			

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.
Piano di scorrimento del vincolo con inclinazione assegnata.
@ Adolfo Zavelani Rossi, Politecnico di Milano, vers.27.03.09



x_{AB}
 x_{BC}
 x_{CD}
 x_{BE}

x_{FG}
 θ_{HG}
 x_{HC}
 x_{GI}

x_{IA}

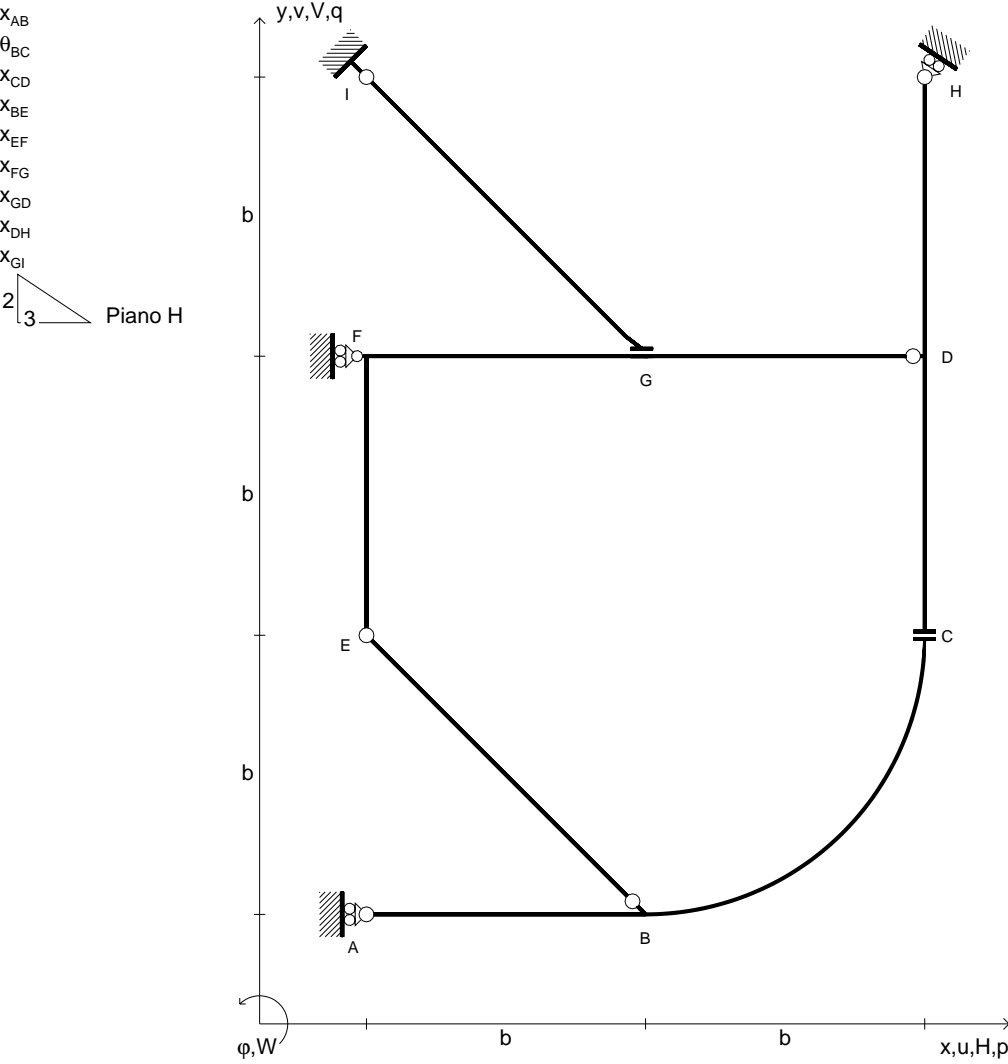
3
2 Piano D

SPOSTAMENTI RIGIDI DELLE ASTE

$u_{AAB} =$	$u_{BBC} =$	$u_{CCD} =$	$u_{BBE} =$	$u_{FFG} =$	$u_{HHG} =$
$v_{AAB} =$	$v_{BBC} =$	$v_{CCD} =$	$v_{BBE} =$	$v_{FFG} =$	$v_{HHG} =$
$\phi_{AAB} =$	$\phi_{BBC} =$	$\phi_{CCD} =$	$\phi_{BBE} =$	$\phi_{FFG} =$	$\phi_{HHG} =$
$u_{HHC} =$	$u_{GGI} =$	$u_{IIA} =$			
$v_{HHC} =$	$v_{GGI} =$	$v_{IIA} =$			
$\phi_{HHC} =$	$\phi_{GGI} =$	$\phi_{IIA} =$			

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.
Piano di scorrimento del vincolo con inclinazione assegnata.
@ Adolfo Zavelani Rossi, Politecnico di Milano, vers.27.03.09

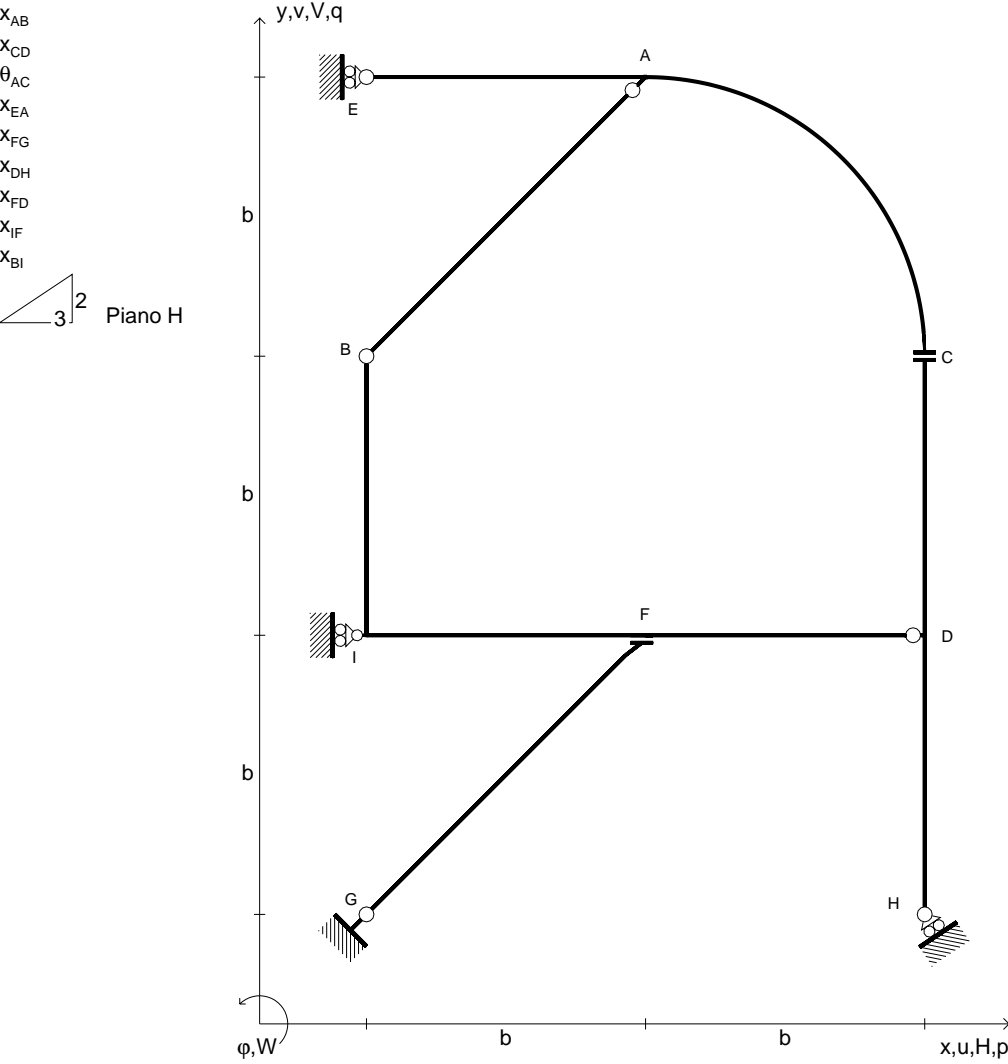


Svolgere l'analisi cinematica (geometrica e analitica).
Tracciare il meccanismo o i meccanismi della struttura.
Tracciare le mappe degli spost. orizzontali e verticali.

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.
Piano di scorrimento del vincolo con inclinazione assegnata.
@ Adolfo Zavelani Rossi, Politecnico di Milano, vers.27.03.09

SPOSTAMENTI RIGIDI DELLE ASTE

$u_{AAB} =$	$u_{BBC} =$	$u_{CCD} =$	$u_{BBE} =$	$u_{EEF} =$	$u_{FFG} =$
$v_{AAB} =$	$v_{BBC} =$	$v_{CCD} =$	$v_{BBE} =$	$v_{EEF} =$	$v_{FFG} =$
$\phi_{AAB} =$	$\phi_{BBC} =$	$\phi_{CCD} =$	$\phi_{BBE} =$	$\phi_{EEF} =$	$\phi_{FFG} =$
$u_{GGD} =$	$u_{DDH} =$	$u_{GGI} =$			
$v_{GGD} =$	$v_{DDH} =$	$v_{GGI} =$			
$\phi_{GGD} =$	$\phi_{DDH} =$	$\phi_{GGI} =$			

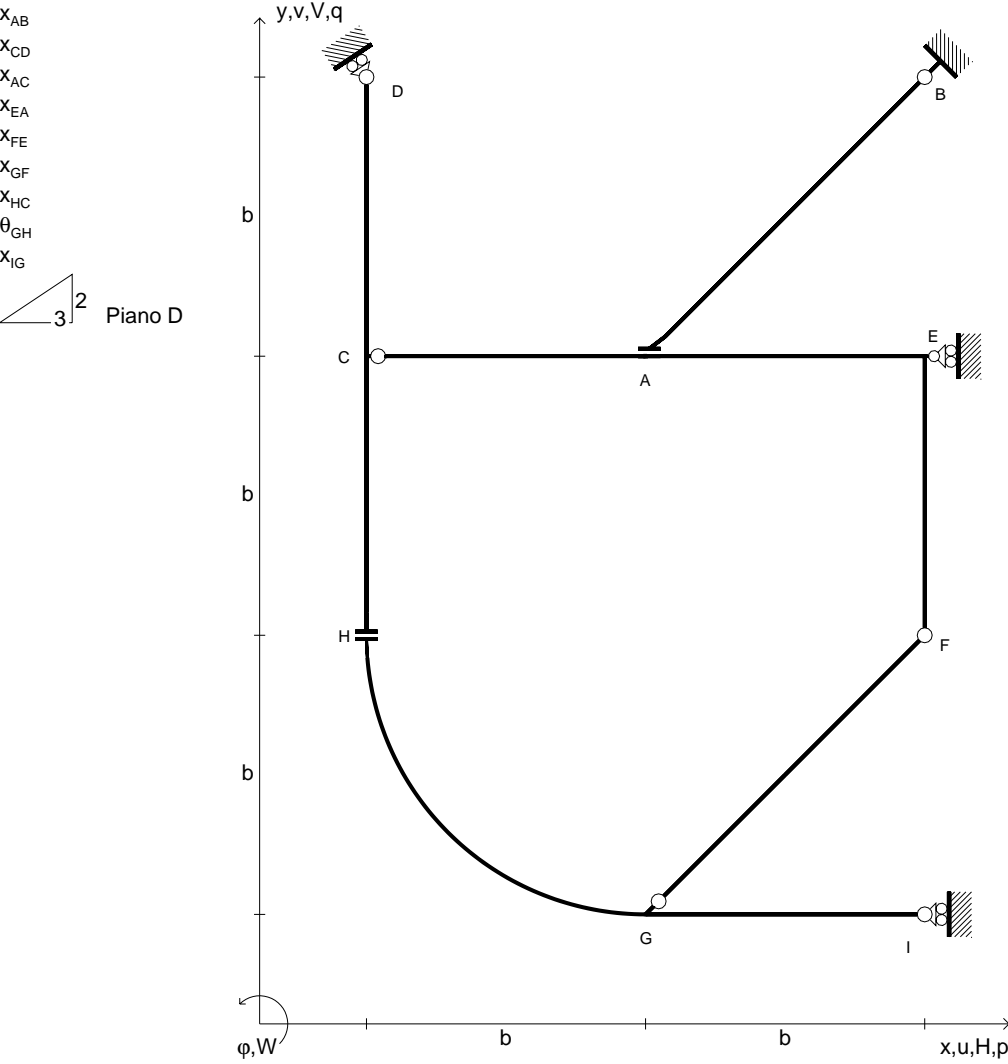


Svolgere l'analisi cinematica (geometrica e analitica).
Tracciare il meccanismo o i meccanismi della struttura.
Tracciare le mappe degli spost. orizzontali e verticali.

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.
Piano di scorrimento del vincolo con inclinazione assegnata.
@ Adolfo Zavelani Rossi, Politecnico di Milano, vers.27.03.09

SPOSTAMENTI RIGIDI DELLE ASTE

$u_{AAB} =$	$u_{CCD} =$	$u_{AAC} =$	$u_{EEA} =$	$u_{FFG} =$	$u_{DDH} =$
$v_{AAB} =$	$v_{CCD} =$	$v_{AAC} =$	$v_{EEA} =$	$v_{FFG} =$	$v_{DDH} =$
$\phi_{AAB} =$	$\phi_{CCD} =$	$\phi_{AAC} =$	$\phi_{EEA} =$	$\phi_{FFG} =$	$\phi_{DDH} =$
$u_{FFD} =$	$u_{IIF} =$	$u_{BBI} =$			
$v_{FFD} =$	$v_{IIF} =$	$v_{BBI} =$			
$\phi_{FFD} =$	$\phi_{IIF} =$	$\phi_{BBI} =$			

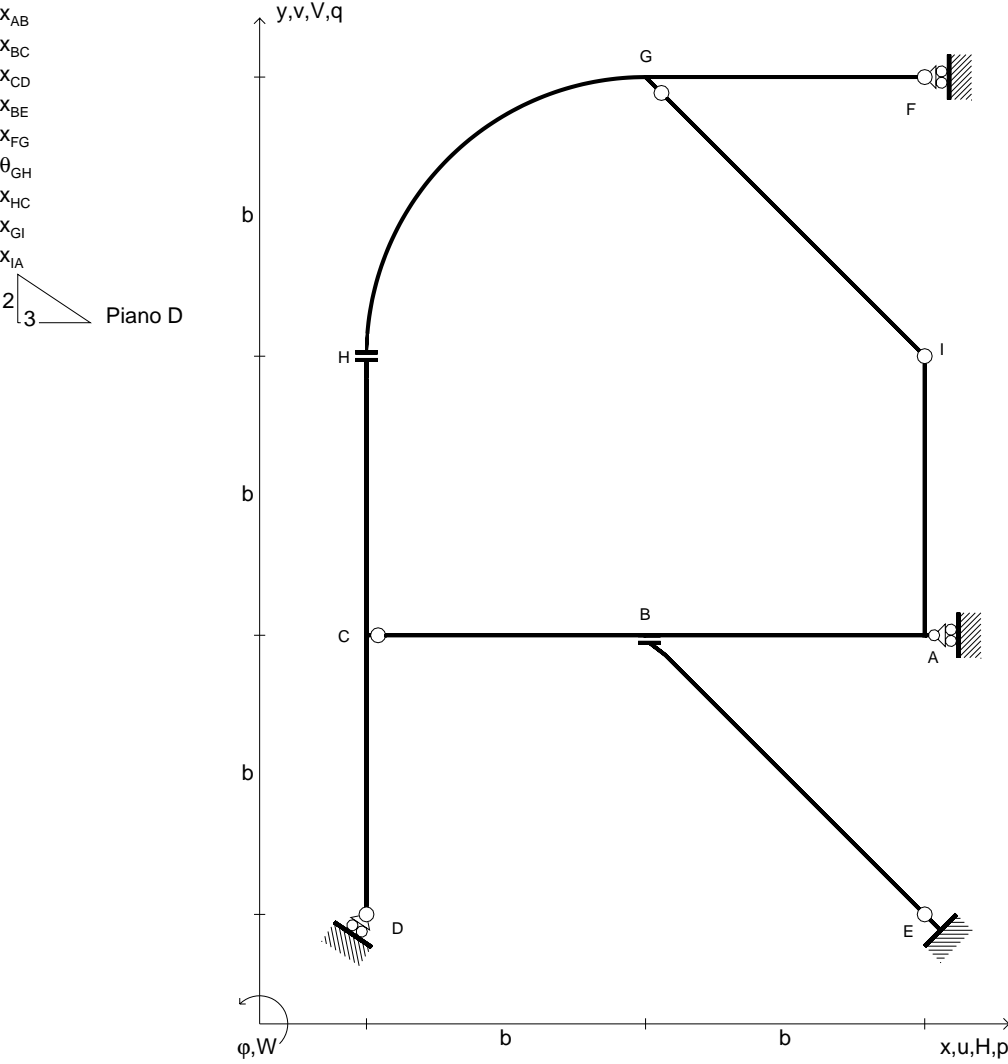


Svolgere l'analisi cinematica (geometrica e analitica).
Tracciare il meccanismo o i meccanismi della struttura.
Tracciare le mappe degli spost. orizzontali e verticali.

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.
Piano di scorrimento del vincolo con inclinazione assegnata.
@ Adolfo Zavelani Rossi, Politecnico di Milano, vers.27.03.09

SPOSTAMENTI RIGIDI DELLE ASTE

$u_{AAB} =$	$u_{CCD} =$	$u_{AAC} =$	$u_{EEA} =$	$u_{FFE} =$	$u_{GGF} =$
$v_{AAB} =$	$v_{CCD} =$	$v_{AAC} =$	$v_{EEA} =$	$v_{FFE} =$	$v_{GGF} =$
$\phi_{AAB} =$	$\phi_{CCD} =$	$\phi_{AAC} =$	$\phi_{EEA} =$	$\phi_{FFE} =$	$\phi_{GGF} =$
$u_{HHC} =$	$u_{GGH} =$	$u_{IIG} =$			
$v_{HHC} =$	$v_{GGH} =$	$v_{IIG} =$			
$\phi_{HHC} =$	$\phi_{GGH} =$	$\phi_{IIG} =$			

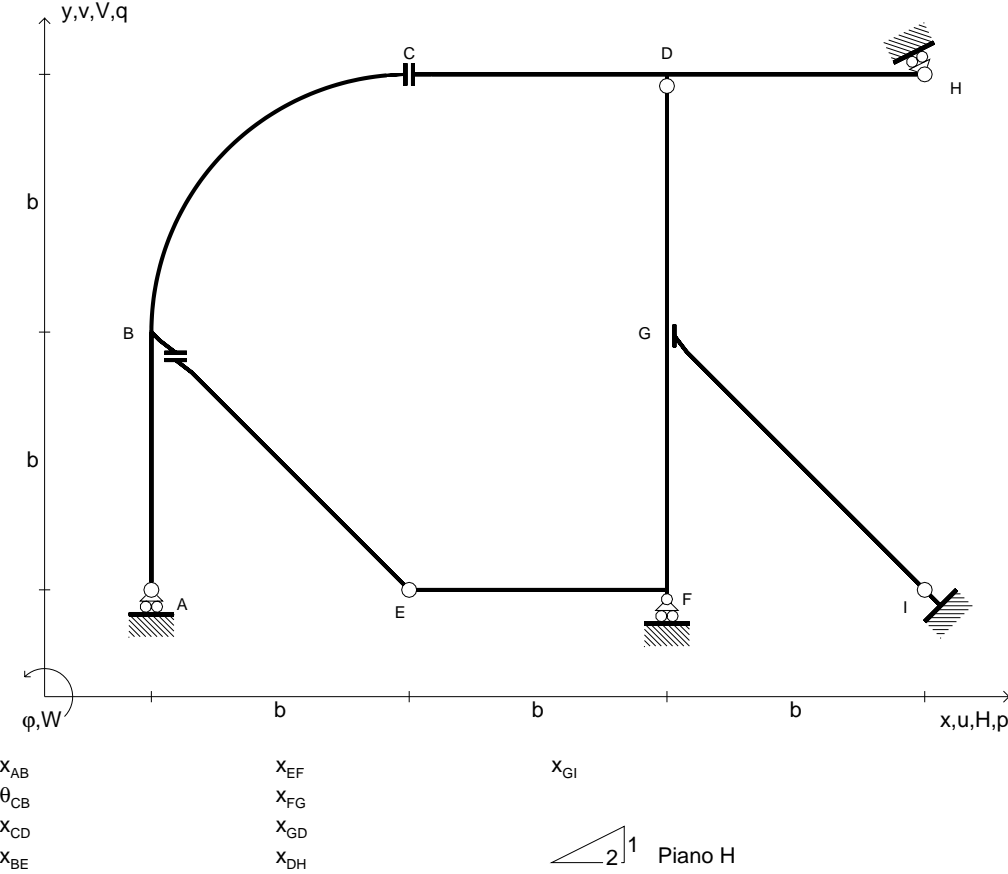


Svolgere l'analisi cinematica (geometrica e analitica).
Tracciare il meccanismo o i meccanismi della struttura.
Tracciare le mappe degli spost. orizzontali e verticali.

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.
Piano di scorrimento del vincolo con inclinazione assegnata.
@ Adolfo Zavelani Rossi, Politecnico di Milano, vers.27.03.09

SPOSTAMENTI RIGIDI DELLE ASTE

$u_{AAB} =$	$u_{BBC} =$	$u_{CCD} =$	$u_{BBE} =$	$u_{FFG} =$	$u_{GGH} =$
$v_{AAB} =$	$v_{BBC} =$	$v_{CCD} =$	$v_{BBE} =$	$v_{FFG} =$	$v_{GGH} =$
$\phi_{AAB} =$	$\phi_{BBC} =$	$\phi_{CCD} =$	$\phi_{BBE} =$	$\phi_{FFG} =$	$\phi_{GGH} =$
$u_{HHC} =$	$u_{GGI} =$	$u_{IIA} =$			
$v_{HHC} =$	$v_{GGI} =$	$v_{IIA} =$			
$\phi_{HHC} =$	$\phi_{GGI} =$	$\phi_{IIA} =$			

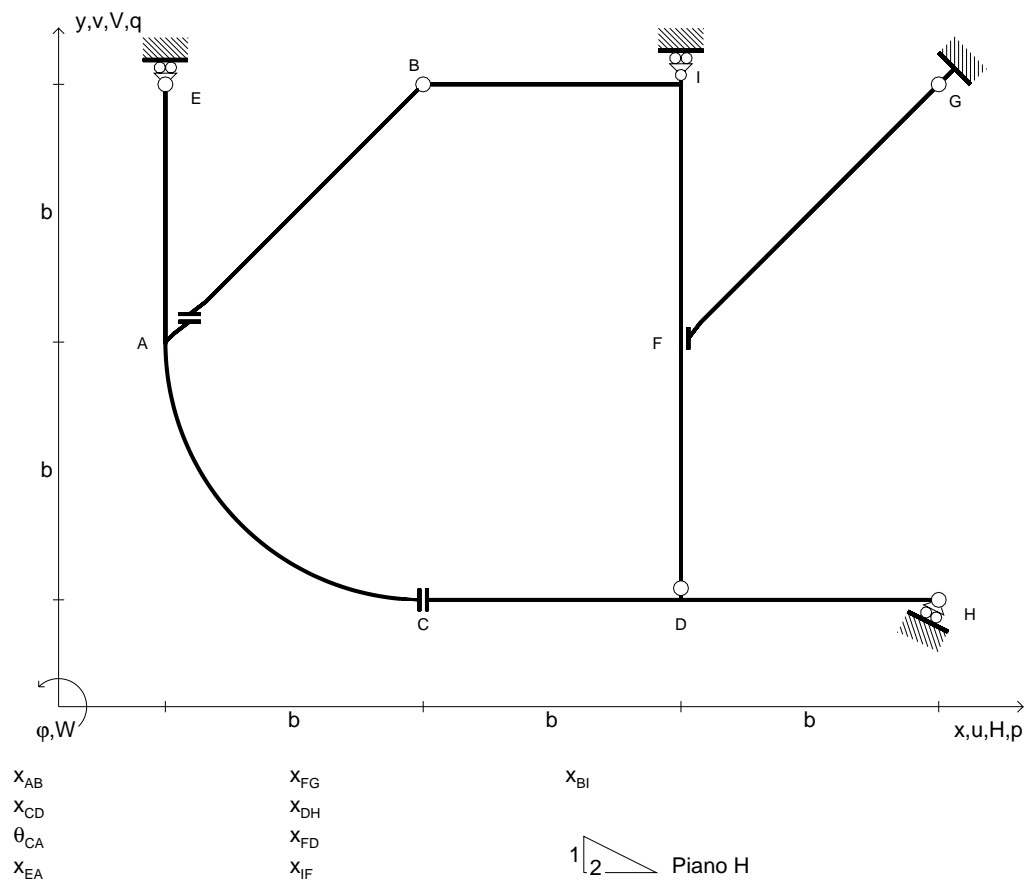


SPOSTAMENTI RIGIDI DELLE ASTE

$u_{AAB} =$	$u_{CCB} =$	$u_{CCD} =$	$u_{BBE} =$	$u_{EEF} =$	$u_{FFG} =$
$v_{AAB} =$	$v_{CCB} =$	$v_{CCD} =$	$v_{BBE} =$	$v_{EEF} =$	$v_{FFG} =$
$\phi_{AAB} =$	$\phi_{CCB} =$	$\phi_{CCD} =$	$\phi_{BBE} =$	$\phi_{EEF} =$	$\phi_{FFG} =$
$u_{GGD} =$	$u_{DDH} =$	$u_{GGI} =$			
$v_{GGD} =$	$v_{DDH} =$	$v_{GGI} =$			
$\phi_{GGD} =$	$\phi_{DDH} =$	$\phi_{GGI} =$			

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.
Piano di scorrimento del vincolo con inclinazione assegnata.
@ Adolfo Zavelani Rossi, Politecnico di Milano, vers.27.03.09

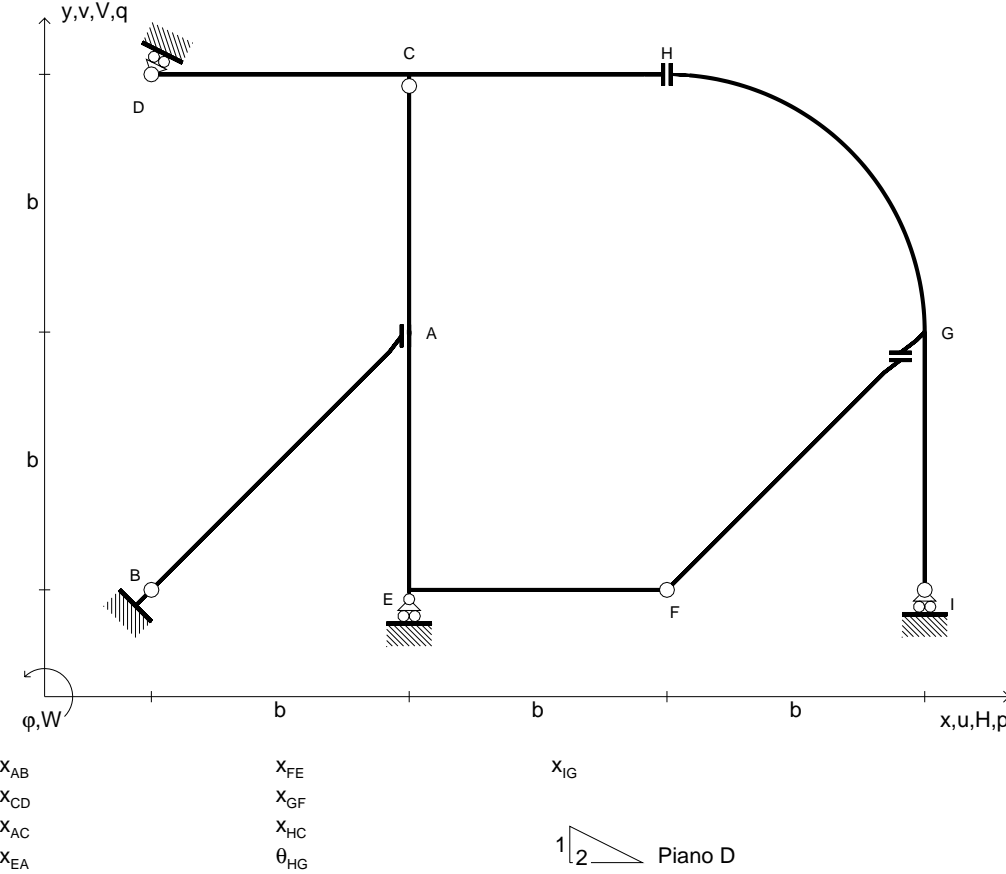


Svolgere l'analisi cinematica (geometrica e analitica).
Tracciare il meccanismo o i meccanismi della struttura.
Tracciare le mappe degli spost. orizzontali e verticali.

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.
Piano di scorrimento del vincolo con inclinazione assegnata.
@ Adolfo Zavelani Rossi, Politecnico di Milano, vers.27.03.09

SPOSTAMENTI RIGIDI DELLE ASTE

$u_{AAB} =$	$u_{CCD} =$	$u_{CCA} =$	$u_{EEA} =$	$u_{FFG} =$	$u_{DDH} =$
$v_{AAB} =$	$v_{CCD} =$	$v_{CCA} =$	$v_{EEA} =$	$v_{FFG} =$	$v_{DDH} =$
$\phi_{AAB} =$	$\phi_{CCD} =$	$\phi_{CCA} =$	$\phi_{EEA} =$	$\phi_{FFG} =$	$\phi_{DDH} =$
$u_{FFD} =$	$u_{IIF} =$	$u_{BBI} =$			
$v_{FFD} =$	$v_{IIF} =$	$v_{BBI} =$			
$\phi_{FFD} =$	$\phi_{IIF} =$	$\phi_{BBI} =$			

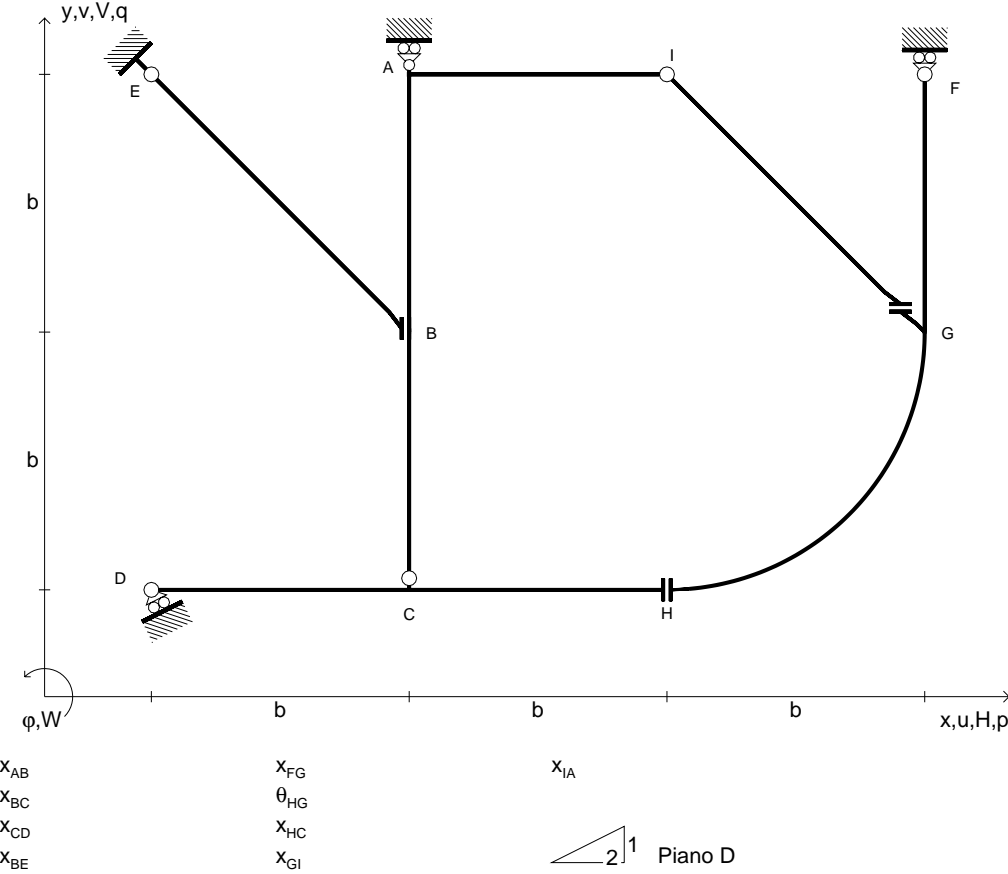


SPOSTAMENTI RIGIDI DELLE ASTE

$u_{AAB} =$	$u_{CCD} =$	$u_{AAC} =$	$u_{EEA} =$	$u_{FFE} =$	$u_{GGF} =$
$v_{AAB} =$	$v_{CCD} =$	$v_{AAC} =$	$v_{EEA} =$	$v_{FFE} =$	$v_{GGF} =$
$\phi_{AAB} =$	$\phi_{CCD} =$	$\phi_{AAC} =$	$\phi_{EEA} =$	$\phi_{FFE} =$	$\phi_{GGF} =$
$u_{HHC} =$	$u_{HHG} =$	$u_{IIG} =$			
$v_{HHC} =$	$v_{HHG} =$	$v_{IIG} =$			
$\phi_{HHC} =$	$\phi_{HHG} =$	$\phi_{IIG} =$			

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.
Piano di scorrimento del vincolo con inclinazione assegnata.
@ Adolfo Zavelani Rossi, Politecnico di Milano, vers.27.03.09

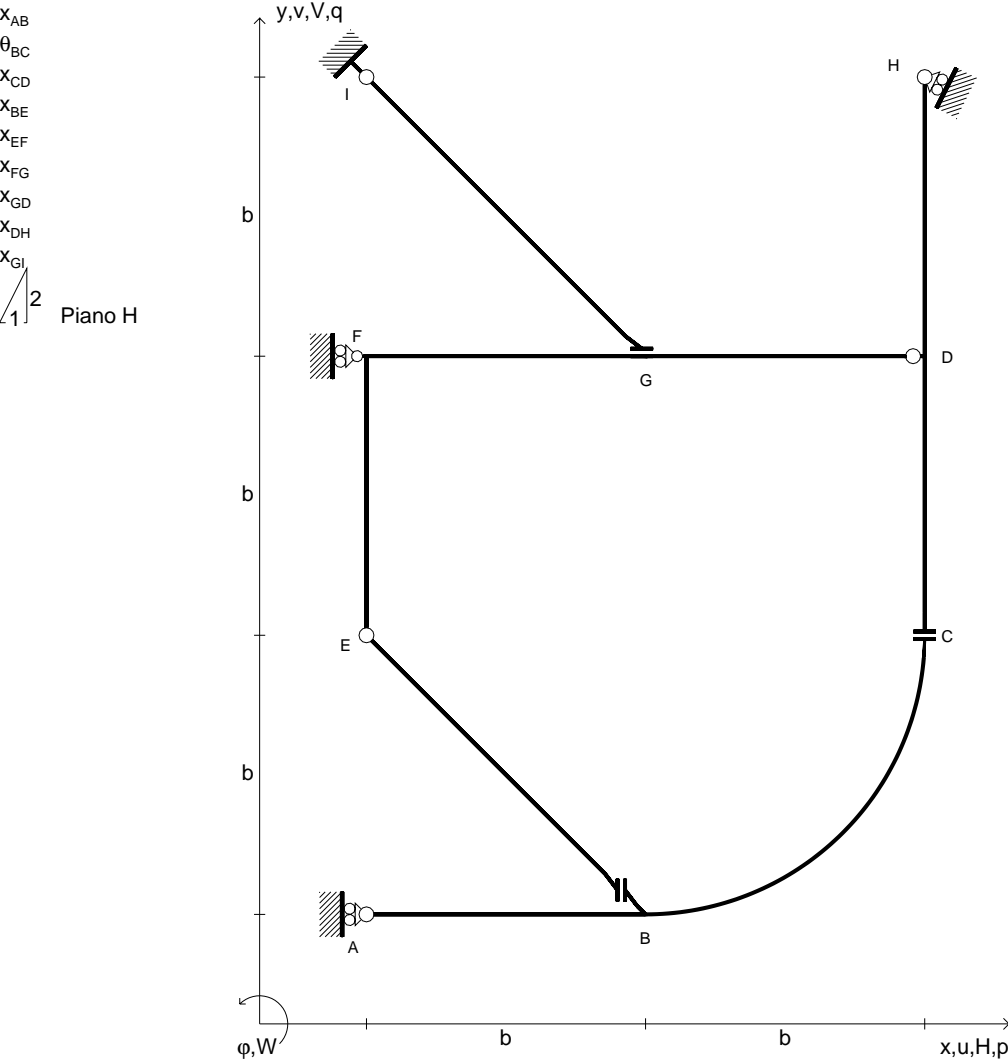


SPOSTAMENTI RIGIDI DELLE ASTE

$u_{AAB} =$	$u_{BBC} =$	$u_{CCD} =$	$u_{BBE} =$	$u_{FFG} =$	$u_{HHG} =$
$v_{AAB} =$	$v_{BBC} =$	$v_{CCD} =$	$v_{BBE} =$	$v_{FFG} =$	$v_{HHG} =$
$\phi_{AAB} =$	$\phi_{BBC} =$	$\phi_{CCD} =$	$\phi_{BBE} =$	$\phi_{FFG} =$	$\phi_{HHG} =$
$u_{HHC} =$	$u_{GGI} =$	$u_{IIA} =$			
$v_{HHC} =$	$v_{GGI} =$	$v_{IIA} =$			
$\phi_{HHC} =$	$\phi_{GGI} =$	$\phi_{IIA} =$			

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.
Piano di scorrimento del vincolo con inclinazione assegnata.
@ Adolfo Zavelani Rossi, Politecnico di Milano, vers.27.03.09

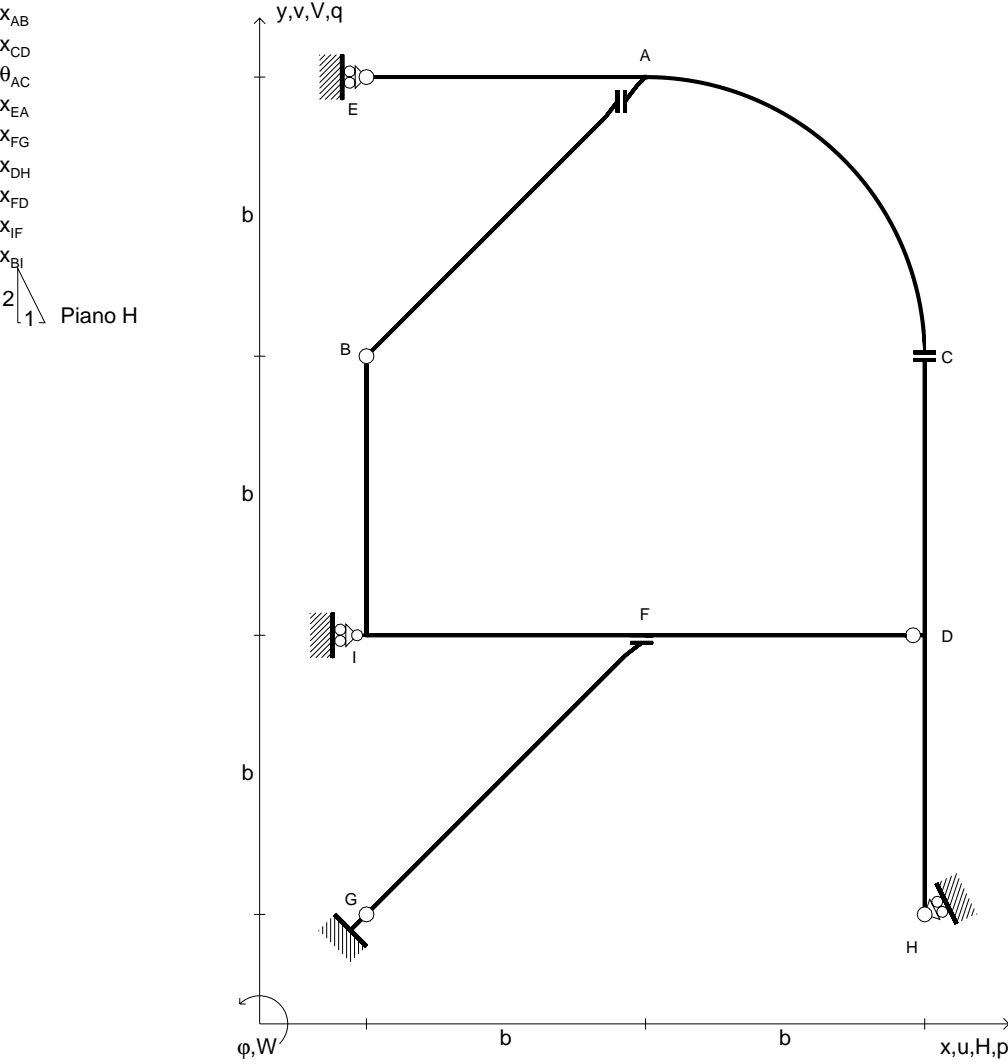


Svolgere l'analisi cinematica (geometrica e analitica).
Tracciare il meccanismo o i meccanismi della struttura.
Tracciare le mappe degli spost. orizzontali e verticali.

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.
Piano di scorrimento del vincolo con inclinazione assegnata.
@ Adolfo Zavelani Rossi, Politecnico di Milano, vers.27.03.09

SPOSTAMENTI RIGIDI DELLE ASTE

$u_{AAB} =$	$u_{BBC} =$	$u_{CCD} =$	$u_{BBE} =$	$u_{EEF} =$	$u_{FFG} =$
$v_{AAB} =$	$v_{BBC} =$	$v_{CCD} =$	$v_{BBE} =$	$v_{EEF} =$	$v_{FFG} =$
$\phi_{AAB} =$	$\phi_{BBC} =$	$\phi_{CCD} =$	$\phi_{BBE} =$	$\phi_{EEF} =$	$\phi_{FFG} =$
$u_{GGD} =$	$u_{DDH} =$	$u_{GGI} =$			
$v_{GGD} =$	$v_{DDH} =$	$v_{GGI} =$			
$\phi_{GGD} =$	$\phi_{DDH} =$	$\phi_{GGI} =$			

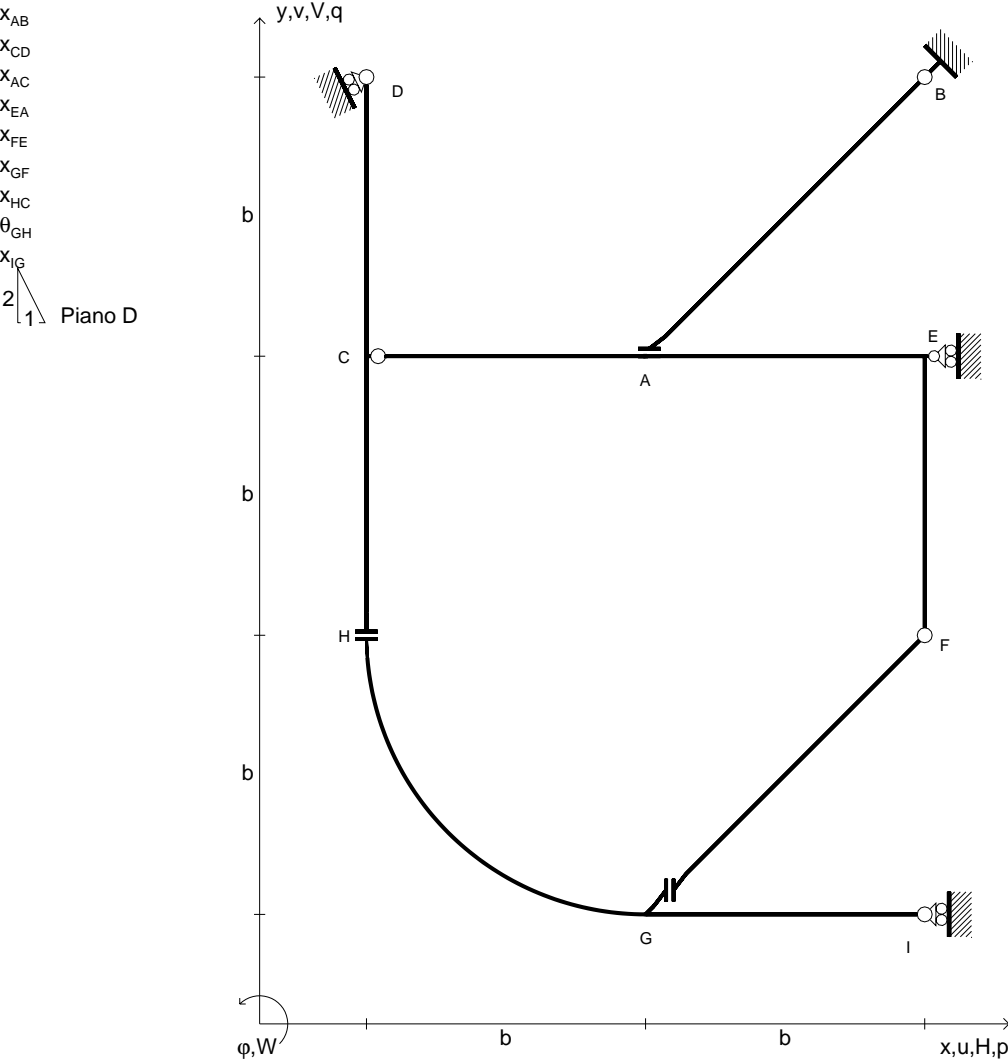


Svolgere l'analisi cinematica (geometrica e analitica).
Tracciare il meccanismo o i meccanismi della struttura.
Tracciare le mappe degli spost. orizzontali e verticali.

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.
Piano di scorrimento del vincolo con inclinazione assegnata.
@ Adolfo Zavelani Rossi, Politecnico di Milano, vers.27.03.09

SPOSTAMENTI RIGIDI DELLE ASTE

$u_{AAB} =$	$u_{CCD} =$	$u_{AAC} =$	$u_{EEA} =$	$u_{FFG} =$	$u_{DDH} =$
$v_{AAB} =$	$v_{CCD} =$	$v_{AAC} =$	$v_{EEA} =$	$v_{FFG} =$	$v_{DDH} =$
$\phi_{AAB} =$	$\phi_{CCD} =$	$\phi_{AAC} =$	$\phi_{EEA} =$	$\phi_{FFG} =$	$\phi_{DDH} =$
$u_{FFD} =$	$u_{IIF} =$	$u_{BBI} =$			
$v_{FFD} =$	$v_{IIF} =$	$v_{BBI} =$			
$\phi_{FFD} =$	$\phi_{IIF} =$	$\phi_{BBI} =$			

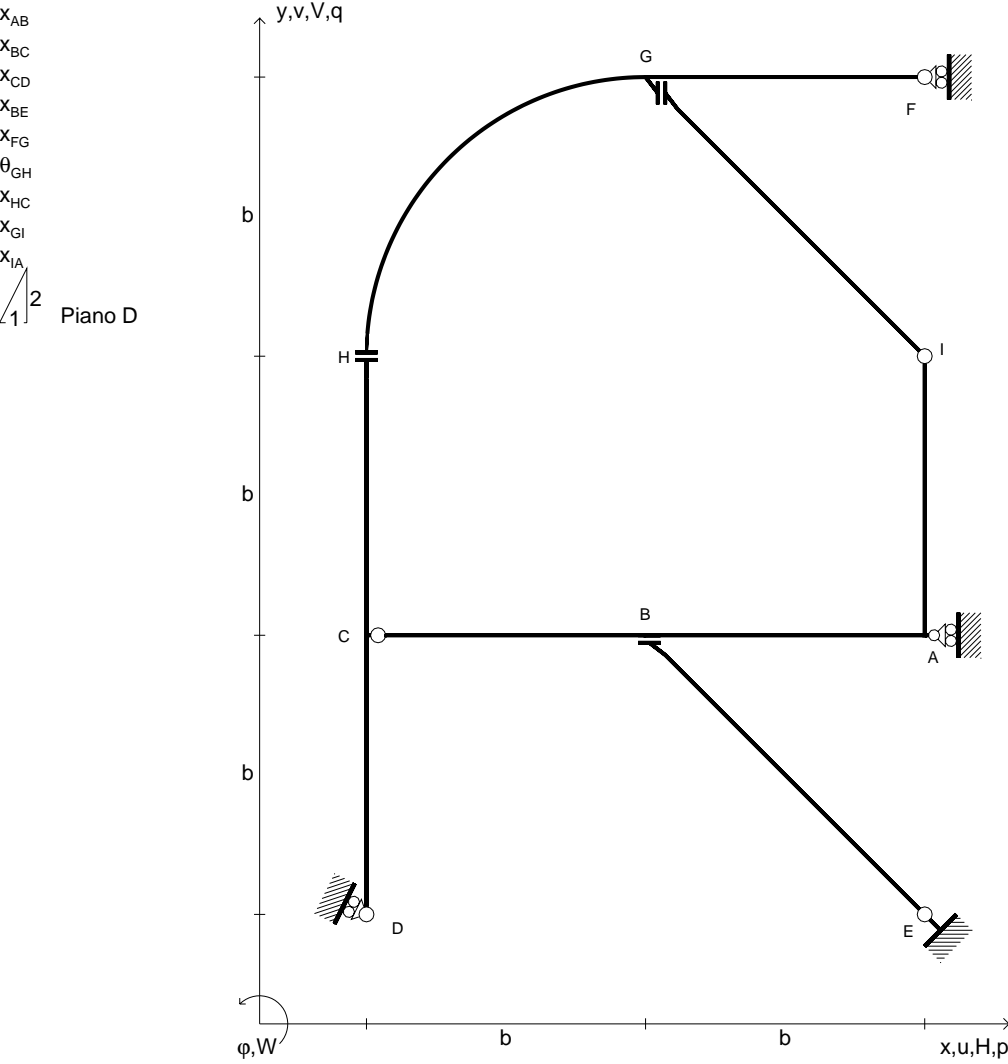


Svolgere l'analisi cinematica (geometrica e analitica).
Tracciare il meccanismo o i meccanismi della struttura.
Tracciare le mappe degli spost. orizzontali e verticali.

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.
Piano di scorrimento del vincolo con inclinazione assegnata.
@ Adolfo Zavelani Rossi, Politecnico di Milano, vers.27.03.09

SPOSTAMENTI RIGIDI DELLE ASTE

$u_{AAB} =$	$u_{CCD} =$	$u_{AAC} =$	$u_{EEA} =$	$u_{FFE} =$	$u_{GGF} =$
$v_{AAB} =$	$v_{CCD} =$	$v_{AAC} =$	$v_{EEA} =$	$v_{FFE} =$	$v_{GGF} =$
$\phi_{AAB} =$	$\phi_{CCD} =$	$\phi_{AAC} =$	$\phi_{EEA} =$	$\phi_{FFE} =$	$\phi_{GGF} =$
$u_{HHC} =$	$u_{GGH} =$	$u_{IIG} =$			
$v_{HHC} =$	$v_{GGH} =$	$v_{IIG} =$			
$\phi_{HHC} =$	$\phi_{GGH} =$	$\phi_{IIG} =$			

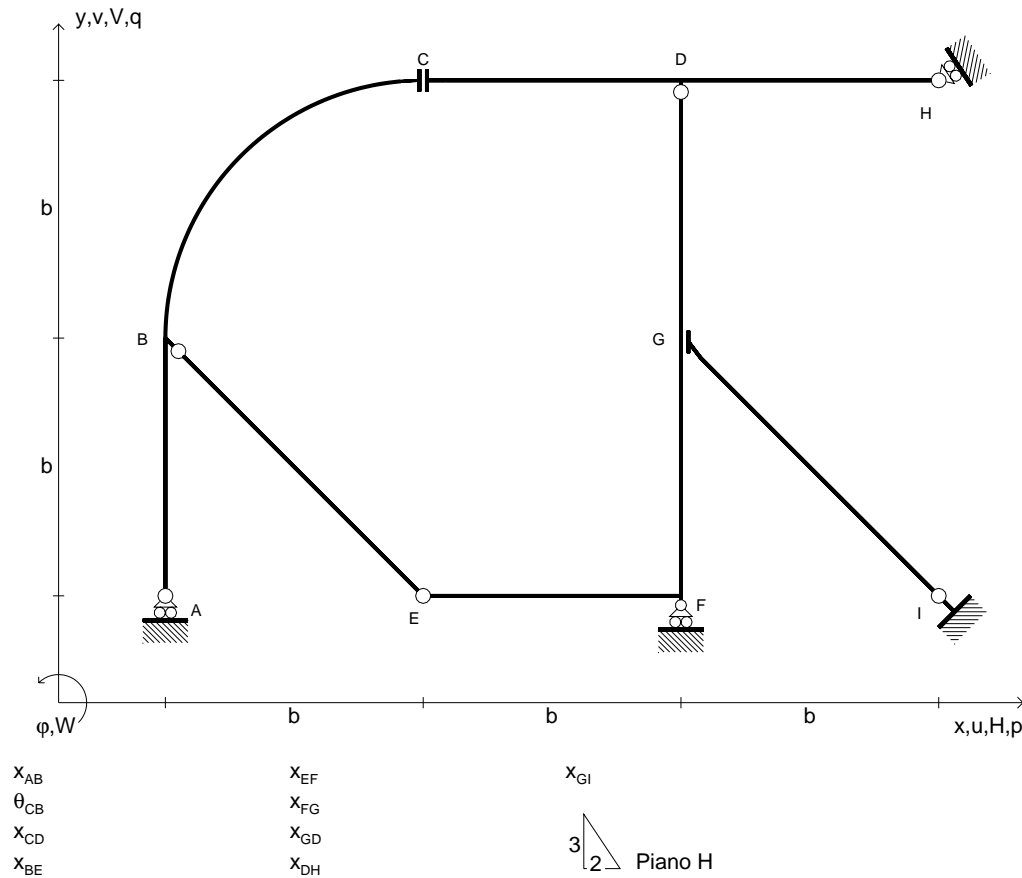


Svolgere l'analisi cinematica (geometrica e analitica).
Tracciare il meccanismo o i meccanismi della struttura.
Tracciare le mappe degli spost. orizzontali e verticali.

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.
Piano di scorrimento del vincolo con inclinazione assegnata.
@ Adolfo Zavelani Rossi, Politecnico di Milano, vers.27.03.09

SPOSTAMENTI RIGIDI DELLE ASTE

$u_{AAB} =$	$u_{BBC} =$	$u_{CCD} =$	$u_{BBE} =$	$u_{FFG} =$	$u_{GGH} =$
$v_{AAB} =$	$v_{BBC} =$	$v_{CCD} =$	$v_{BBE} =$	$v_{FFG} =$	$v_{GGH} =$
$\varphi_{AAB} =$	$\varphi_{BBC} =$	$\varphi_{CCD} =$	$\varphi_{BBE} =$	$\varphi_{FFG} =$	$\varphi_{GGH} =$
$u_{HHC} =$	$u_{GGI} =$	$u_{IIA} =$			
$v_{HHC} =$	$v_{GGI} =$	$v_{IIA} =$			
$\varphi_{HHC} =$	$\varphi_{GGI} =$	$\varphi_{IIA} =$			

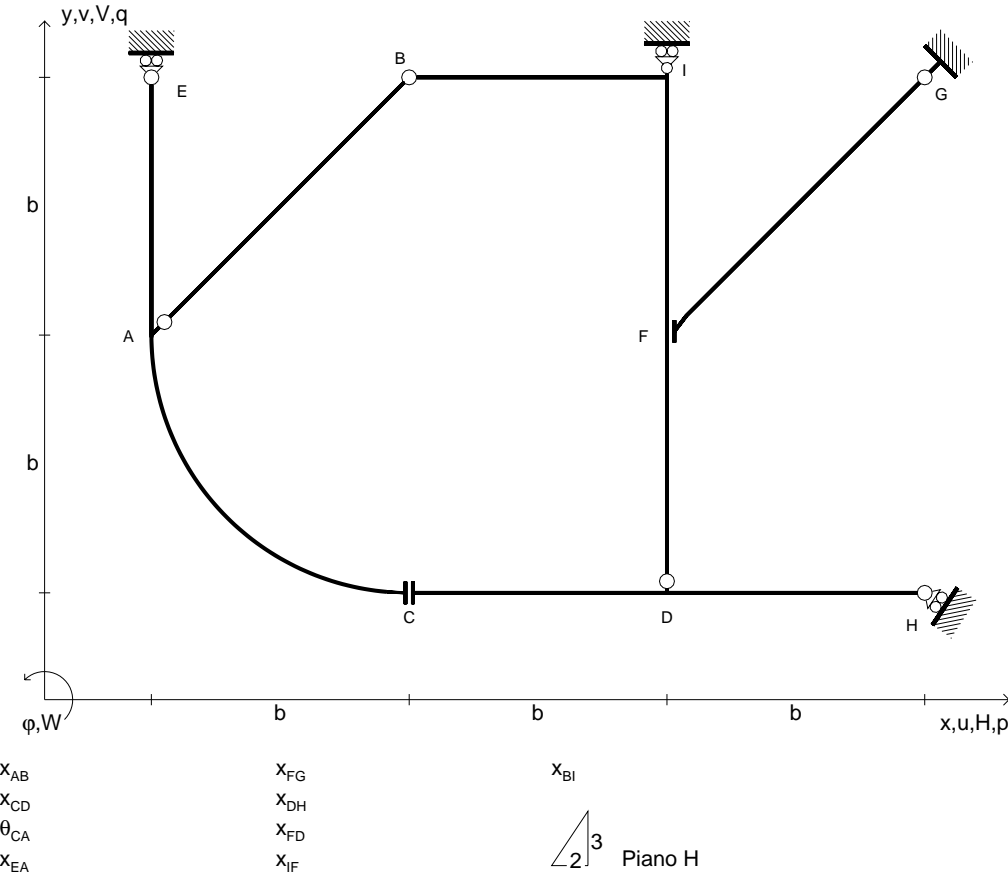


SPOSTAMENTI RIGIDI DELLE ASTE

$u_{AAB} =$	$u_{CCB} =$	$u_{CCD} =$	$u_{BBE} =$	$u_{EEF} =$	$u_{FFG} =$
$v_{AAB} =$	$v_{CCB} =$	$v_{CCD} =$	$v_{BBE} =$	$v_{EEF} =$	$v_{FFG} =$
$\phi_{AAB} =$	$\phi_{CCB} =$	$\phi_{CCD} =$	$\phi_{BBE} =$	$\phi_{EEF} =$	$\phi_{FFG} =$
$u_{GGD} =$	$u_{DDH} =$	$u_{GGI} =$			
$v_{GGD} =$	$v_{DDH} =$	$v_{GGI} =$			
$\phi_{GGD} =$	$\phi_{DDH} =$	$\phi_{GGI} =$			

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.
Piano di scorrimento del vincolo con inclinazione assegnata.
@ Adolfo Zavelani Rossi, Politecnico di Milano, vers.27.03.09

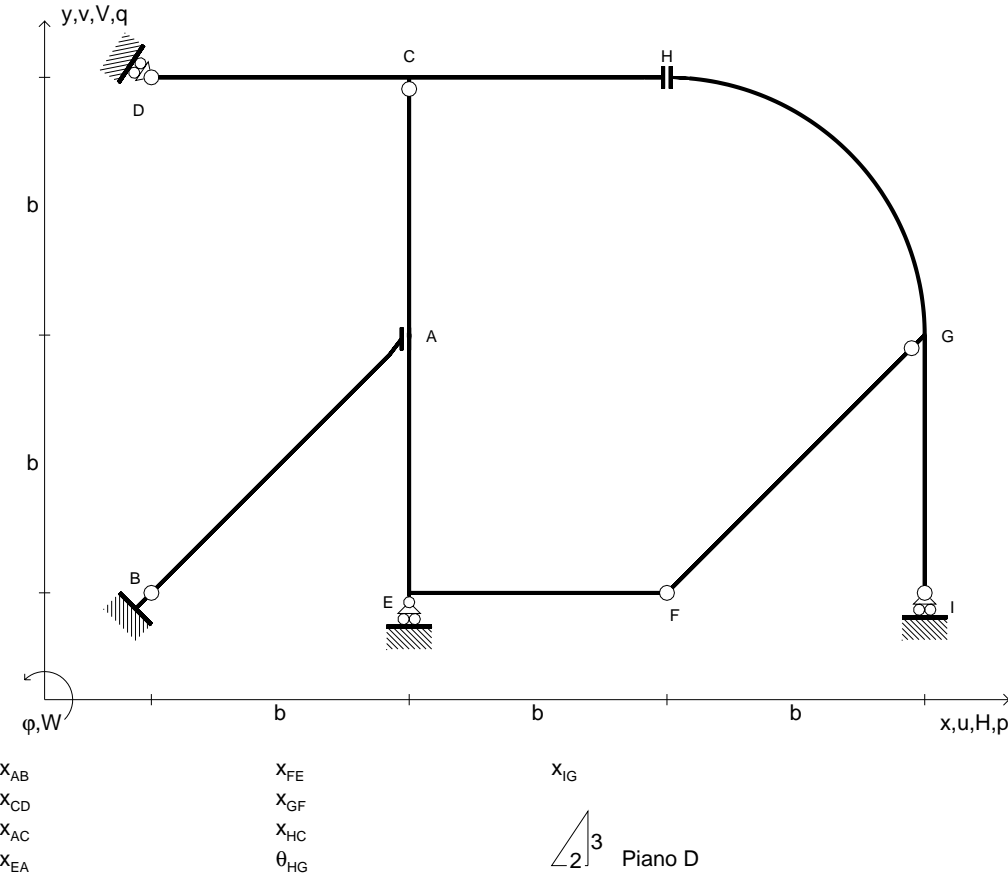


SPOSTAMENTI RIGIDI DELLE ASTE

$u_{AAB} =$	$u_{CCD} =$	$u_{CCA} =$	$u_{EEA} =$	$u_{FFG} =$	$u_{DDH} =$
$v_{AAB} =$	$v_{CCD} =$	$v_{CCA} =$	$v_{EEA} =$	$v_{FFG} =$	$v_{DDH} =$
$\phi_{AAB} =$	$\phi_{CCD} =$	$\phi_{CCA} =$	$\phi_{EEA} =$	$\phi_{FFG} =$	$\phi_{DDH} =$
$u_{FFD} =$	$u_{IIF} =$	$u_{BBI} =$			
$v_{FFD} =$	$v_{IIF} =$	$v_{BBI} =$			
$\phi_{FFD} =$	$\phi_{IIF} =$	$\phi_{BBI} =$			

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.
Piano di scorrimento del vincolo con inclinazione assegnata.
@ Adolfo Zavelani Rossi, Politecnico di Milano, vers.27.03.09

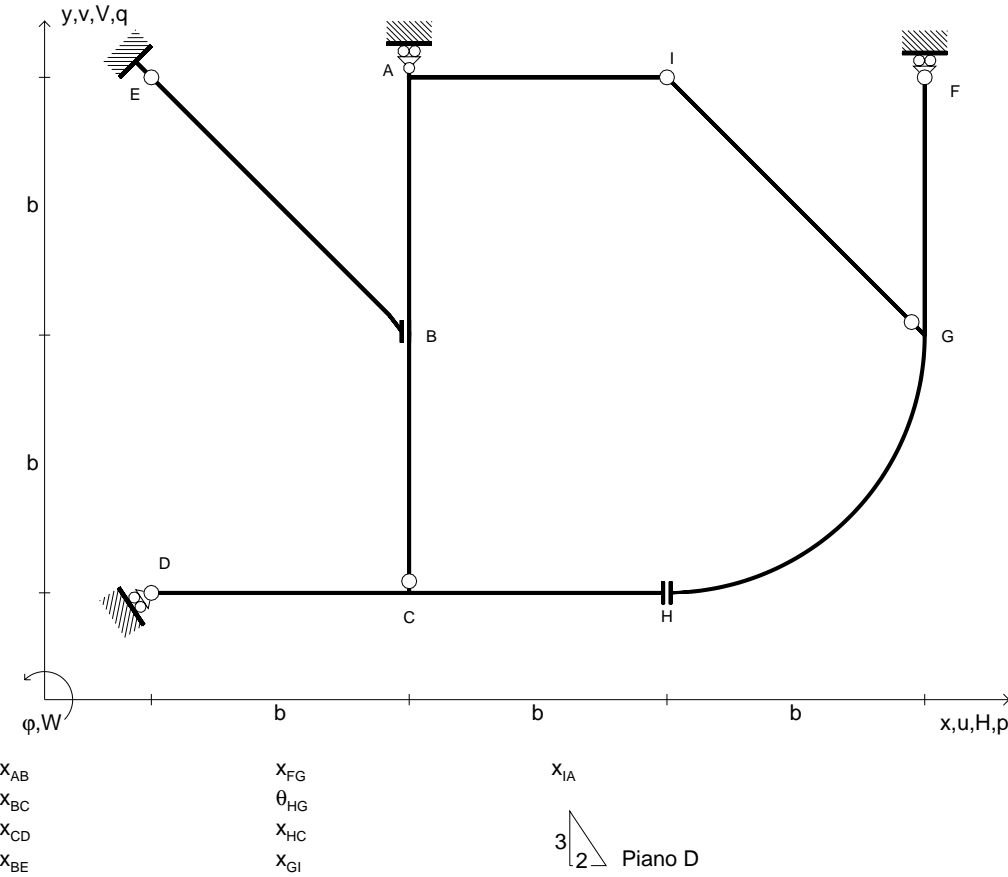


SPOSTAMENTI RIGIDI DELLE ASTE

$u_{AAB} =$	$u_{CCD} =$	$u_{AAC} =$	$u_{EEA} =$	$u_{FFE} =$	$u_{GGF} =$
$v_{AAB} =$	$v_{CCD} =$	$v_{AAC} =$	$v_{EEA} =$	$v_{FFE} =$	$v_{GGF} =$
$\phi_{AAB} =$	$\phi_{CCD} =$	$\phi_{AAC} =$	$\phi_{EEA} =$	$\phi_{FFE} =$	$\phi_{GGF} =$
$u_{HHC} =$	$u_{HHG} =$	$u_{IIG} =$			
$v_{HHC} =$	$v_{HHG} =$	$v_{IIG} =$			
$\phi_{HHC} =$	$\phi_{HHG} =$	$\phi_{IIG} =$			

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.
Piano di scorrimento del vincolo con inclinazione assegnata.
@ Adolfo Zavelani Rossi, Politecnico di Milano, vers.27.03.09

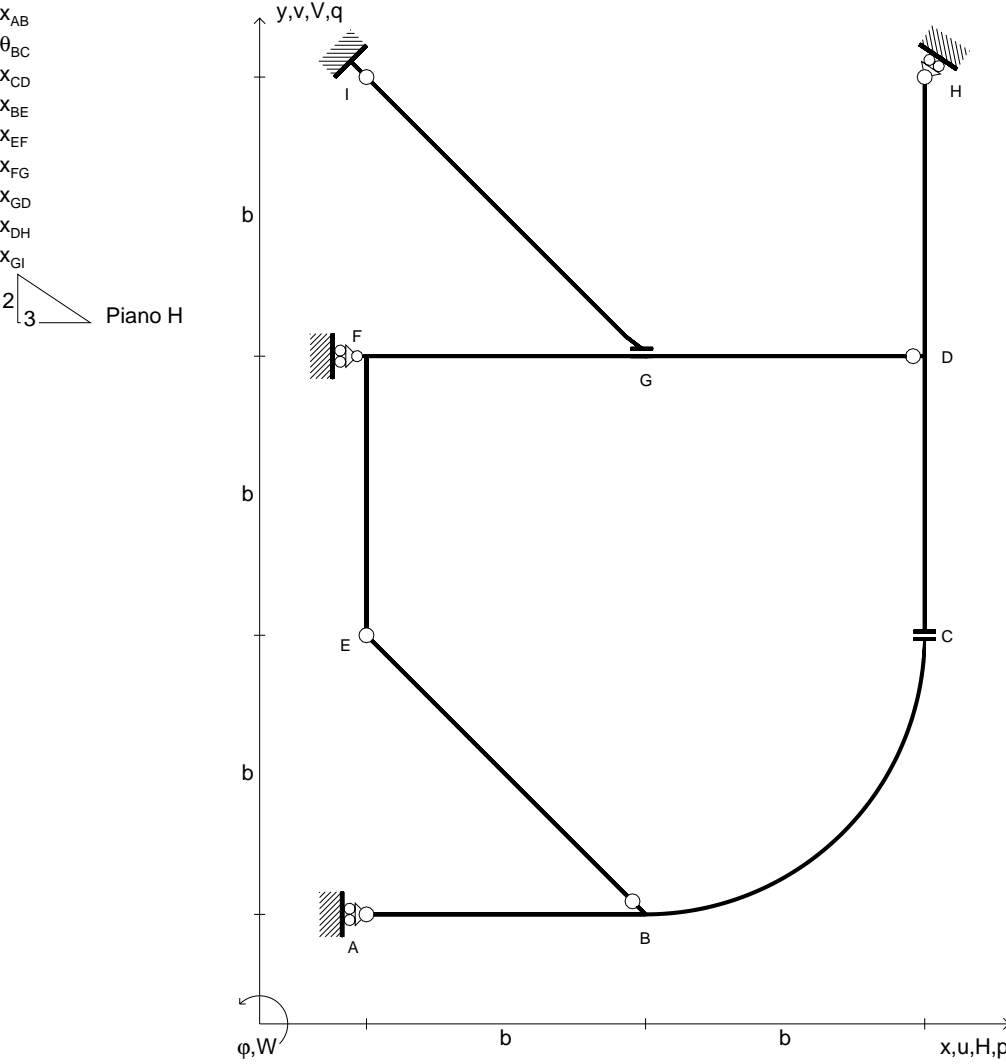


SPOSTAMENTI RIGIDI DELLE ASTE

$u_{AAB} =$	$u_{BBC} =$	$u_{CCD} =$	$u_{BBE} =$	$u_{FFG} =$	$u_{HHG} =$
$v_{AAB} =$	$v_{BBC} =$	$v_{CCD} =$	$v_{BBE} =$	$v_{FFG} =$	$v_{HHG} =$
$\phi_{AAB} =$	$\phi_{BBC} =$	$\phi_{CCD} =$	$\phi_{BBE} =$	$\phi_{FFG} =$	$\phi_{HHG} =$
$u_{HHC} =$	$u_{GGI} =$	$u_{IIA} =$			
$v_{HHC} =$	$v_{GGI} =$	$v_{IIA} =$			
$\phi_{HHC} =$	$\phi_{GGI} =$	$\phi_{IIA} =$			

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.
Piano di scorrimento del vincolo con inclinazione assegnata.
@ Adolfo Zavelani Rossi, Politecnico di Milano, vers.27.03.09

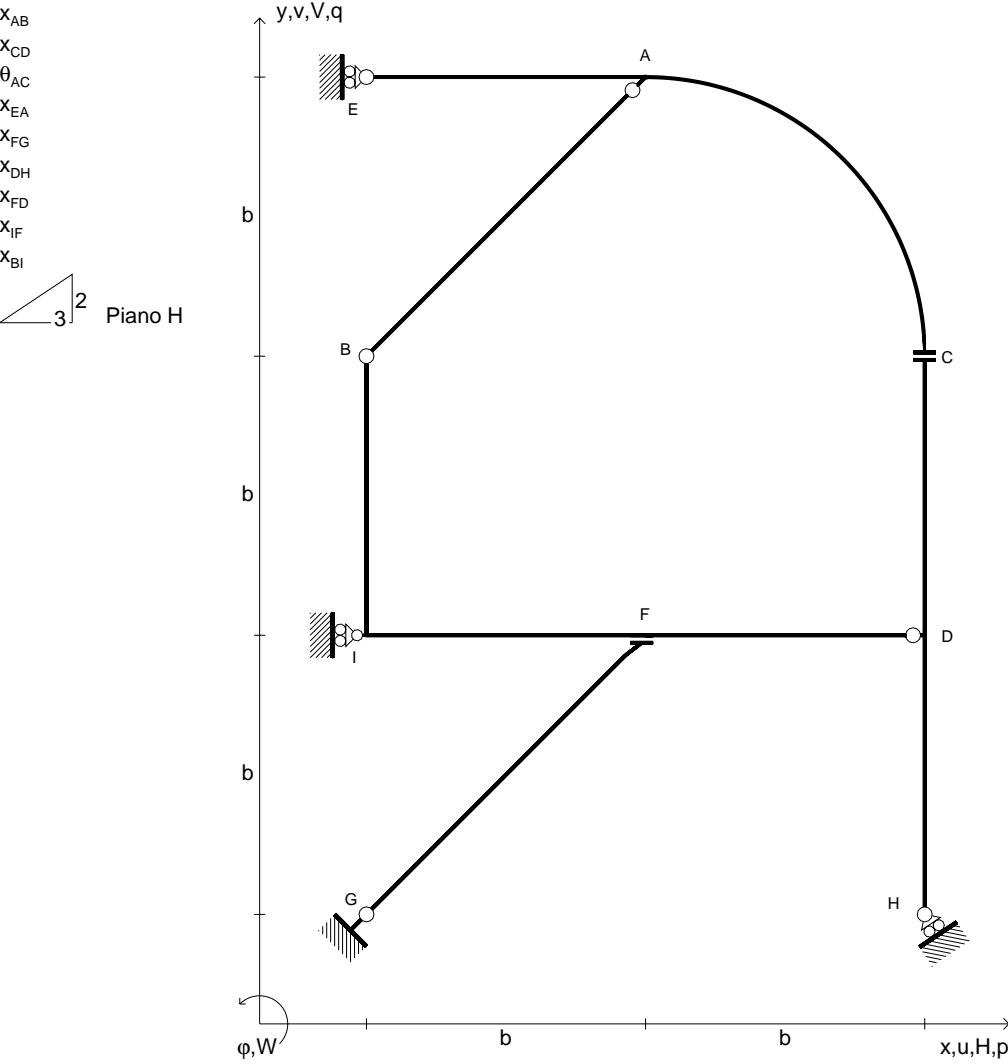


Svolgere l'analisi cinematica (geometrica e analitica).
Tracciare il meccanismo o i meccanismi della struttura.
Tracciare le mappe degli spost. orizzontali e verticali.

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.
Piano di scorrimento del vincolo con inclinazione assegnata.
@ Adolfo Zavelani Rossi, Politecnico di Milano, vers.27.03.09

SPOSTAMENTI RIGIDI DELLE ASTE

$u_{AAB} =$	$u_{BBC} =$	$u_{CCD} =$	$u_{BBE} =$	$u_{EEF} =$	$u_{FFG} =$
$v_{AAB} =$	$v_{BBC} =$	$v_{CCD} =$	$v_{BBE} =$	$v_{EEF} =$	$v_{FFG} =$
$\phi_{AAB} =$	$\phi_{BBC} =$	$\phi_{CCD} =$	$\phi_{BBE} =$	$\phi_{EEF} =$	$\phi_{FFG} =$
$u_{GGD} =$	$u_{DDH} =$	$u_{GGI} =$			
$v_{GGD} =$	$v_{DDH} =$	$v_{GGI} =$			
$\phi_{GGD} =$	$\phi_{DDH} =$	$\phi_{GGI} =$			

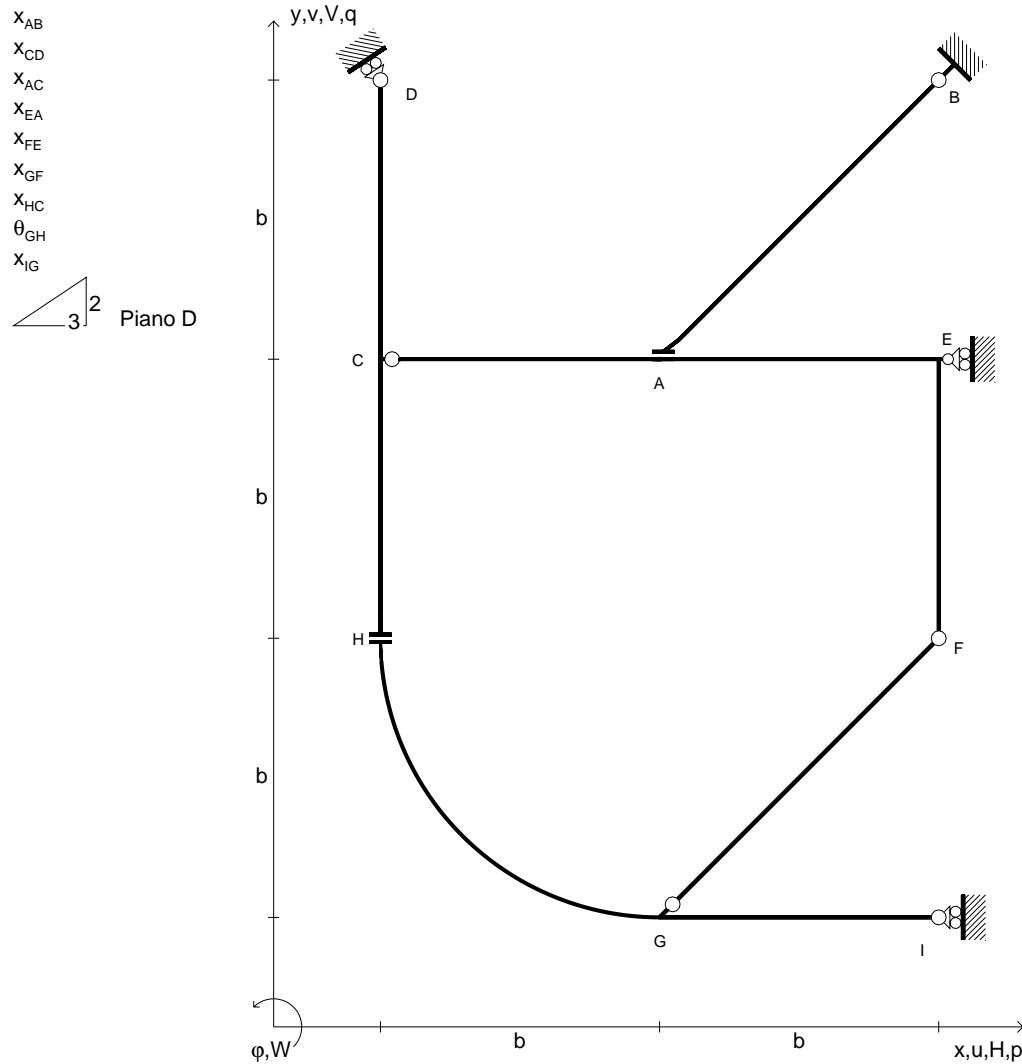


Svolgere l'analisi cinematica (geometrica e analitica).
Tracciare il meccanismo o i meccanismi della struttura.
Tracciare le mappe degli spost. orizzontali e verticali.

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.
Piano di scorrimento del vincolo con inclinazione assegnata.
@ Adolfo Zavelani Rossi, Politecnico di Milano, vers.27.03.09

SPOSTAMENTI RIGIDI DELLE ASTE

$u_{AAB} =$	$u_{CCD} =$	$u_{AAC} =$	$u_{EEA} =$	$u_{FFG} =$	$u_{DDH} =$
$v_{AAB} =$	$v_{CCD} =$	$v_{AAC} =$	$v_{EEA} =$	$v_{FFG} =$	$v_{DDH} =$
$\phi_{AAB} =$	$\phi_{CCD} =$	$\phi_{AAC} =$	$\phi_{EEA} =$	$\phi_{FFG} =$	$\phi_{DDH} =$
$u_{FFD} =$	$u_{IIF} =$	$u_{BBI} =$			
$v_{FFD} =$	$v_{IIF} =$	$v_{BBI} =$			
$\phi_{FFD} =$	$\phi_{IIF} =$	$\phi_{BBI} =$			



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

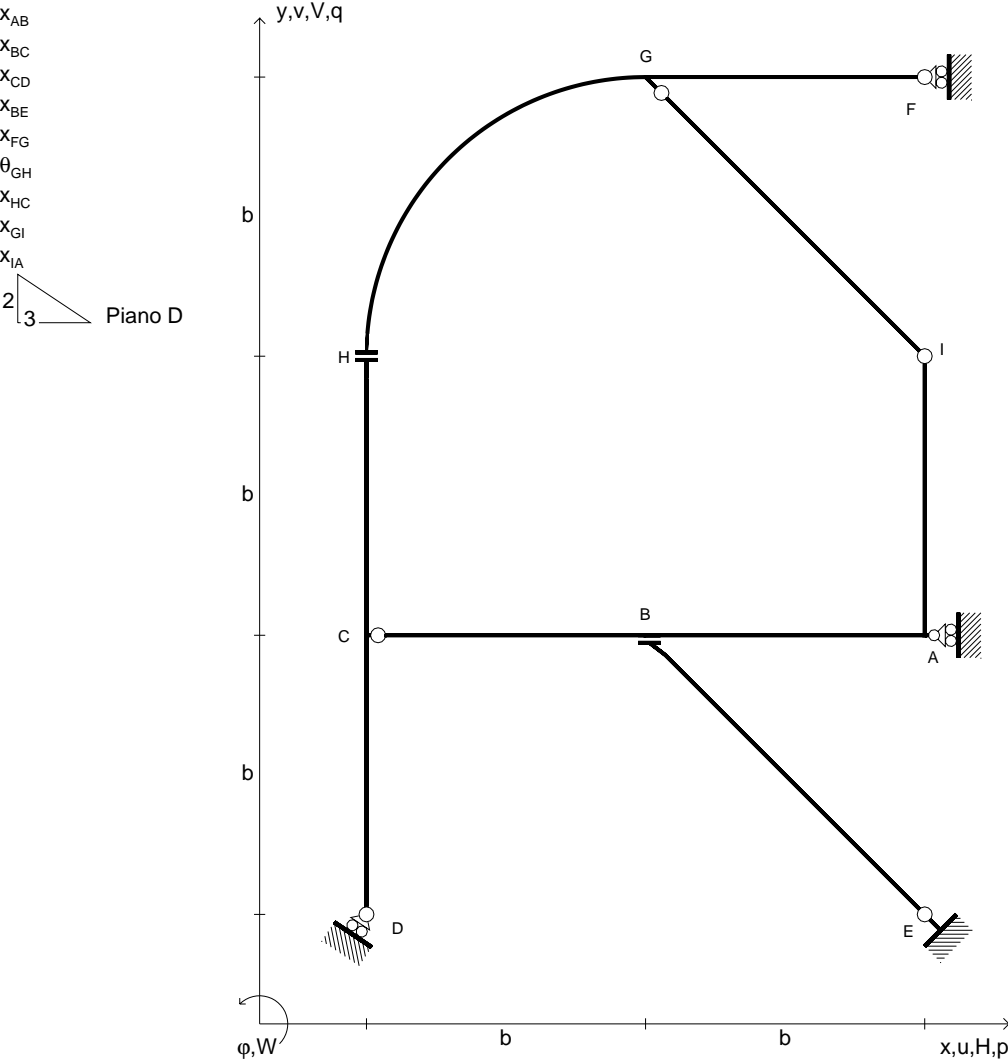
Calcolare il meccanismo o i meccanismi della struttura.
Rappresentare schema della struttura e matrice di congruenza.
 $J_{YZ} - x_{YZ} - \theta_{YZ}$ riferimento locale asta YZ con origine in Y.
Piano di scorrimento del vincolo con inclinazione assegnata.
@ Adolfo Zavelani Rossi, Politecnico di Milano, vers.27.03.09

SPOSTAMENTI RIGIDI DELLE ASTE

$u_{AAB} =$	$u_{CCD} =$	$u_{AAC} =$	$u_{EEA} =$	$u_{FFE} =$	$u_{GGF} =$
$v_{AAB} =$	$v_{CCD} =$	$v_{AAC} =$	$v_{EEA} =$	$v_{FFE} =$	$v_{GGF} =$
$\phi_{AAB} =$	$\phi_{CCD} =$	$\phi_{AAC} =$	$\phi_{EEA} =$	$\phi_{FFE} =$	$\phi_{GGF} =$
$u_{HHC} =$	$u_{GGH} =$	$u_{IIG} =$			
$v_{HHC} =$	$v_{GGH} =$	$v_{IIG} =$			
$\phi_{HHC} =$	$\phi_{GGH} =$	$\phi_{IIG} =$			

@ Adolfo Zavelani Rossi, Politecnico di Milano, vers.27.03.09

27.03.09

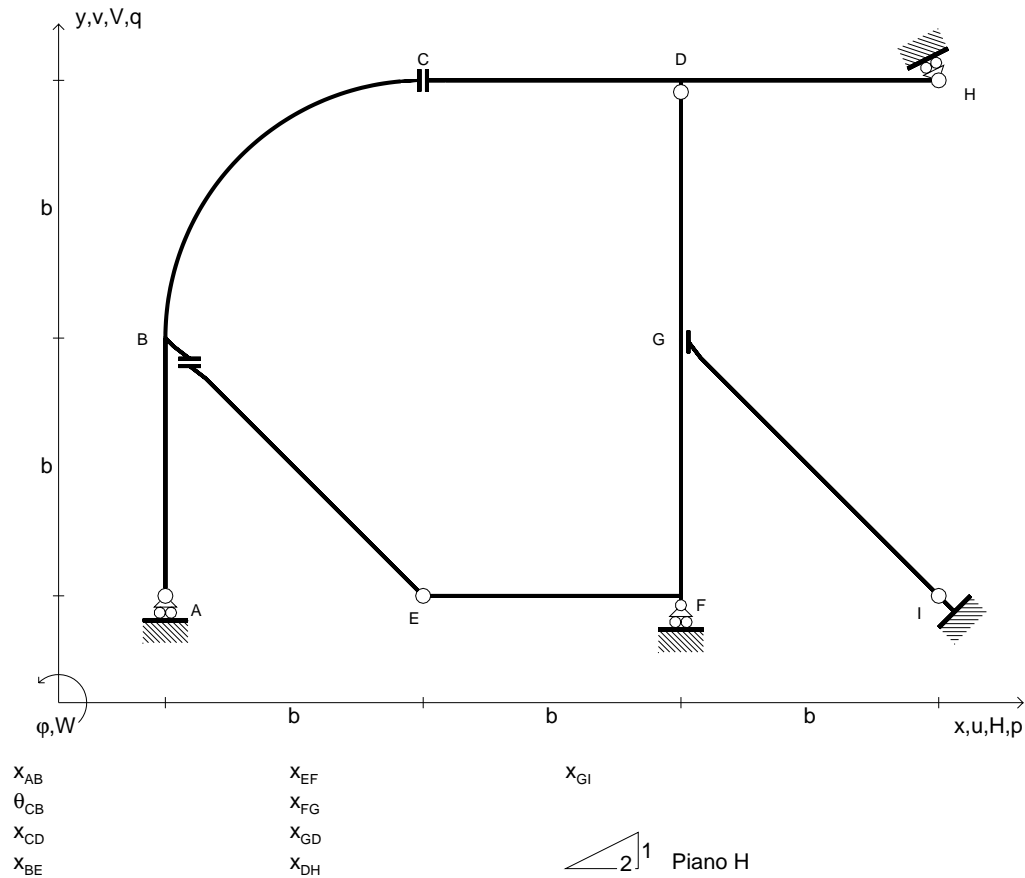


SPOSTAMENTI RIGIDI DELLE ASTE

$u_{AAB} =$	$u_{BBC} =$	$u_{CCD} =$	$u_{BBE} =$	$u_{FFG} =$	$u_{GGH} =$
$v_{AAB} =$	$v_{BBC} =$	$v_{CCD} =$	$v_{BBE} =$	$v_{FFG} =$	$v_{GGH} =$
$\varphi_{AAB} =$	$\varphi_{BBC} =$	$\varphi_{CCD} =$	$\varphi_{BBE} =$	$\varphi_{FFG} =$	$\varphi_{GGH} =$
$u_{HHC} =$	$u_{GGI} =$	$u_{IIA} =$			
$v_{HHC} =$	$v_{GGI} =$	$v_{IIA} =$			
$\varphi_{HHC} =$	$\varphi_{GGI} =$	$\varphi_{IIA} =$			

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 .
Piano di scorrimento del vincolo con inclinazione assegnata.
@ Adolfo Zavelani Rossi, Politecnico di Milano, vers.27.03.09

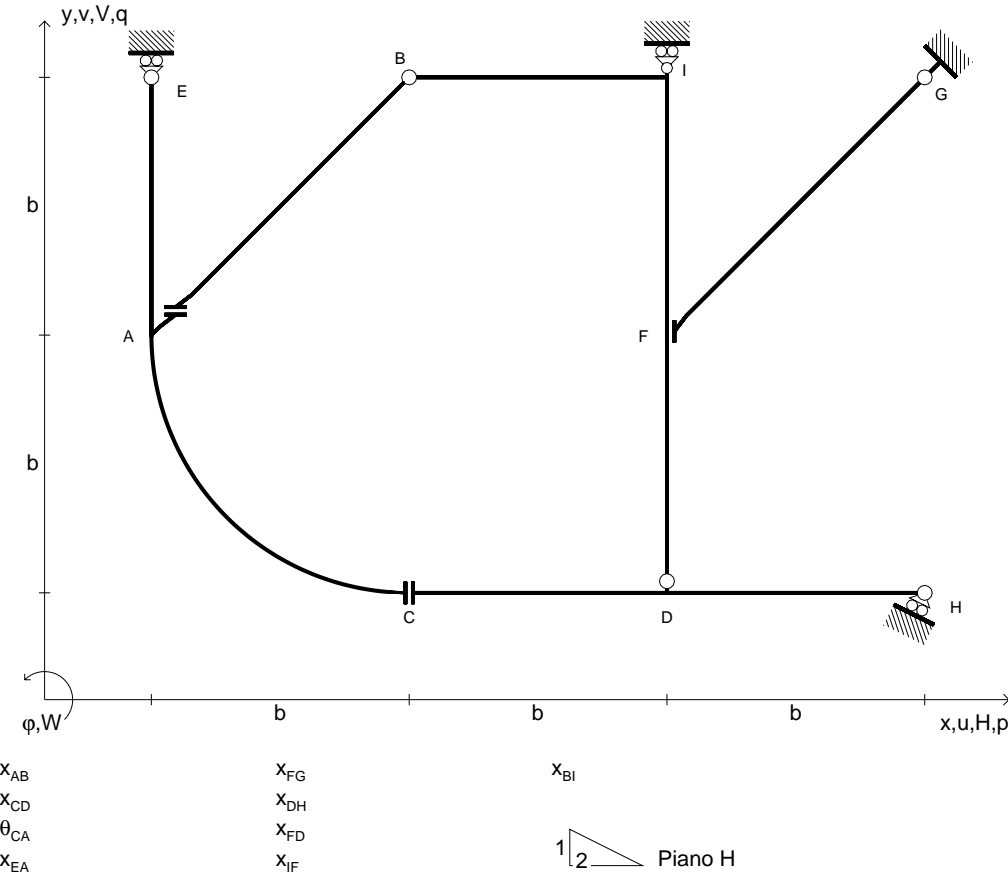


Svolgere l'analisi cinematica (geometrica e analitica).
Tracciare il meccanismo o i meccanismi della struttura.
Tracciare le mappe degli spost. orizzontali e verticali.

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.
Piano di scorrimento del vincolo con inclinazione assegnata.
@ Adolfo Zavelani Rossi, Politecnico di Milano, vers.27.03.09

SPOSTAMENTI RIGIDI DELLE ASTE

$u_{AAB} =$	$u_{CCB} =$	$u_{CCD} =$	$u_{BBE} =$	$u_{EEF} =$	$u_{FFG} =$
$v_{AAB} =$	$v_{CCB} =$	$v_{CCD} =$	$v_{BBE} =$	$v_{EEF} =$	$v_{FFG} =$
$\phi_{AAB} =$	$\phi_{CCB} =$	$\phi_{CCD} =$	$\phi_{BBE} =$	$\phi_{EEF} =$	$\phi_{FFG} =$
$u_{GGD} =$	$u_{DDH} =$	$u_{GGI} =$			
$v_{GGD} =$	$v_{DDH} =$	$v_{GGI} =$			
$\phi_{GGD} =$	$\phi_{DDH} =$	$\phi_{GGI} =$			

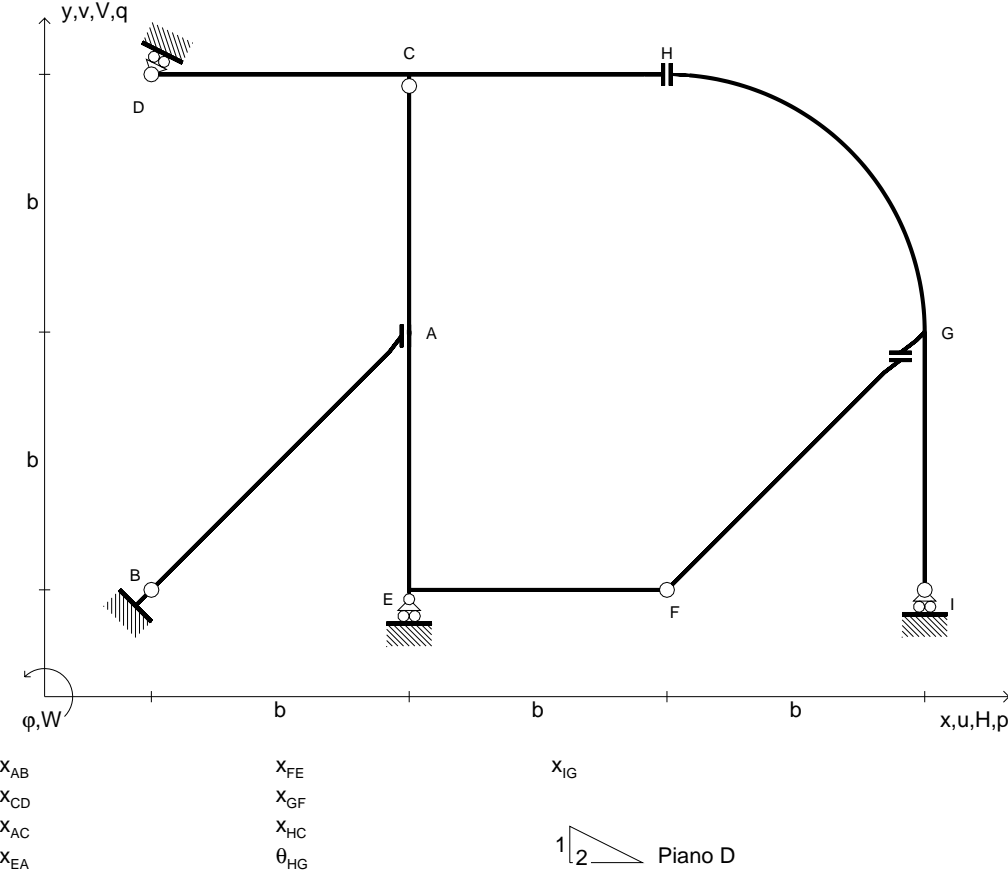


SPOSTAMENTI RIGIDI DELLE ASTE

$u_{AAB} =$	$u_{CCD} =$	$u_{CCA} =$	$u_{EEA} =$	$u_{FFG} =$	$u_{DDH} =$
$v_{AAB} =$	$v_{CCD} =$	$v_{CCA} =$	$v_{EEA} =$	$v_{FFG} =$	$v_{DDH} =$
$\phi_{AAB} =$	$\phi_{CCD} =$	$\phi_{CCA} =$	$\phi_{EEA} =$	$\phi_{FFG} =$	$\phi_{DDH} =$
$u_{FFD} =$	$u_{IIF} =$	$u_{BBI} =$			
$v_{FFD} =$	$v_{IIF} =$	$v_{BBI} =$			
$\phi_{FFD} =$	$\phi_{IIF} =$	$\phi_{BBI} =$			

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.
Piano di scorrimento del vincolo con inclinazione assegnata.
@ Adolfo Zavelani Rossi, Politecnico di Milano, vers.27.03.09

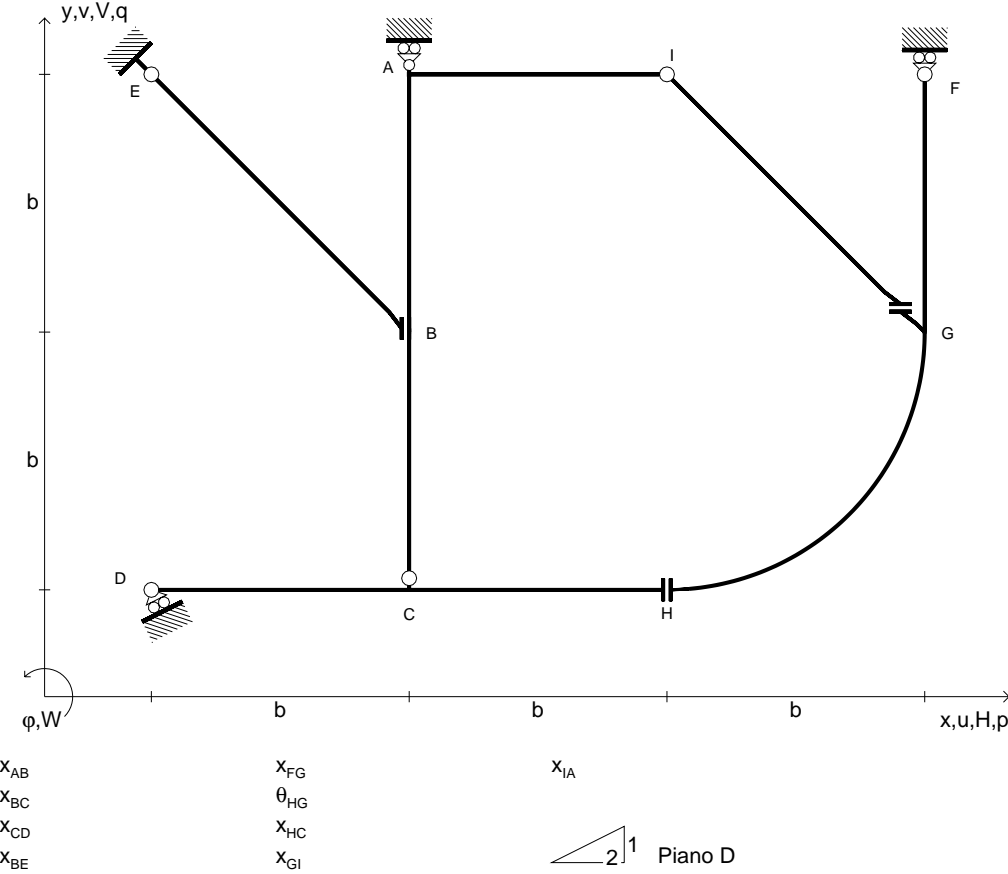


SPOSTAMENTI RIGIDI DELLE ASTE

$u_{AAB} =$	$u_{CCD} =$	$u_{AAC} =$	$u_{EEA} =$	$u_{FFE} =$	$u_{GGF} =$
$v_{AAB} =$	$v_{CCD} =$	$v_{AAC} =$	$v_{EEA} =$	$v_{FFE} =$	$v_{GGF} =$
$\phi_{AAB} =$	$\phi_{CCD} =$	$\phi_{AAC} =$	$\phi_{EEA} =$	$\phi_{FFE} =$	$\phi_{GGF} =$
$u_{HHC} =$	$u_{HHG} =$	$u_{IIG} =$			
$v_{HHC} =$	$v_{HHG} =$	$v_{IIG} =$			
$\phi_{HHC} =$	$\phi_{HHG} =$	$\phi_{IIG} =$			

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.
Piano di scorrimento del vincolo con inclinazione assegnata.
@ Adolfo Zavelani Rossi, Politecnico di Milano, vers.27.03.09

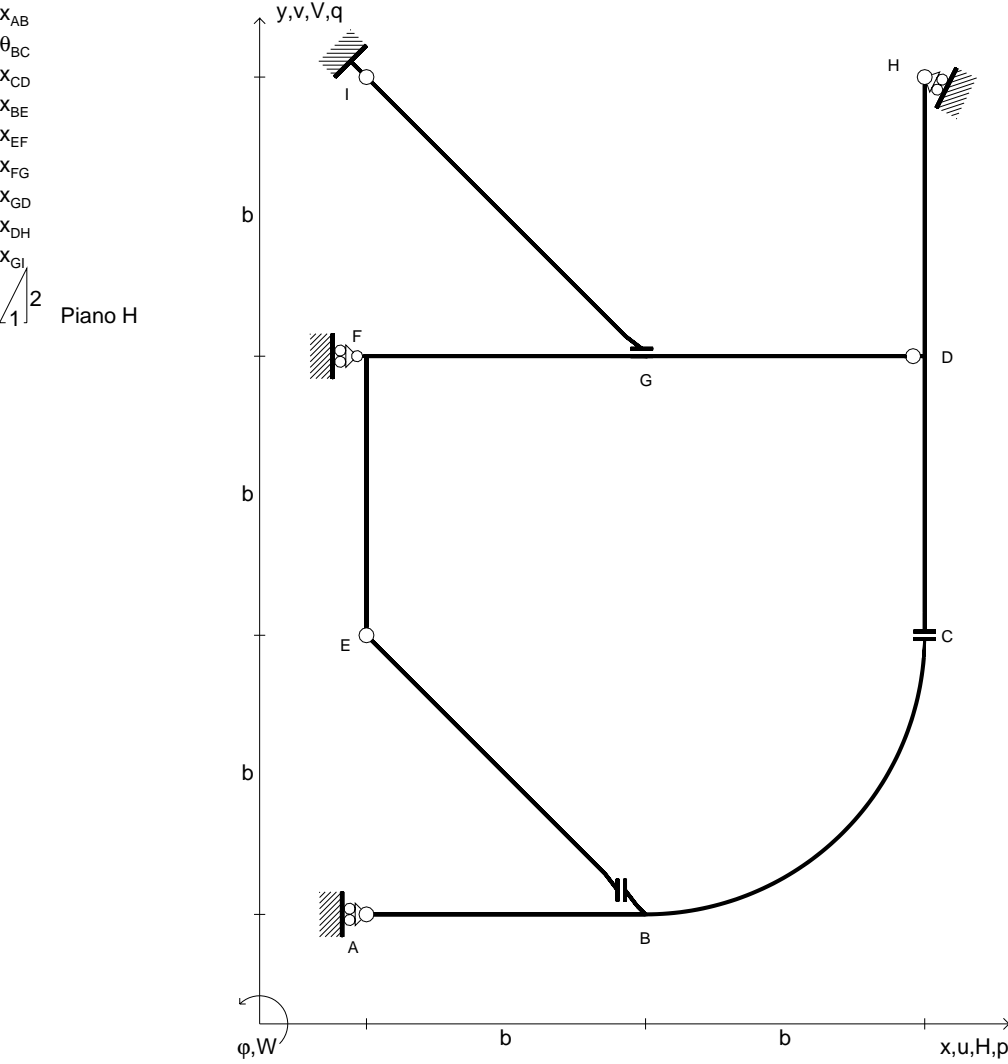


SPOSTAMENTI RIGIDI DELLE ASTE

$u_{AAB} =$	$u_{BBC} =$	$u_{CCD} =$	$u_{BBE} =$	$u_{FFG} =$	$u_{HHG} =$
$v_{AAB} =$	$v_{BBC} =$	$v_{CCD} =$	$v_{BBE} =$	$v_{FFG} =$	$v_{HHG} =$
$\phi_{AAB} =$	$\phi_{BBC} =$	$\phi_{CCD} =$	$\phi_{BBE} =$	$\phi_{FFG} =$	$\phi_{HHG} =$
$u_{HHC} =$	$u_{GGI} =$	$u_{IIA} =$			
$v_{HHC} =$	$v_{GGI} =$	$v_{IIA} =$			
$\phi_{HHC} =$	$\phi_{GGI} =$	$\phi_{IIA} =$			

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.
Piano di scorrimento del vincolo con inclinazione assegnata.
@ Adolfo Zavelani Rossi, Politecnico di Milano, vers.27.03.09

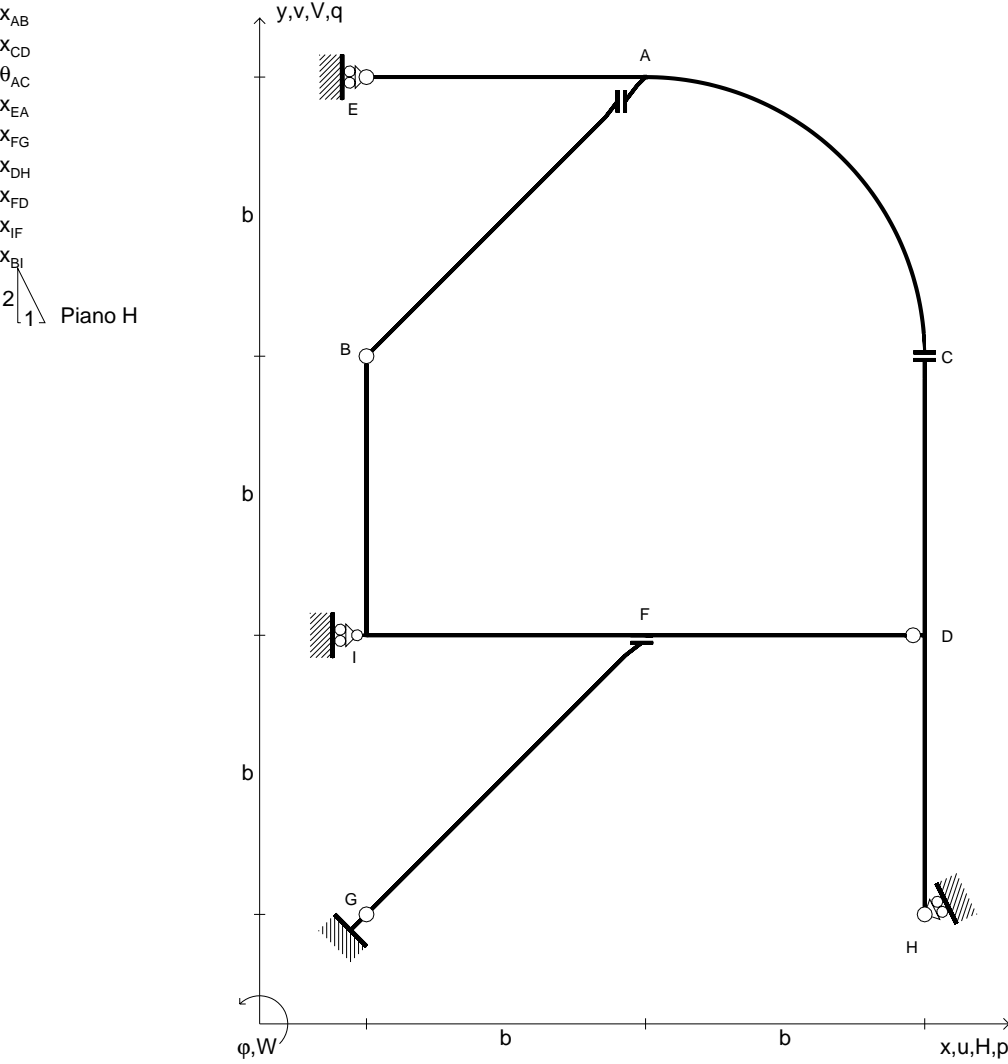


Svolgere l'analisi cinematica (geometrica e analitica).
Tracciare il meccanismo o i meccanismi della struttura.
Tracciare le mappe degli spost. orizzontali e verticali.

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.
Piano di scorrimento del vincolo con inclinazione assegnata.
@ Adolfo Zavelani Rossi, Politecnico di Milano, vers.27.03.09

SPOSTAMENTI RIGIDI DELLE ASTE

$u_{AAB} =$	$u_{BBC} =$	$u_{CCD} =$	$u_{BBE} =$	$u_{EEF} =$	$u_{FFG} =$
$v_{AAB} =$	$v_{BBC} =$	$v_{CCD} =$	$v_{BBE} =$	$v_{EEF} =$	$v_{FFG} =$
$\phi_{AAB} =$	$\phi_{BBC} =$	$\phi_{CCD} =$	$\phi_{BBE} =$	$\phi_{EEF} =$	$\phi_{FFG} =$
$u_{GGD} =$	$u_{DDH} =$	$u_{GGI} =$			
$v_{GGD} =$	$v_{DDH} =$	$v_{GGI} =$			
$\phi_{GGD} =$	$\phi_{DDH} =$	$\phi_{GGI} =$			

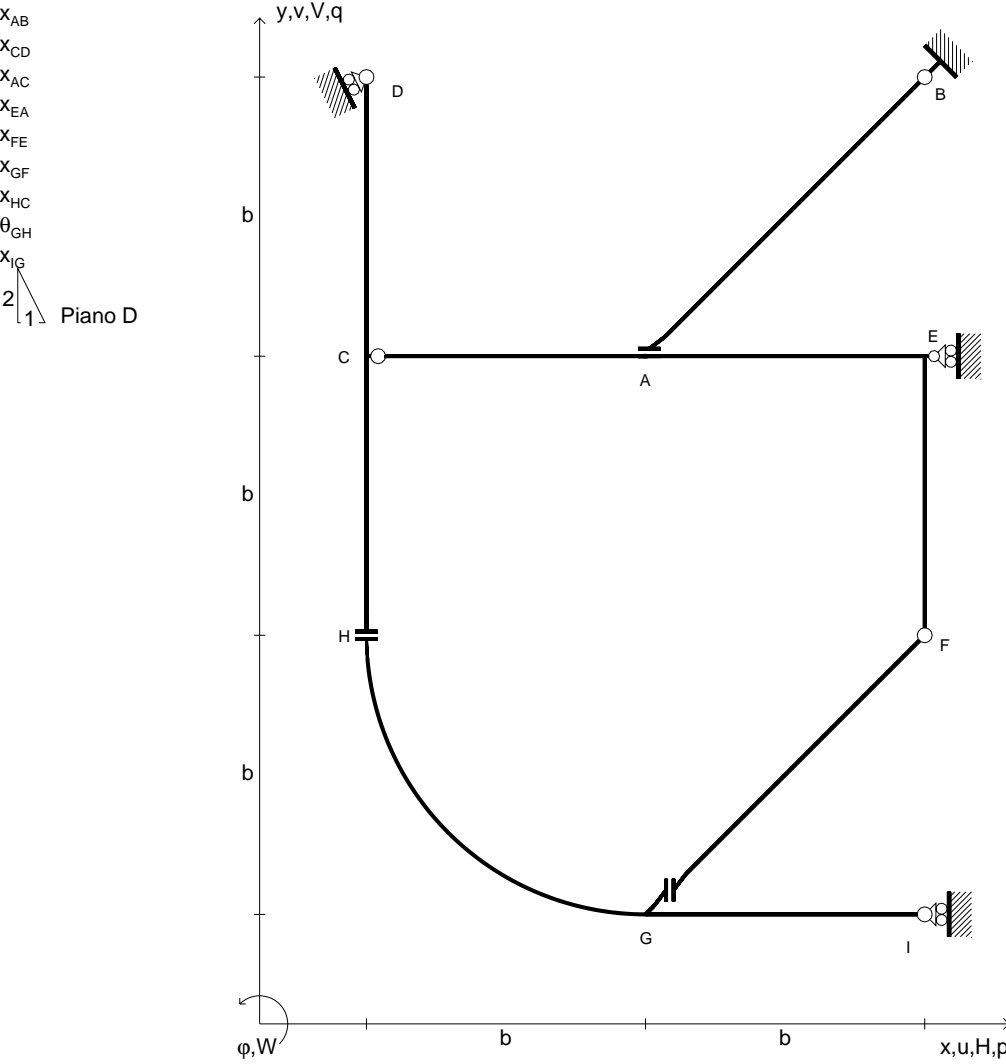


SPOSTAMENTI RIGIDI DELLE ASTE

$u_{AAB} =$	$u_{CCD} =$	$u_{AAC} =$	$u_{EEA} =$	$u_{FFG} =$	$u_{DDH} =$
$v_{AAB} =$	$v_{CCD} =$	$v_{AAC} =$	$v_{EEA} =$	$v_{FFG} =$	$v_{DDH} =$
$\phi_{AAB} =$	$\phi_{CCD} =$	$\phi_{AAC} =$	$\phi_{EEA} =$	$\phi_{FFG} =$	$\phi_{DDH} =$
$u_{FFD} =$	$u_{IIF} =$	$u_{BBI} =$			
$v_{FFD} =$	$v_{IIF} =$	$v_{BBI} =$			
$\phi_{FFD} =$	$\phi_{IIF} =$	$\phi_{BBI} =$			

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.
Piano di scorrimento del vincolo con inclinazione assegnata.
@ Adolfo Zavelani Rossi, Politecnico di Milano, vers.27.03.09

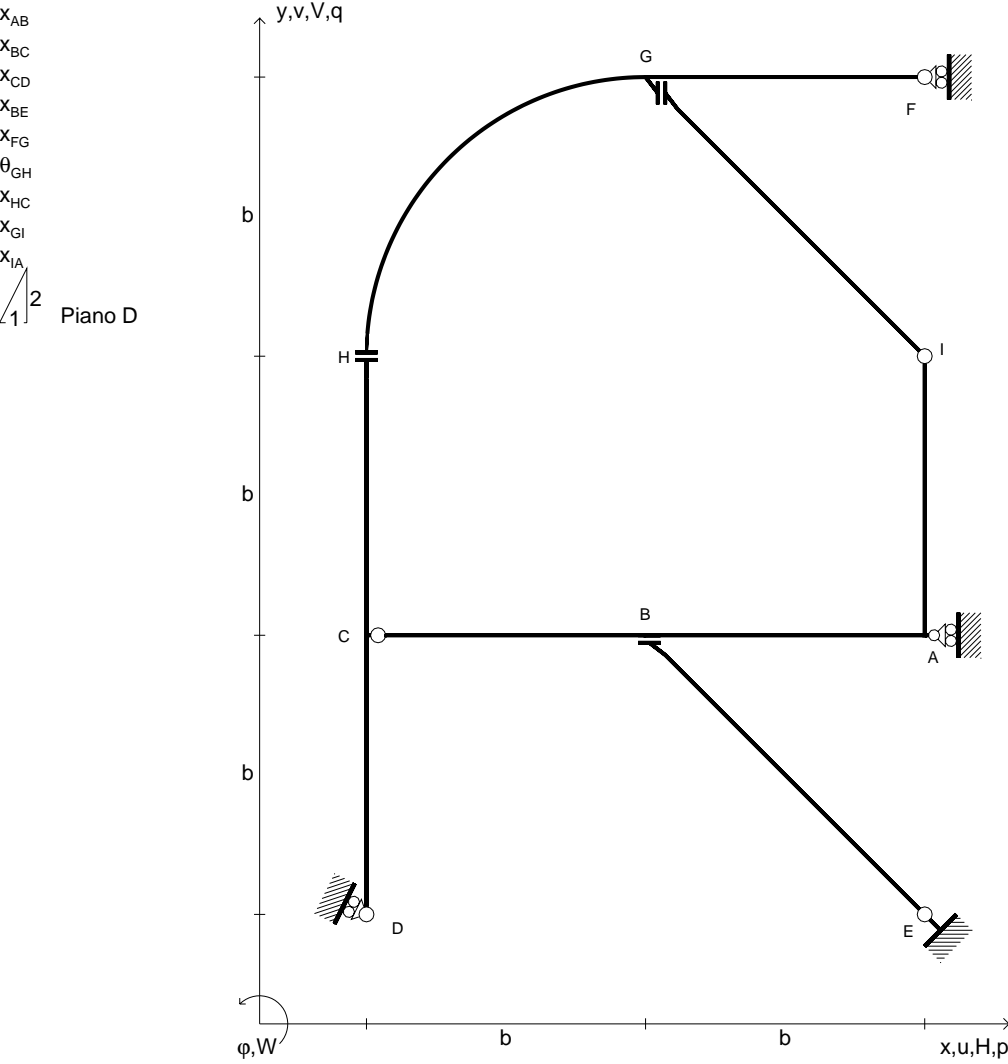


Svolgere l'analisi cinematica (geometrica e analitica).
Tracciare il meccanismo o i meccanismi della struttura.
Tracciare le mappe degli spost. orizzontali e verticali.

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.
Piano di scorrimento del vincolo con inclinazione assegnata.
@ Adolfo Zavelani Rossi, Politecnico di Milano, vers.27.03.09

SPOSTAMENTI RIGIDI DELLE ASTE

$u_{AAB} =$	$u_{CCD} =$	$u_{AAC} =$	$u_{EEA} =$	$u_{FFE} =$	$u_{GGF} =$
$v_{AAB} =$	$v_{CCD} =$	$v_{AAC} =$	$v_{EEA} =$	$v_{FFE} =$	$v_{GGF} =$
$\phi_{AAB} =$	$\phi_{CCD} =$	$\phi_{AAC} =$	$\phi_{EEA} =$	$\phi_{FFE} =$	$\phi_{GGF} =$
$u_{HHC} =$	$u_{GGH} =$	$u_{IIG} =$			
$v_{HHC} =$	$v_{GGH} =$	$v_{IIG} =$			
$\phi_{HHC} =$	$\phi_{GGH} =$	$\phi_{IIG} =$			

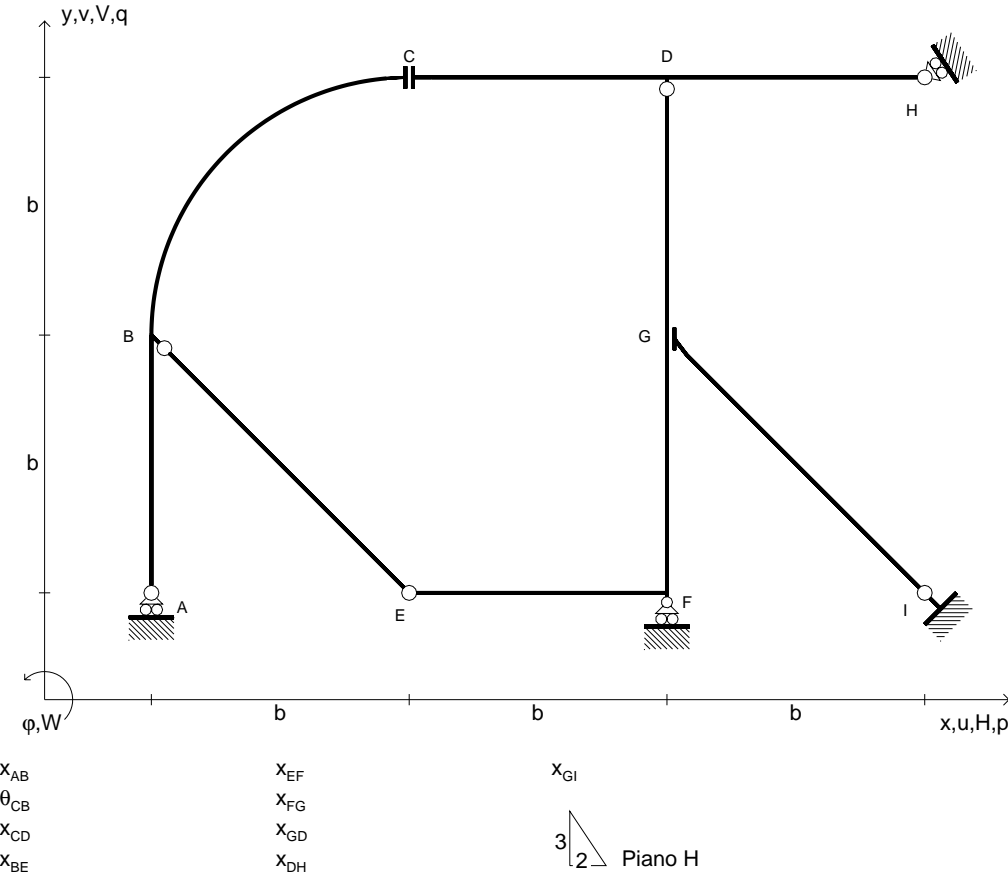


SPOSTAMENTI RIGIDI DELLE ASTE

$u_{AAB} =$	$u_{BBC} =$	$u_{CCD} =$	$u_{BBE} =$	$u_{FFG} =$	$u_{GGH} =$
$v_{AAB} =$	$v_{BBC} =$	$v_{CCD} =$	$v_{BBE} =$	$v_{FFG} =$	$v_{GGH} =$
$\phi_{AAB} =$	$\phi_{BBC} =$	$\phi_{CCD} =$	$\phi_{BBE} =$	$\phi_{FFG} =$	$\phi_{GGH} =$
$u_{HHC} =$	$u_{GGI} =$	$u_{IIA} =$			
$v_{HHC} =$	$v_{GGI} =$	$v_{IIA} =$			
$\phi_{HHC} =$	$\phi_{GGI} =$	$\phi_{IIA} =$			

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.
Piano di scorrimento del vincolo con inclinazione assegnata.
@ Adolfo Zavelani Rossi, Politecnico di Milano, vers.27.03.09

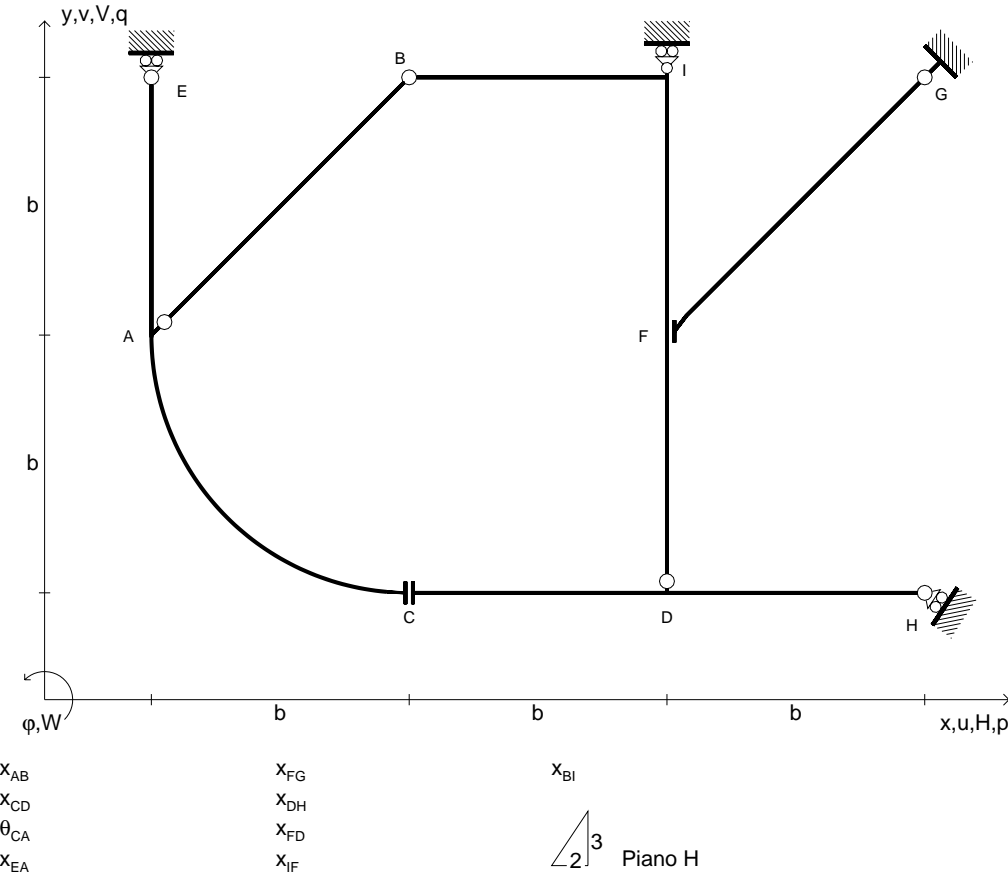


SPOSTAMENTI RIGIDI DELLE ASTE

$u_{AAB} =$	$u_{CCB} =$	$u_{CCD} =$	$u_{BBE} =$	$u_{EEF} =$	$u_{FFG} =$
$v_{AAB} =$	$v_{CCB} =$	$v_{CCD} =$	$v_{BBE} =$	$v_{EEF} =$	$v_{FFG} =$
$\phi_{AAB} =$	$\phi_{CCB} =$	$\phi_{CCD} =$	$\phi_{BBE} =$	$\phi_{EEF} =$	$\phi_{FFG} =$
$u_{GGD} =$	$u_{DDH} =$	$u_{GGI} =$			
$v_{GGD} =$	$v_{DDH} =$	$v_{GGI} =$			
$\phi_{GGD} =$	$\phi_{DDH} =$	$\phi_{GGI} =$			

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.
Piano di scorrimento del vincolo con inclinazione assegnata.
@ Adolfo Zavelani Rossi, Politecnico di Milano, vers.27.03.09

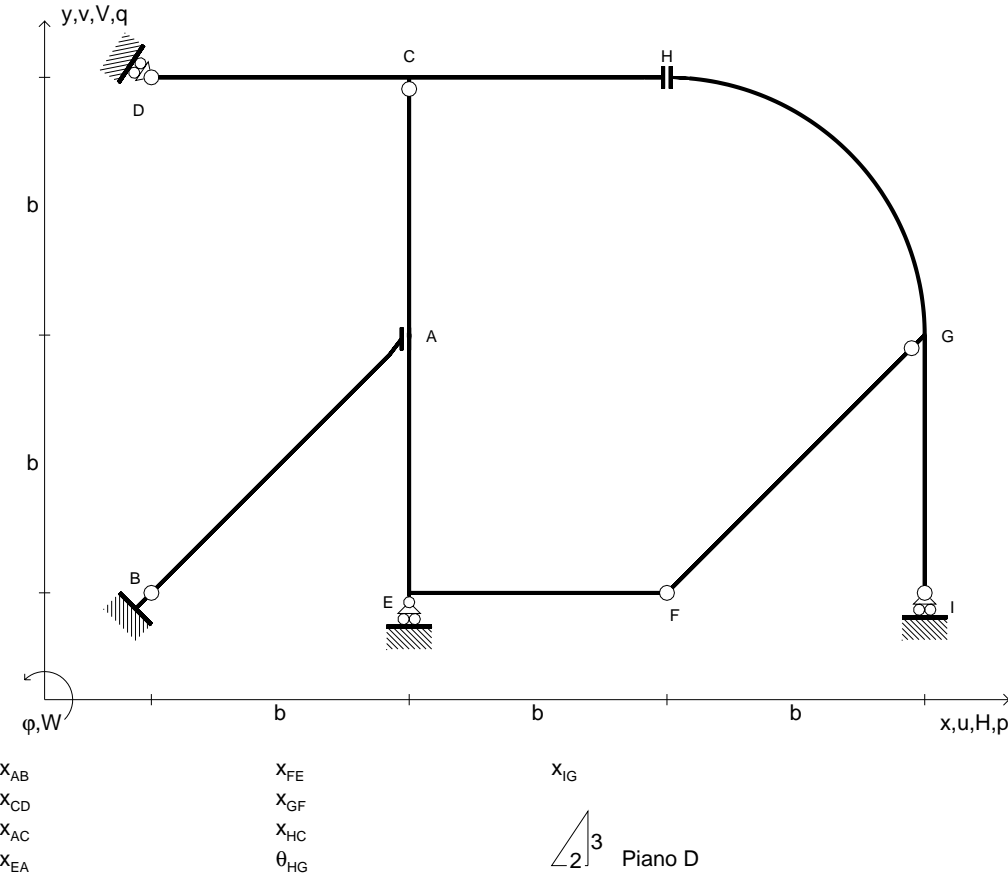


SPOSTAMENTI RIGIDI DELLE ASTE

$u_{AAB} =$	$u_{CCD} =$	$u_{CCA} =$	$u_{EEA} =$	$u_{FFG} =$	$u_{DDH} =$
$v_{AAB} =$	$v_{CCD} =$	$v_{CCA} =$	$v_{EEA} =$	$v_{FFG} =$	$v_{DDH} =$
$\phi_{AAB} =$	$\phi_{CCD} =$	$\phi_{CCA} =$	$\phi_{EEA} =$	$\phi_{FFG} =$	$\phi_{DDH} =$
$u_{FFD} =$	$u_{IIF} =$	$u_{BBI} =$			
$v_{FFD} =$	$v_{IIF} =$	$v_{BBI} =$			
$\phi_{FFD} =$	$\phi_{IIF} =$	$\phi_{BBI} =$			

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.
Piano di scorrimento del vincolo con inclinazione assegnata.
@ Adolfo Zavelani Rossi, Politecnico di Milano, vers.27.03.09

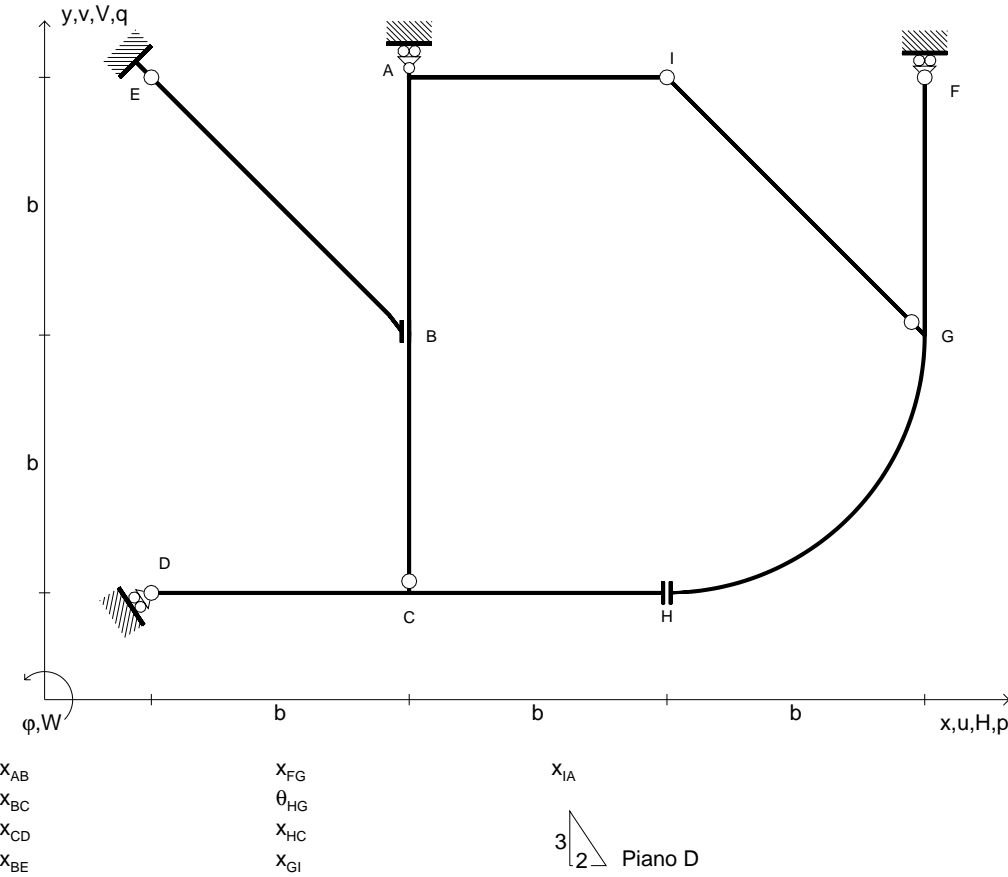


SPOSTAMENTI RIGIDI DELLE ASTE

$u_{AAB} =$	$u_{CCD} =$	$u_{AAC} =$	$u_{EEA} =$	$u_{FFE} =$	$u_{GGF} =$
$v_{AAB} =$	$v_{CCD} =$	$v_{AAC} =$	$v_{EEA} =$	$v_{FFE} =$	$v_{GGF} =$
$\phi_{AAB} =$	$\phi_{CCD} =$	$\phi_{AAC} =$	$\phi_{EEA} =$	$\phi_{FFE} =$	$\phi_{GGF} =$
$u_{HHC} =$	$u_{HHG} =$	$u_{IIG} =$			
$v_{HHC} =$	$v_{HHG} =$	$v_{IIG} =$			
$\phi_{HHC} =$	$\phi_{HHG} =$	$\phi_{IIG} =$			

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.
Piano di scorrimento del vincolo con inclinazione assegnata.
@ Adolfo Zavelani Rossi, Politecnico di Milano, vers.27.03.09

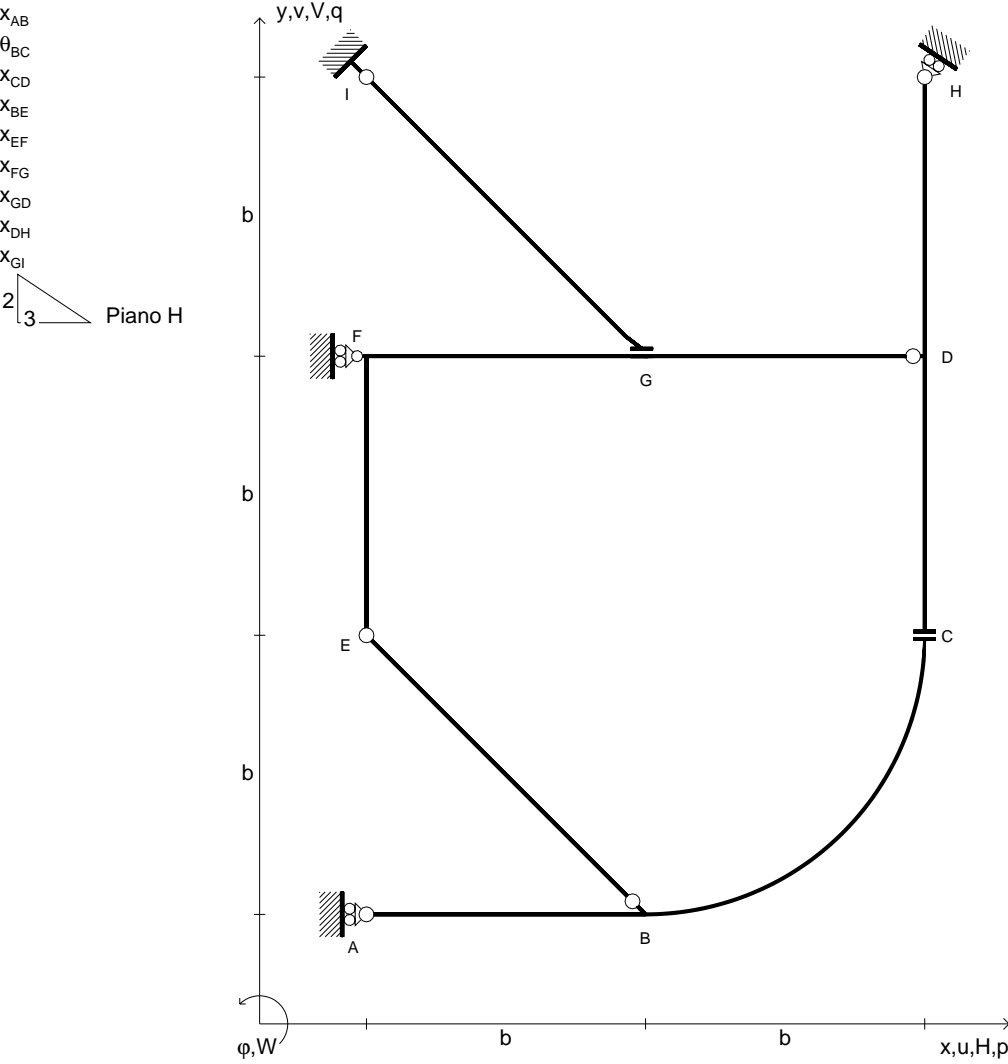


SPOSTAMENTI RIGIDI DELLE ASTE

$u_{AAB} =$	$u_{BBC} =$	$u_{CCD} =$	$u_{BBE} =$	$u_{FFG} =$	$u_{HHG} =$
$v_{AAB} =$	$v_{BBC} =$	$v_{CCD} =$	$v_{BBE} =$	$v_{FFG} =$	$v_{HHG} =$
$\phi_{AAB} =$	$\phi_{BBC} =$	$\phi_{CCD} =$	$\phi_{BBE} =$	$\phi_{FFG} =$	$\phi_{HHG} =$
$u_{HHC} =$	$u_{GGI} =$	$u_{IIA} =$			
$v_{HHC} =$	$v_{GGI} =$	$v_{IIA} =$			
$\phi_{HHC} =$	$\phi_{GGI} =$	$\phi_{IIA} =$			

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.
Piano di scorrimento del vincolo con inclinazione assegnata.
@ Adolfo Zavelani Rossi, Politecnico di Milano, vers.27.03.09

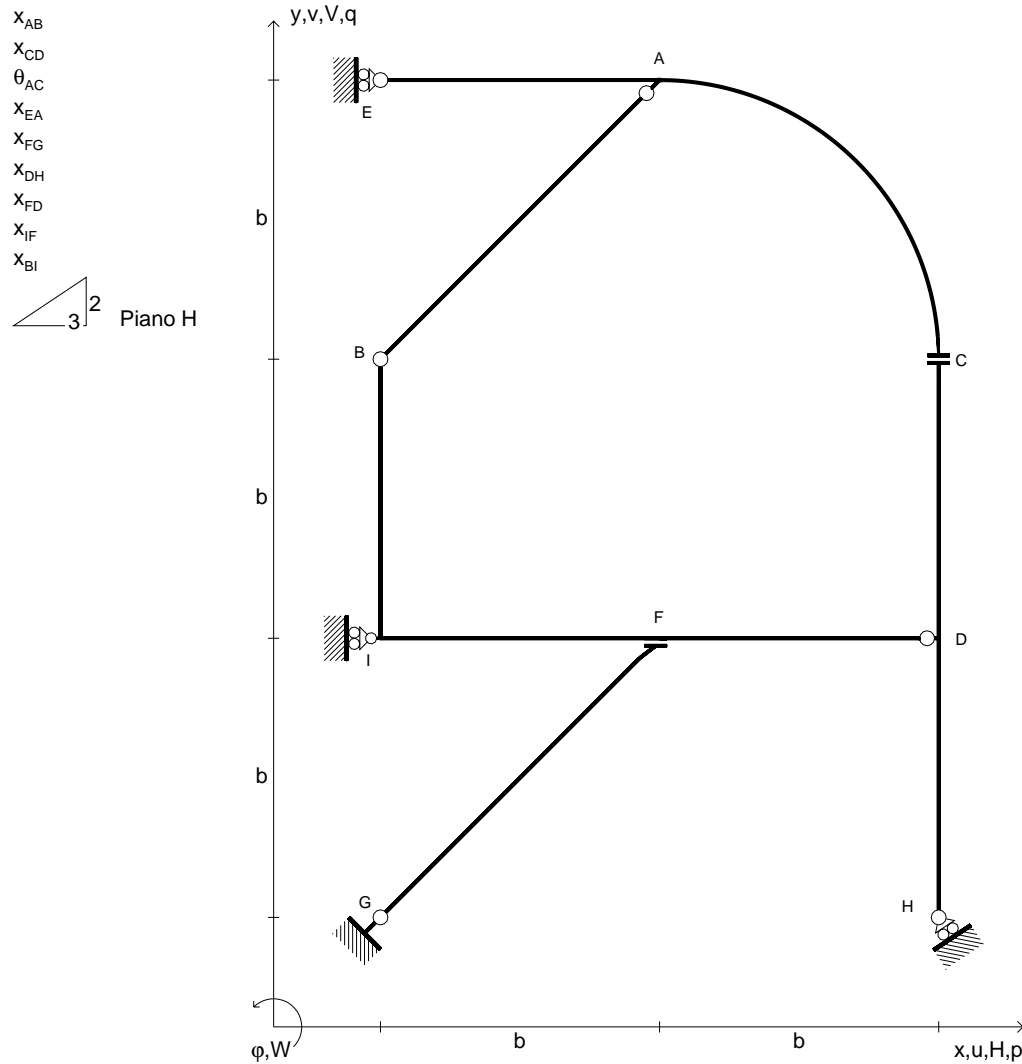


Svolgere l'analisi cinematica (geometrica e analitica).
Tracciare il meccanismo o i meccanismi della struttura.
Tracciare le mappe degli spost. orizzontali e verticali.

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 .
Piano di scorrimento del vincolo con inclinazione assegnata.
@ Adolfo Zavelani Rossi, Politecnico di Milano, vers.27.03.09

SPOSTAMENTI RIGIDI DELLE ASTE

$u_{AAB} =$	$u_{BBC} =$	$u_{CCD} =$	$u_{BBE} =$	$u_{EEF} =$	$u_{FFG} =$
$v_{AAB} =$	$v_{BBC} =$	$v_{CCD} =$	$v_{BBE} =$	$v_{EEF} =$	$v_{FFG} =$
$\varphi_{AAB} =$	$\varphi_{BBC} =$	$\varphi_{CCD} =$	$\varphi_{BBE} =$	$\varphi_{EEF} =$	$\varphi_{FFG} =$
$u_{GGD} =$	$u_{DDH} =$	$u_{GGI} =$			
$v_{GGD} =$	$v_{DDH} =$	$v_{GGI} =$			
$\varphi_{GGD} =$	$\varphi_{DDH} =$	$\varphi_{GGI} =$			



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.
Piano di scorrimento del vincolo con inclinazione assegnata.
@ Adolfo Zavelani Rossi, Politecnico di Milano, vers.27.03.09

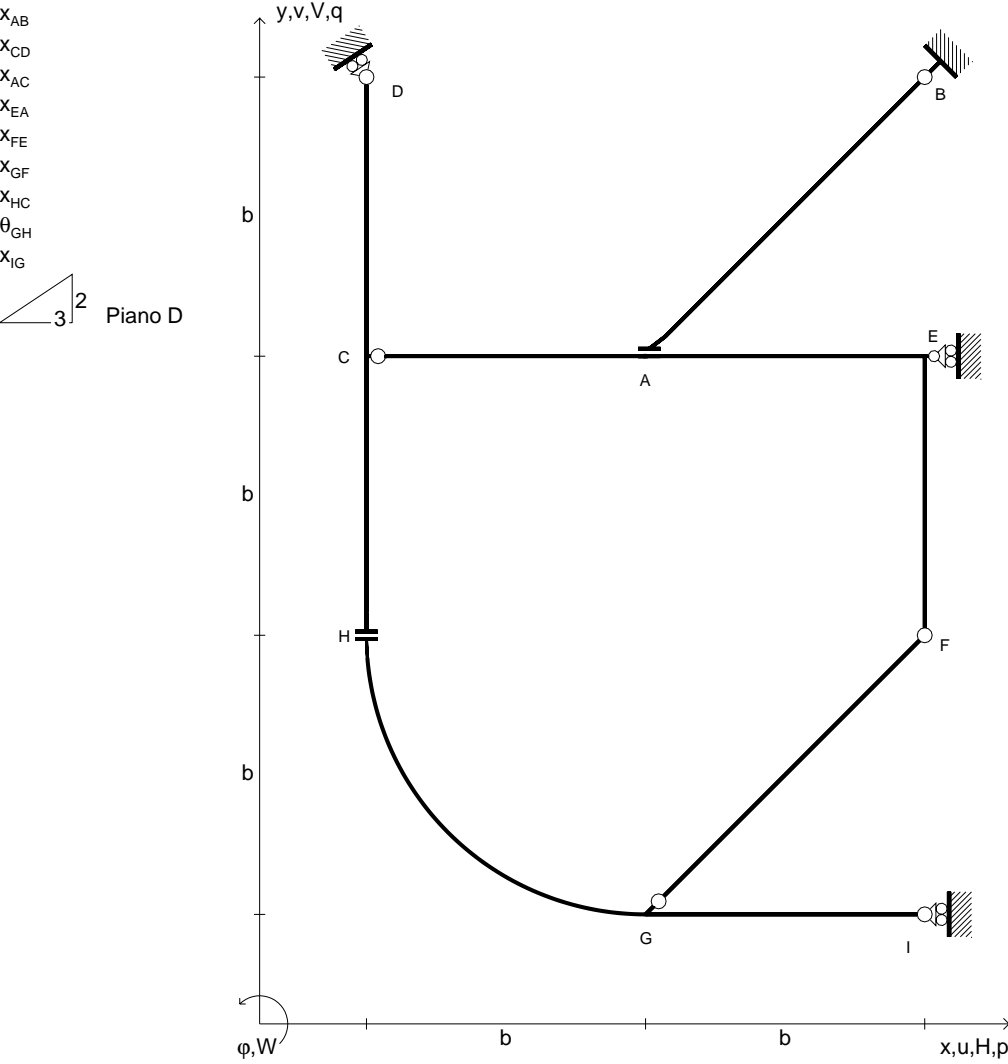
27.03.09

SPOSTAMENTI RIGIDI DELLE ASTE

$U_{AAB} =$	$U_{CCD} =$	$U_{AAC} =$	$U_{EEA} =$	$U_{FFG} =$	$U_{DDH} =$
$V_{AAB} =$	$V_{CCD} =$	$V_{AAC} =$	$V_{EEA} =$	$V_{FFG} =$	$V_{DDH} =$
$\Phi_{AAB} =$	$\Phi_{CCD} =$	$\Phi_{AAC} =$	$\Phi_{EEA} =$	$\Phi_{FFG} =$	$\Phi_{DDH} =$
$U_{FFD} =$	$U_{IIF} =$	$U_{BBI} =$			
$V_{FFD} =$	$V_{IIF} =$	$V_{BBI} =$			
$\Phi_{FFD} =$	$\Phi_{IIF} =$	$\Phi_{BBI} =$			

@ Adolfo Zavelani Rossi, Politecnico di Milano, vers.27.03.09

27.03.09

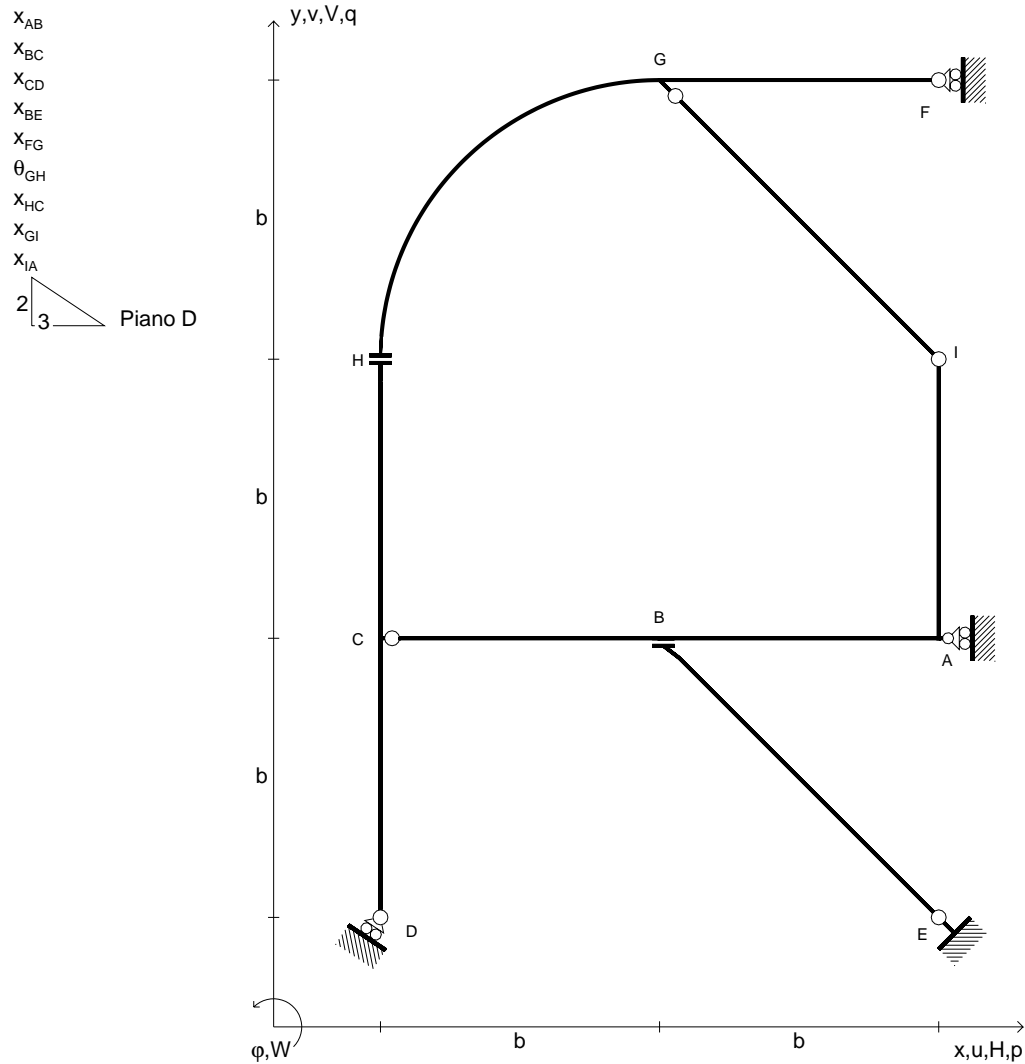


Svolgere l'analisi cinematica (geometrica e analitica).
Tracciare il meccanismo o i meccanismi della struttura.
Tracciare le mappe degli spost. orizzontali e verticali.

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.
Piano di scorrimento del vincolo con inclinazione assegnata.
@ Adolfo Zavelani Rossi, Politecnico di Milano, vers.27.03.09

SPOSTAMENTI RIGIDI DELLE ASTE

$u_{AAB} =$	$u_{CCD} =$	$u_{AAC} =$	$u_{EEA} =$	$u_{FFE} =$	$u_{GGF} =$
$v_{AAB} =$	$v_{CCD} =$	$v_{AAC} =$	$v_{EEA} =$	$v_{FFE} =$	$v_{GGF} =$
$\phi_{AAB} =$	$\phi_{CCD} =$	$\phi_{AAC} =$	$\phi_{EEA} =$	$\phi_{FFE} =$	$\phi_{GGF} =$
$u_{HHC} =$	$u_{GGH} =$	$u_{IIG} =$			
$v_{HHC} =$	$v_{GGH} =$	$v_{IIG} =$			
$\phi_{HHC} =$	$\phi_{GGH} =$	$\phi_{IIG} =$			



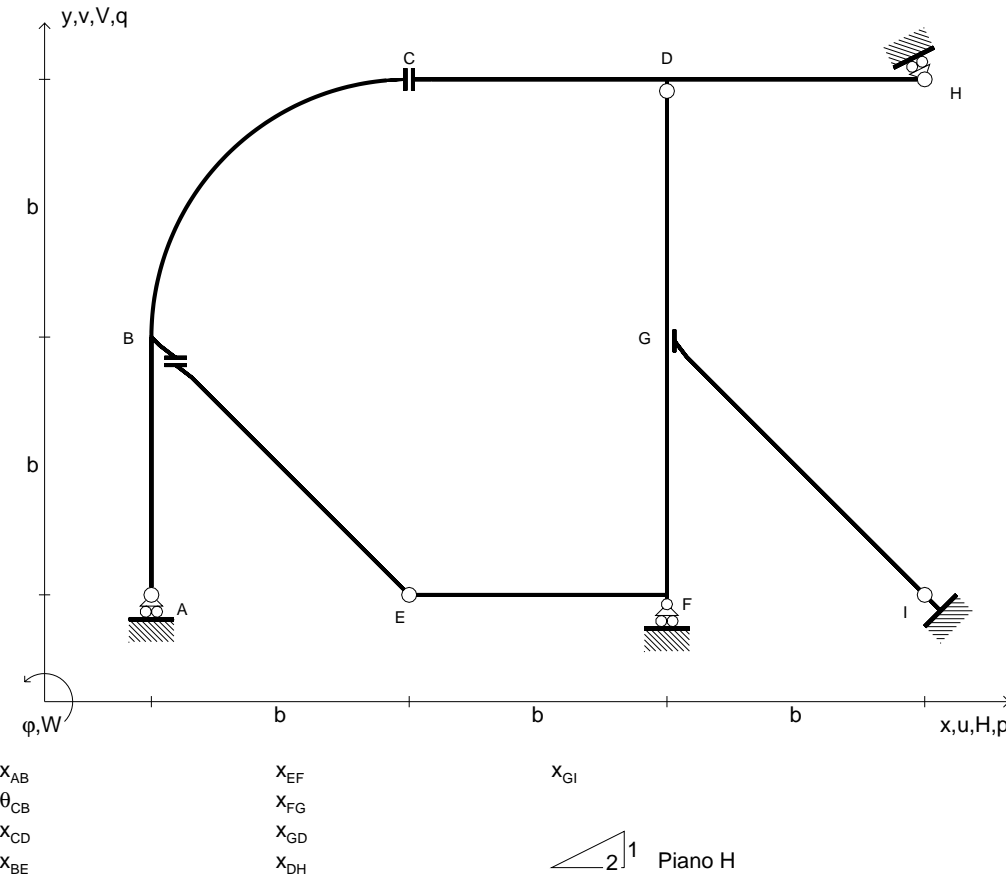
Svolgere l'analisi cinematica (geometrica e analitica).
Tracciare il meccanismo o i meccanismi della struttura.
Tracciare le mappe degli spost. orizzontali e verticali.

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.
Piano di scorrimento del vincolo con inclinazione assegnata.
@ Adolfo Zavelani Rossi, Politecnico di Milano, vers.27.03.09

SPOSTAMENTI RIGIDI DELLE ASTE

$u_{AAB} =$	$u_{BBC} =$	$u_{CCD} =$	$u_{BBE} =$	$u_{FFG} =$	$u_{GGH} =$
$v_{AAB} =$	$v_{BBC} =$	$v_{CCD} =$	$v_{BBE} =$	$v_{FFG} =$	$v_{GGH} =$
$\phi_{AAB} =$	$\phi_{BBC} =$	$\phi_{CCD} =$	$\phi_{BBE} =$	$\phi_{FFG} =$	$\phi_{GGH} =$
$u_{HHC} =$	$u_{GGI} =$	$u_{IIA} =$			
$v_{HHC} =$	$v_{GGI} =$	$v_{IIA} =$			
$\phi_{HHC} =$	$\phi_{GGI} =$	$\phi_{IIA} =$			

@ Adolfo Zavelani Rossi, Politecnico di Milano, vers.27.03.09

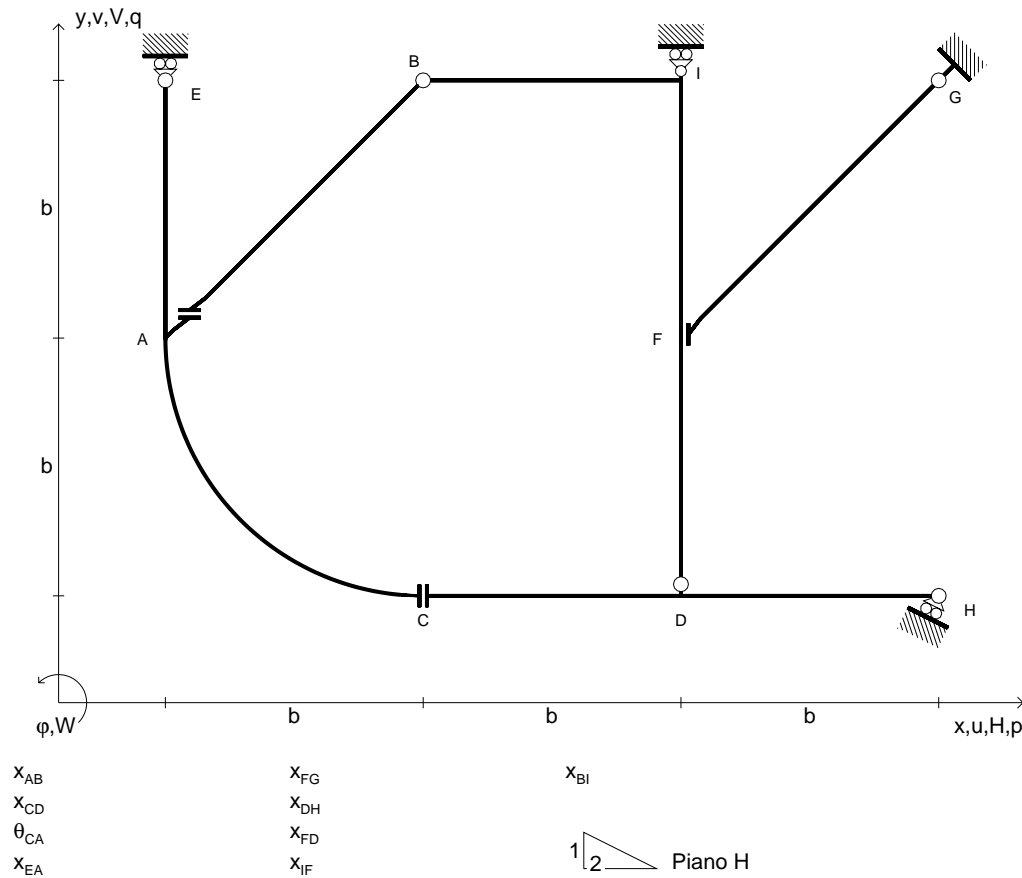


SPOSTAMENTI RIGIDI DELLE ASTE

$u_{AAB} =$	$u_{CCB} =$	$u_{CCD} =$	$u_{BBE} =$	$u_{EEF} =$	$u_{FFG} =$
$v_{AAB} =$	$v_{CCB} =$	$v_{CCD} =$	$v_{BBE} =$	$v_{EEF} =$	$v_{FFG} =$
$\phi_{AAB} =$	$\phi_{CCB} =$	$\phi_{CCD} =$	$\phi_{BBE} =$	$\phi_{EEF} =$	$\phi_{FFG} =$
$u_{GGD} =$	$u_{DDH} =$	$u_{GGI} =$			
$v_{GGD} =$	$v_{DDH} =$	$v_{GGI} =$			
$\phi_{GGD} =$	$\phi_{DDH} =$	$\phi_{GGI} =$			

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.
Piano di scorrimento del vincolo con inclinazione assegnata.
@ Adolfo Zavelani Rossi, Politecnico di Milano, vers.27.03.09

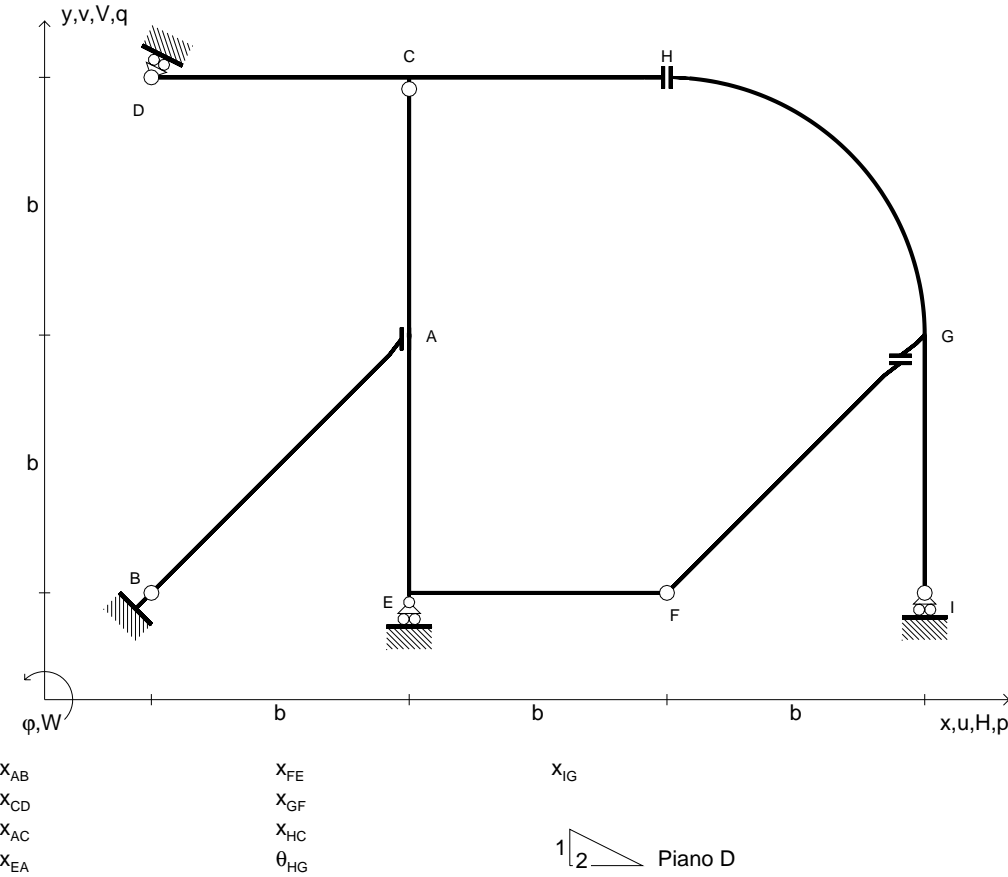


SPOSTAMENTI RIGIDI DELLE ASTE

$u_{AAB} =$	$u_{CCD} =$	$u_{CCA} =$	$u_{EEA} =$	$u_{FFG} =$	$u_{DDH} =$
$v_{AAB} =$	$v_{CCD} =$	$v_{CCA} =$	$v_{EEA} =$	$v_{FFG} =$	$v_{DDH} =$
$\phi_{AAB} =$	$\phi_{CCD} =$	$\phi_{CCA} =$	$\phi_{EEA} =$	$\phi_{FFG} =$	$\phi_{DDH} =$
$u_{FFD} =$	$u_{IIF} =$	$u_{BBI} =$			
$v_{FFD} =$	$v_{IIF} =$	$v_{BBI} =$			
$\phi_{FFD} =$	$\phi_{IIF} =$	$\phi_{BBI} =$			

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.
Piano di scorrimento del vincolo con inclinazione assegnata.
@ Adolfo Zavelani Rossi, Politecnico di Milano, vers.27.03.09

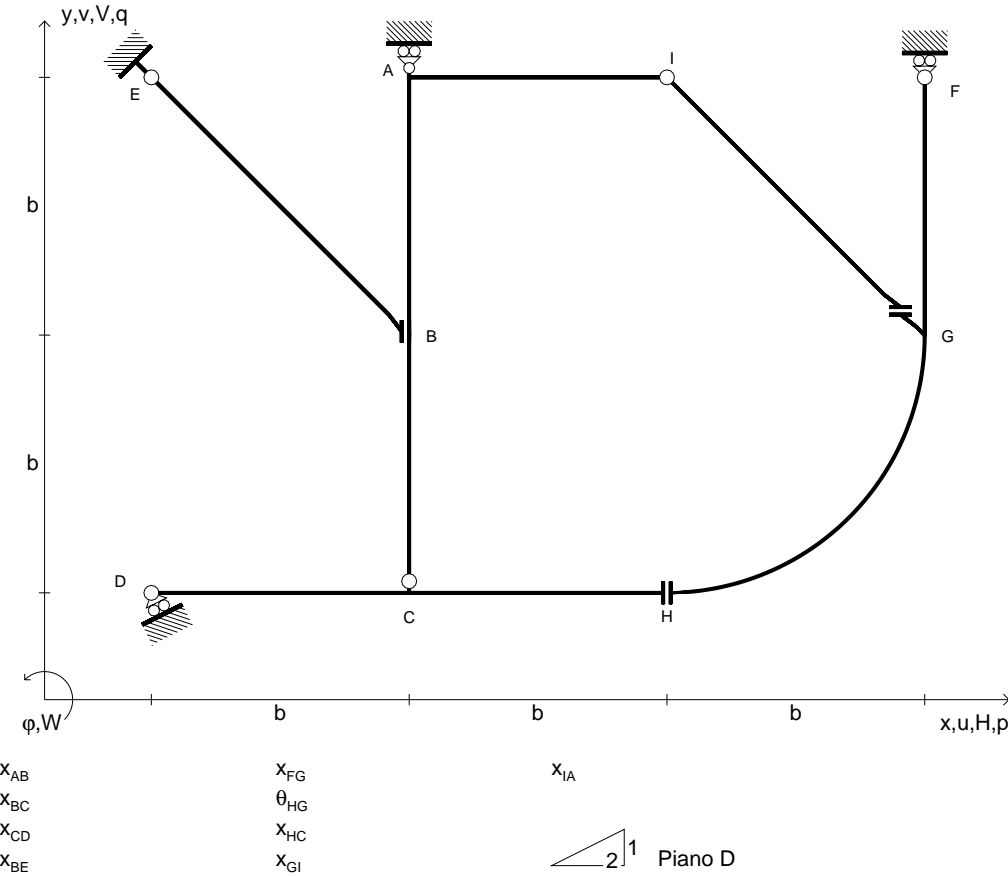


SPOSTAMENTI RIGIDI DELLE ASTE

$u_{AAB} =$	$u_{CCD} =$	$u_{AAC} =$	$u_{EEA} =$	$u_{FFE} =$	$u_{GGF} =$
$v_{AAB} =$	$v_{CCD} =$	$v_{AAC} =$	$v_{EEA} =$	$v_{FFE} =$	$v_{GGF} =$
$\phi_{AAB} =$	$\phi_{CCD} =$	$\phi_{AAC} =$	$\phi_{EEA} =$	$\phi_{FFE} =$	$\phi_{GGF} =$
$u_{HHC} =$	$u_{HHG} =$	$u_{IIG} =$			
$v_{HHC} =$	$v_{HHG} =$	$v_{IIG} =$			
$\phi_{HHC} =$	$\phi_{HHG} =$	$\phi_{IIG} =$			

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.
Piano di scorrimento del vincolo con inclinazione assegnata.
@ Adolfo Zavelani Rossi, Politecnico di Milano, vers.27.03.09

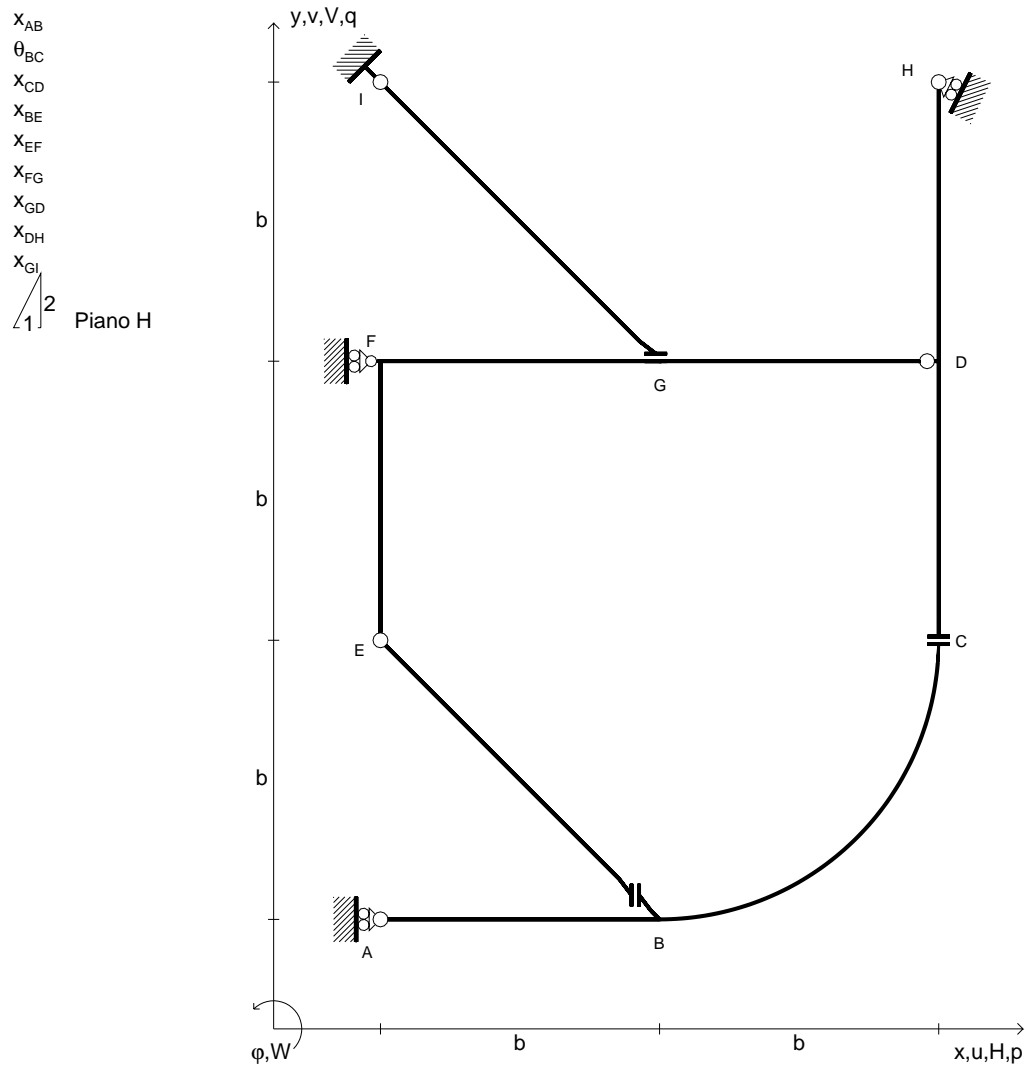


Svolgere l'analisi cinematica (geometrica e analitica).
Tracciare il meccanismo o i meccanismi della struttura.
Tracciare le mappe degli spost. orizzontali e verticali.

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.
Piano di scorrimento del vincolo con inclinazione assegnata.
@ Adolfo Zavelani Rossi, Politecnico di Milano, vers.27.03.09

SPOSTAMENTI RIGIDI DELLE ASTE

$u_{AAB} =$	$u_{BBC} =$	$u_{CCD} =$	$u_{BBE} =$	$u_{FFG} =$	$u_{HHG} =$
$v_{AAB} =$	$v_{BBC} =$	$v_{CCD} =$	$v_{BBE} =$	$v_{FFG} =$	$v_{HHG} =$
$\phi_{AAB} =$	$\phi_{BBC} =$	$\phi_{CCD} =$	$\phi_{BBE} =$	$\phi_{FFG} =$	$\phi_{HHG} =$
$u_{HHC} =$	$u_{GGI} =$	$u_{IIA} =$			
$v_{HHC} =$	$v_{GGI} =$	$v_{IIA} =$			
$\phi_{HHC} =$	$\phi_{GGI} =$	$\phi_{IIA} =$			



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

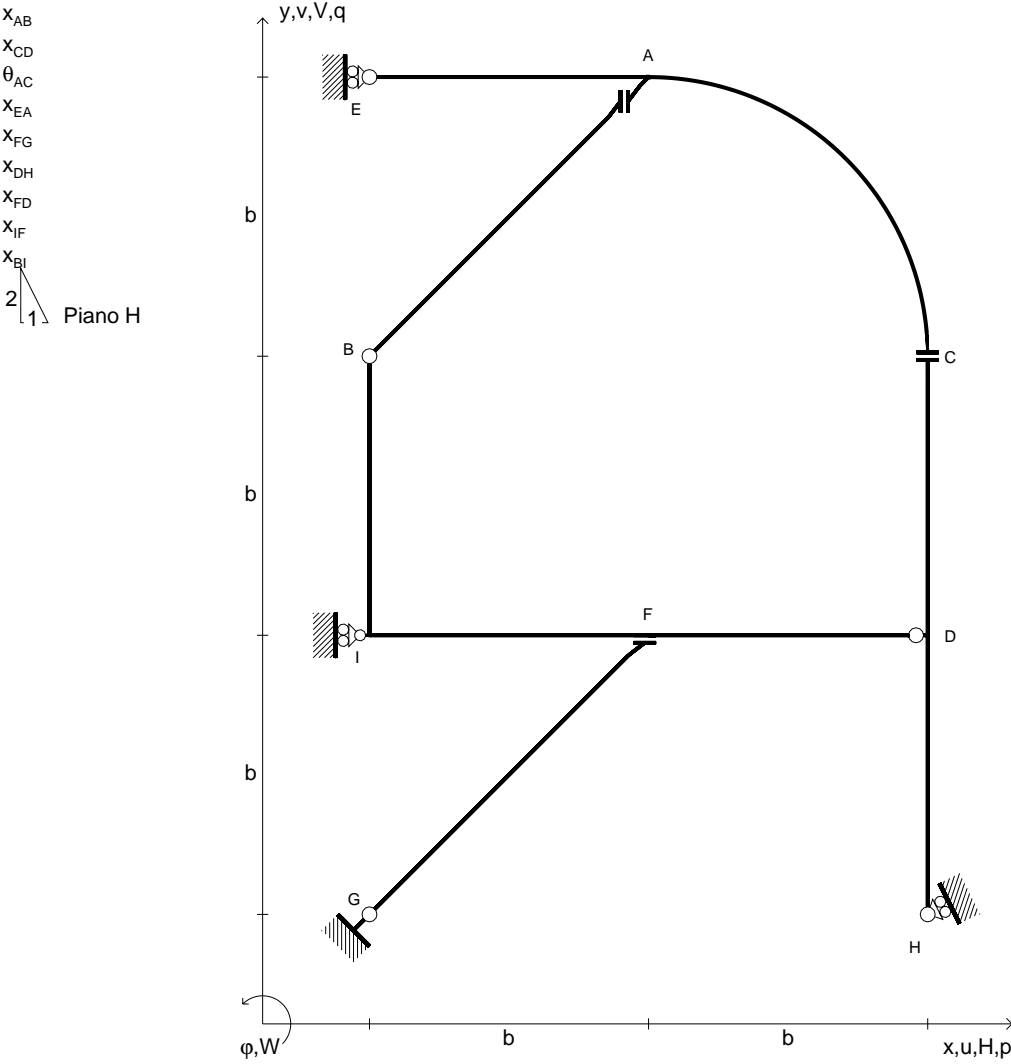
Calcolare il meccanismo o i meccanismi della struttura.
Rappresentare schema della struttura e matrice di congruenza.
 $J_{YZ} - x_{YZ} - \theta_{YZ}$ riferimento locale asta YZ con origine in Y.
Piano di scorrimento del vincolo con inclinazione assegnata.
@ Adolfo Zavelani Rossi, Politecnico di Milano, vers.27.03.09

SPOSTAMENTI RIGIDI DELLE ASTE

$u_{AAB} =$	$u_{BBC} =$	$u_{CCD} =$	$u_{BBE} =$	$u_{EEF} =$	$u_{FFG} =$
$v_{AAB} =$	$v_{BBC} =$	$v_{CCD} =$	$v_{BBE} =$	$v_{EEF} =$	$v_{FFG} =$
$\phi_{AAB} =$	$\phi_{BBC} =$	$\phi_{CCD} =$	$\phi_{BBE} =$	$\phi_{EEF} =$	$\phi_{FFG} =$
$u_{GGD} =$	$u_{DDH} =$	$u_{GGI} =$			
$v_{GGD} =$	$v_{DDH} =$	$v_{GGI} =$			
$\phi_{GGD} =$	$\phi_{DDH} =$	$\phi_{GGI} =$			

@ Adolfo Zavelani Rossi, Politecnico di Milano, vers.27.03.09

27.03.09

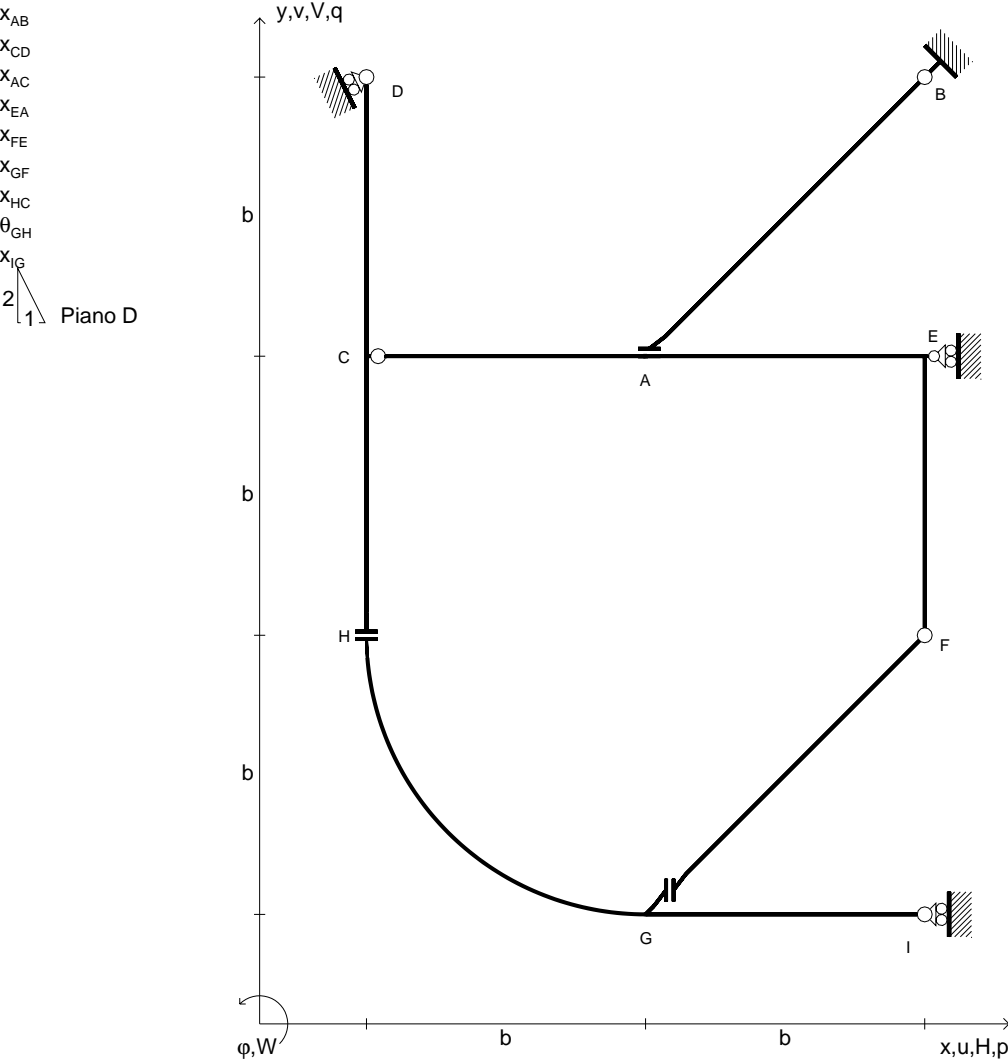


SPOSTAMENTI RIGIDI DELLE ASTE

$u_{AAB} =$	$u_{CCD} =$	$u_{AAC} =$	$u_{EEA} =$	$u_{FFG} =$	$u_{DDH} =$
$v_{AAB} =$	$v_{CCD} =$	$v_{AAC} =$	$v_{EEA} =$	$v_{FFG} =$	$v_{DDH} =$
$\varphi_{AAB} =$	$\varphi_{CCD} =$	$\varphi_{AAC} =$	$\varphi_{EEA} =$	$\varphi_{FFG} =$	$\varphi_{DDH} =$
$u_{FFD} =$	$u_{IIF} =$	$u_{BBI} =$			
$v_{FFD} =$	$v_{IIF} =$	$v_{BBI} =$			
$\varphi_{FFD} =$	$\varphi_{IIF} =$	$\varphi_{BBI} =$			

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.
Piano di scorrimento del vincolo con inclinazione assegnata.
@ Adolfo Zavelani Rossi, Politecnico di Milano, vers.27.03.09

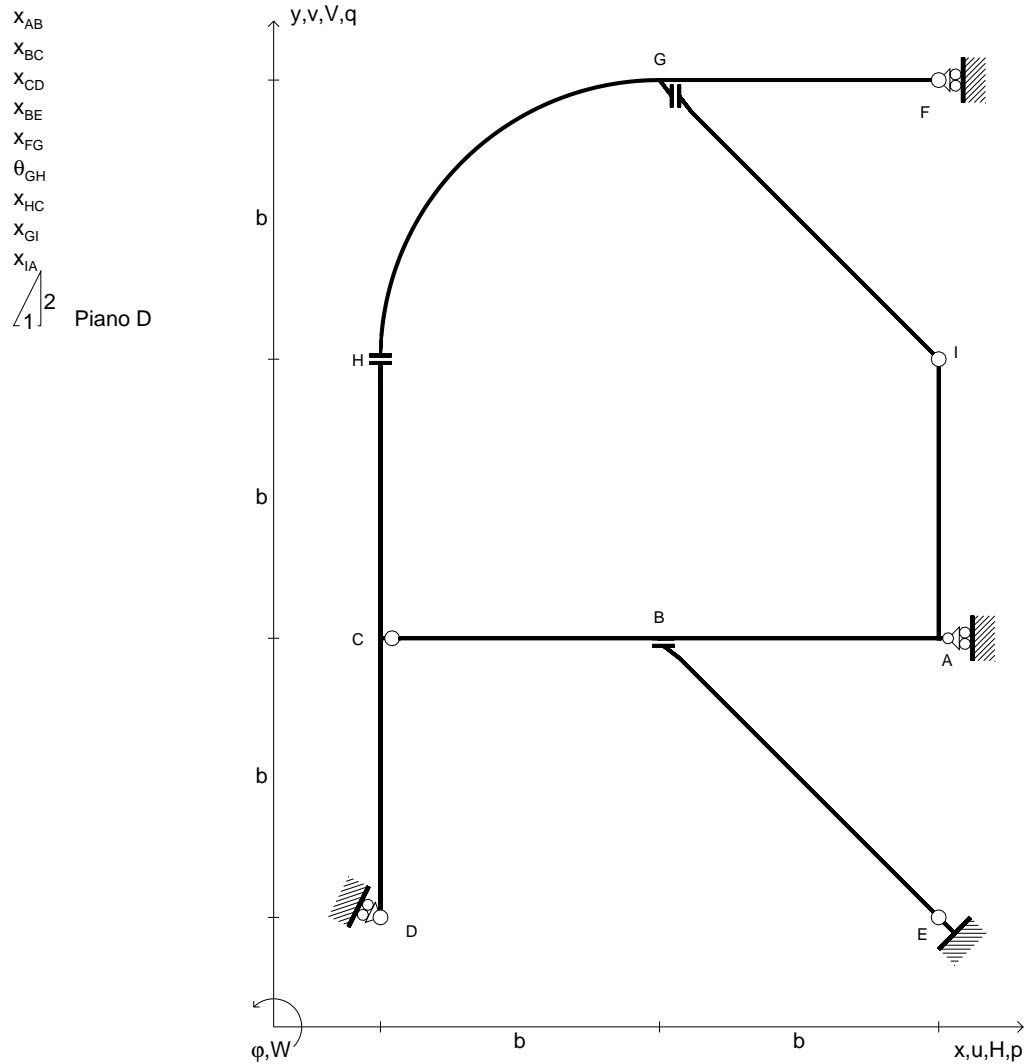


Svolgere l'analisi cinematica (geometrica e analitica).
Tracciare il meccanismo o i meccanismi della struttura.
Tracciare le mappe degli spost. orizzontali e verticali.

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.
Piano di scorrimento del vincolo con inclinazione assegnata.
@ Adolfo Zavelani Rossi, Politecnico di Milano, vers.27.03.09

SPOSTAMENTI RIGIDI DELLE ASTE

$u_{AAB} =$	$u_{CCD} =$	$u_{AAC} =$	$u_{EEA} =$	$u_{FFE} =$	$u_{GGF} =$
$v_{AAB} =$	$v_{CCD} =$	$v_{AAC} =$	$v_{EEA} =$	$v_{FFE} =$	$v_{GGF} =$
$\varphi_{AAB} =$	$\varphi_{CCD} =$	$\varphi_{AAC} =$	$\varphi_{EEA} =$	$\varphi_{FFE} =$	$\varphi_{GGF} =$
$u_{HHC} =$	$u_{GGH} =$	$u_{IIG} =$			
$v_{HHC} =$	$v_{GGH} =$	$v_{IIG} =$			
$\varphi_{HHC} =$	$\varphi_{GGH} =$	$\varphi_{IIG} =$			



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.
Piano di scorrimento del vincolo con inclinazione assegnata.
@ Adolfo Zavelani Rossi, Politecnico di Milano, vers.27.03.09

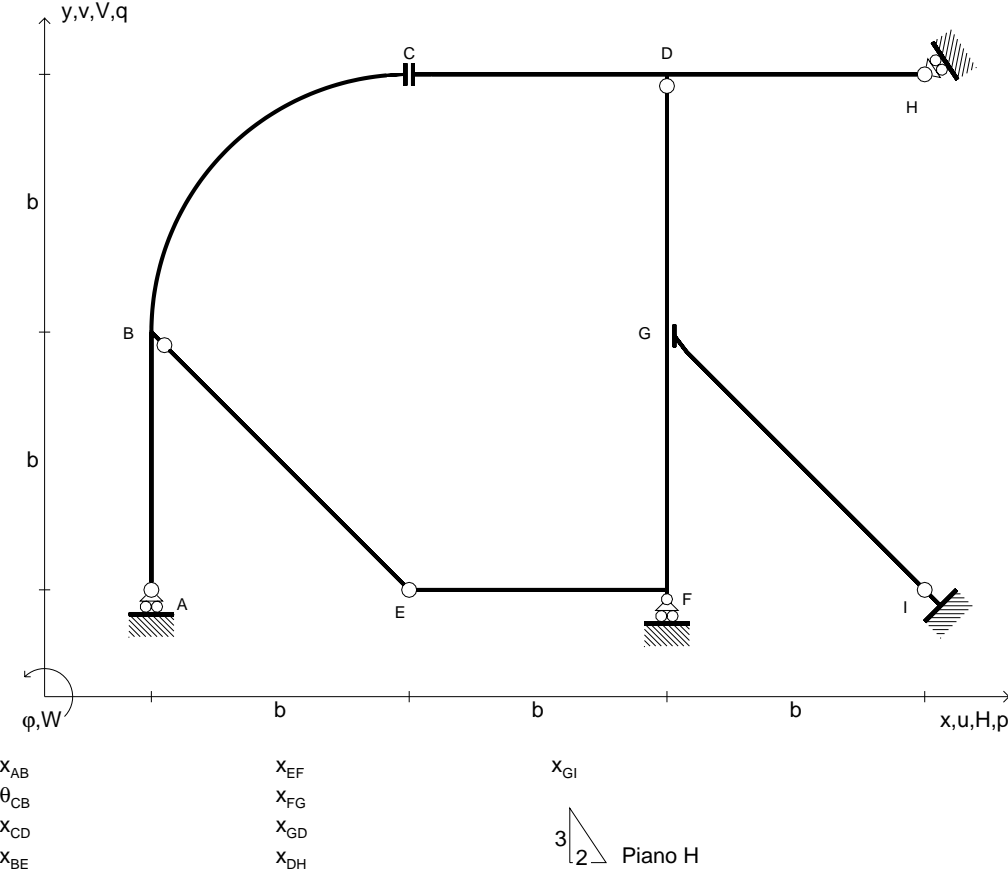
27.03.09

SPOSTAMENTI RIGIDI DELLE ASTE

$u_{AAB} =$	$u_{BBC} =$	$u_{CCD} =$	$u_{BBE} =$	$u_{FFG} =$	$u_{GGH} =$
$v_{AAB} =$	$v_{BBC} =$	$v_{CCD} =$	$v_{BBE} =$	$v_{FFG} =$	$v_{GGH} =$
$\phi_{AAB} =$	$\phi_{BBC} =$	$\phi_{CCD} =$	$\phi_{BBE} =$	$\phi_{FFG} =$	$\phi_{GGH} =$
$u_{HHC} =$	$u_{GGI} =$	$u_{IIA} =$			
$v_{HHC} =$	$v_{GGI} =$	$v_{IIA} =$			
$\phi_{HHC} =$	$\phi_{GGI} =$	$\phi_{IIA} =$			

@ Adolfo Zavelani Rossi, Politecnico di Milano, vers.27.03.09

27.03.09

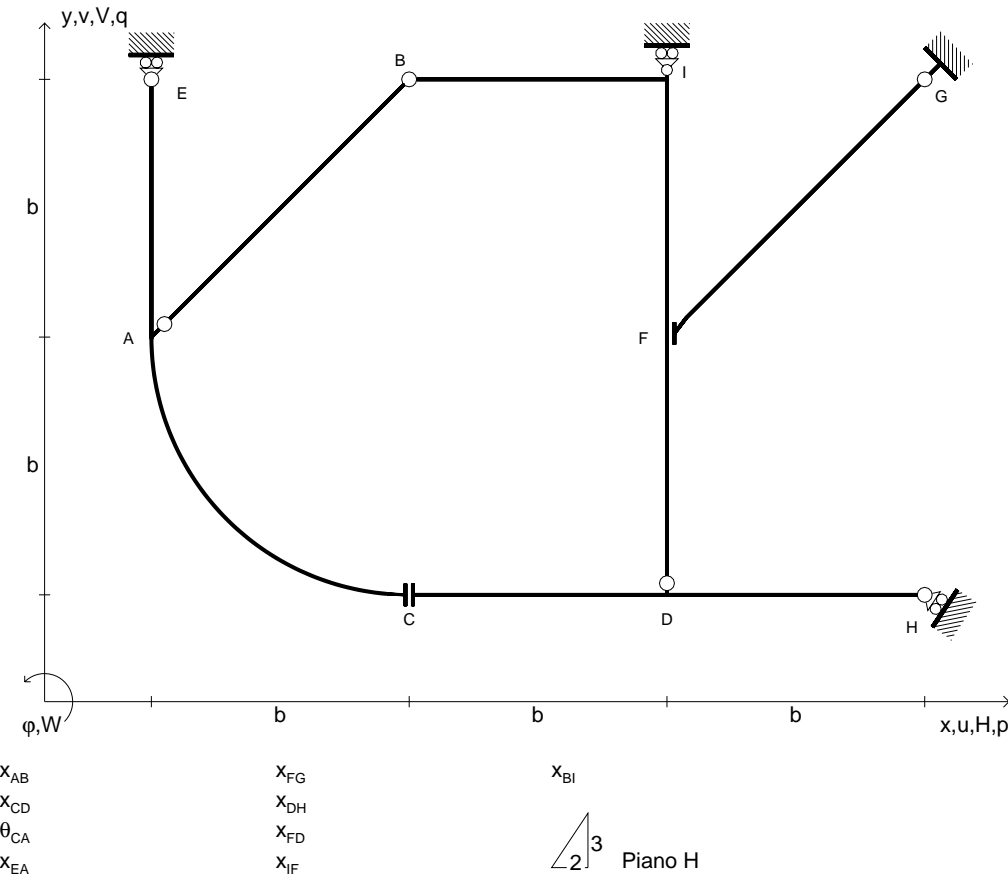


Svolgere l'analisi cinematica (geometrica e analitica).
Tracciare il meccanismo o i meccanismi della struttura.
Tracciare le mappe degli spost. orizzontali e verticali.

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.
Piano di scorrimento del vincolo con inclinazione assegnata.
@ Adolfo Zavelani Rossi, Politecnico di Milano, vers.27.03.09

SPOSTAMENTI RIGIDI DELLE ASTE

$u_{AAB} =$	$u_{CCB} =$	$u_{CCD} =$	$u_{BBE} =$	$u_{EEF} =$	$u_{FFG} =$
$v_{AAB} =$	$v_{CCB} =$	$v_{CCD} =$	$v_{BBE} =$	$v_{EEF} =$	$v_{FFG} =$
$\varphi_{AAB} =$	$\varphi_{CCB} =$	$\varphi_{CCD} =$	$\varphi_{BBE} =$	$\varphi_{EEF} =$	$\varphi_{FFG} =$
$u_{GGD} =$	$u_{DDH} =$	$u_{GGI} =$			
$v_{GGD} =$	$v_{DDH} =$	$v_{GGI} =$			
$\varphi_{GGD} =$	$\varphi_{DDH} =$	$\varphi_{GGI} =$			

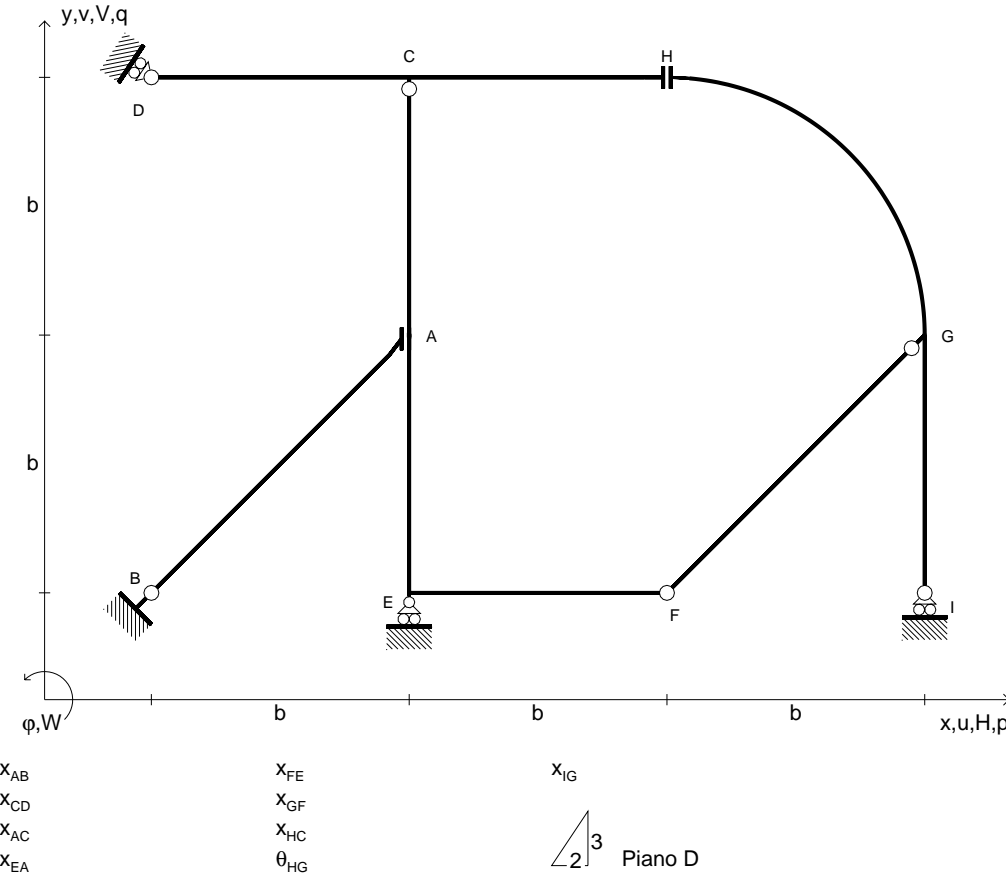


SPOSTAMENTI RIGIDI DELLE ASTE

$u_{AAB} =$	$u_{CCD} =$	$u_{CCA} =$	$u_{EEA} =$	$u_{FFG} =$	$u_{DDH} =$
$v_{AAB} =$	$v_{CCD} =$	$v_{CCA} =$	$v_{EEA} =$	$v_{FFG} =$	$v_{DDH} =$
$\phi_{AAB} =$	$\phi_{CCD} =$	$\phi_{CCA} =$	$\phi_{EEA} =$	$\phi_{FFG} =$	$\phi_{DDH} =$
$u_{FFD} =$	$u_{IIF} =$	$u_{BBI} =$			
$v_{FFD} =$	$v_{IIF} =$	$v_{BBI} =$			
$\phi_{FFD} =$	$\phi_{IIF} =$	$\phi_{BBI} =$			

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.
Piano di scorrimento del vincolo con inclinazione assegnata.
@ Adolfo Zavelani Rossi, Politecnico di Milano, vers.27.03.09

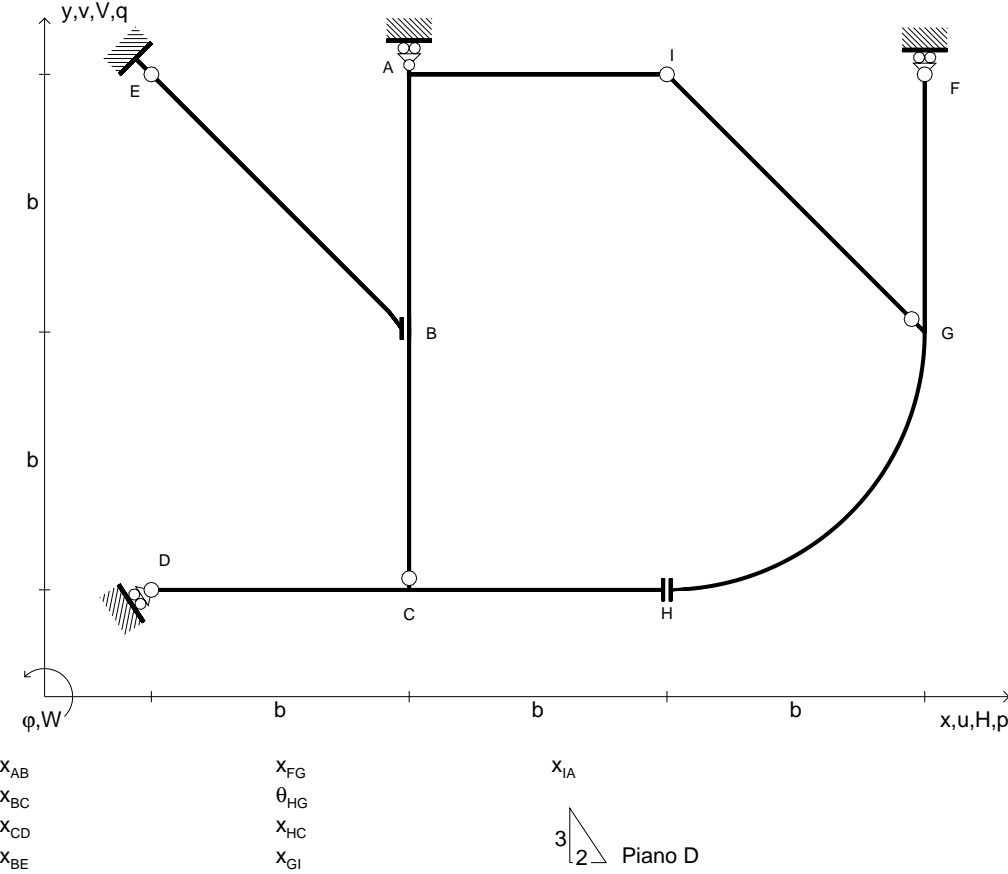


SPOSTAMENTI RIGIDI DELLE ASTE

$u_{AAB} =$	$u_{CCD} =$	$u_{AAC} =$	$u_{EEA} =$	$u_{FFE} =$	$u_{GGF} =$
$v_{AAB} =$	$v_{CCD} =$	$v_{AAC} =$	$v_{EEA} =$	$v_{FFE} =$	$v_{GGF} =$
$\phi_{AAB} =$	$\phi_{CCD} =$	$\phi_{AAC} =$	$\phi_{EEA} =$	$\phi_{FFE} =$	$\phi_{GGF} =$
$u_{HHC} =$	$u_{HHG} =$	$u_{IIG} =$			
$v_{HHC} =$	$v_{HHG} =$	$v_{IIG} =$			
$\phi_{HHC} =$	$\phi_{HHG} =$	$\phi_{IIG} =$			

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.
Piano di scorrimento del vincolo con inclinazione assegnata.
@ Adolfo Zavelani Rossi, Politecnico di Milano, vers.27.03.09

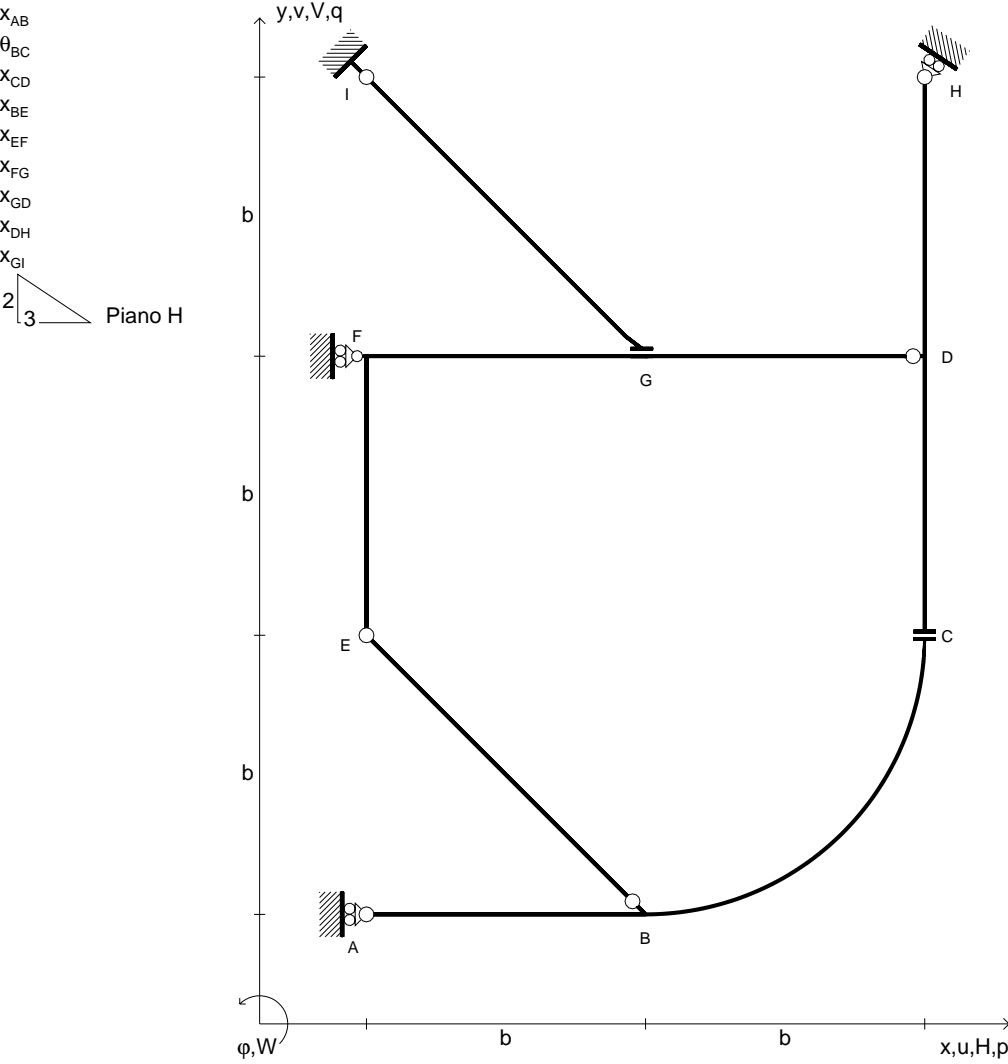


SPOSTAMENTI RIGIDI DELLE ASTE

$u_{AAB} =$	$u_{BBC} =$	$u_{CCD} =$	$u_{BBE} =$	$u_{FFG} =$	$u_{HHG} =$
$v_{AAB} =$	$v_{BBC} =$	$v_{CCD} =$	$v_{BBE} =$	$v_{FFG} =$	$v_{HHG} =$
$\phi_{AAB} =$	$\phi_{BBC} =$	$\phi_{CCD} =$	$\phi_{BBE} =$	$\phi_{FFG} =$	$\phi_{HHG} =$
$u_{HHC} =$	$u_{GGI} =$	$u_{IIA} =$			
$v_{HHC} =$	$v_{GGI} =$	$v_{IIA} =$			
$\phi_{HHC} =$	$\phi_{GGI} =$	$\phi_{IIA} =$			

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.
Piano di scorrimento del vincolo con inclinazione assegnata.
@ Adolfo Zavelani Rossi, Politecnico di Milano, vers.27.03.09

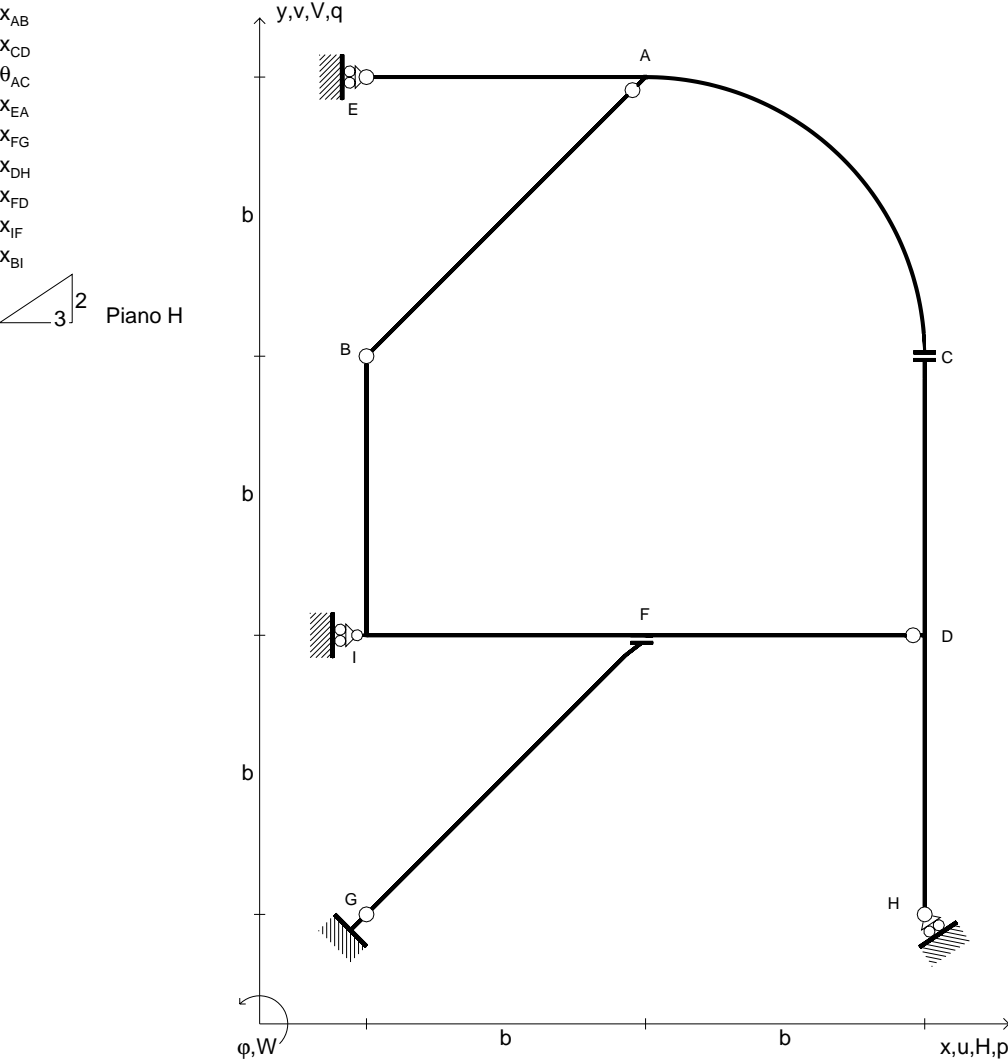


SPOSTAMENTI RIGIDI DELLE ASTE

$u_{AAB} =$	$u_{BBC} =$	$u_{CCD} =$	$u_{BBE} =$	$u_{EEF} =$	$u_{FFG} =$
$v_{AAB} =$	$v_{BBC} =$	$v_{CCD} =$	$v_{BBE} =$	$v_{EEF} =$	$v_{FFG} =$
$\varphi_{AAB} =$	$\varphi_{BBC} =$	$\varphi_{CCD} =$	$\varphi_{BBE} =$	$\varphi_{EEF} =$	$\varphi_{FFG} =$
$u_{GGD} =$	$u_{DDH} =$	$u_{GGI} =$			
$v_{GGD} =$	$v_{DDH} =$	$v_{GGI} =$			
$\varphi_{GGD} =$	$\varphi_{DDH} =$	$\varphi_{GGI} =$			

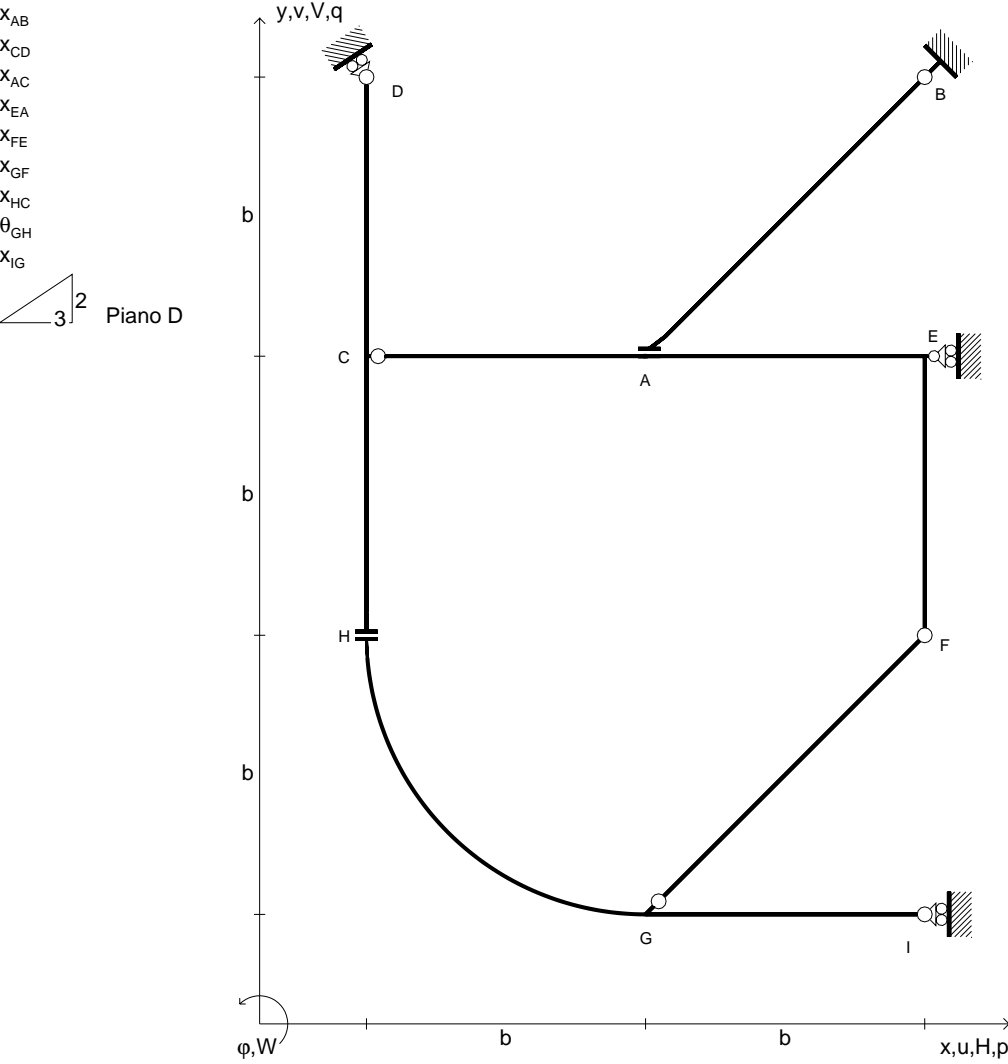
Svolgere l'analisi cinematica (geometrica e analitica).
Tracciare il meccanismo o i meccanismi della struttura.
Tracciare le mappe degli spost. orizzontali e verticali.

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.
Piano di scorrimento del vincolo con inclinazione assegnata.
@ Adolfo Zavelani Rossi, Politecnico di Milano, vers.27.03.09



SPOSTAMENTI RIGIDI DELLE ASTE

$u_{AAB} =$	$u_{CCD} =$	$u_{AAC} =$	$u_{EEA} =$	$u_{FFG} =$	$u_{DDH} =$
$v_{AAB} =$	$v_{CCD} =$	$v_{AAC} =$	$v_{EEA} =$	$v_{FFG} =$	$v_{DDH} =$
$\phi_{AAB} =$	$\phi_{CCD} =$	$\phi_{AAC} =$	$\phi_{EEA} =$	$\phi_{FFG} =$	$\phi_{DDH} =$
$u_{FFD} =$	$u_{IIF} =$	$u_{BBI} =$			
$v_{FFD} =$	$v_{IIF} =$	$v_{BBI} =$			
$\phi_{FFD} =$	$\phi_{IIF} =$	$\phi_{BBI} =$			

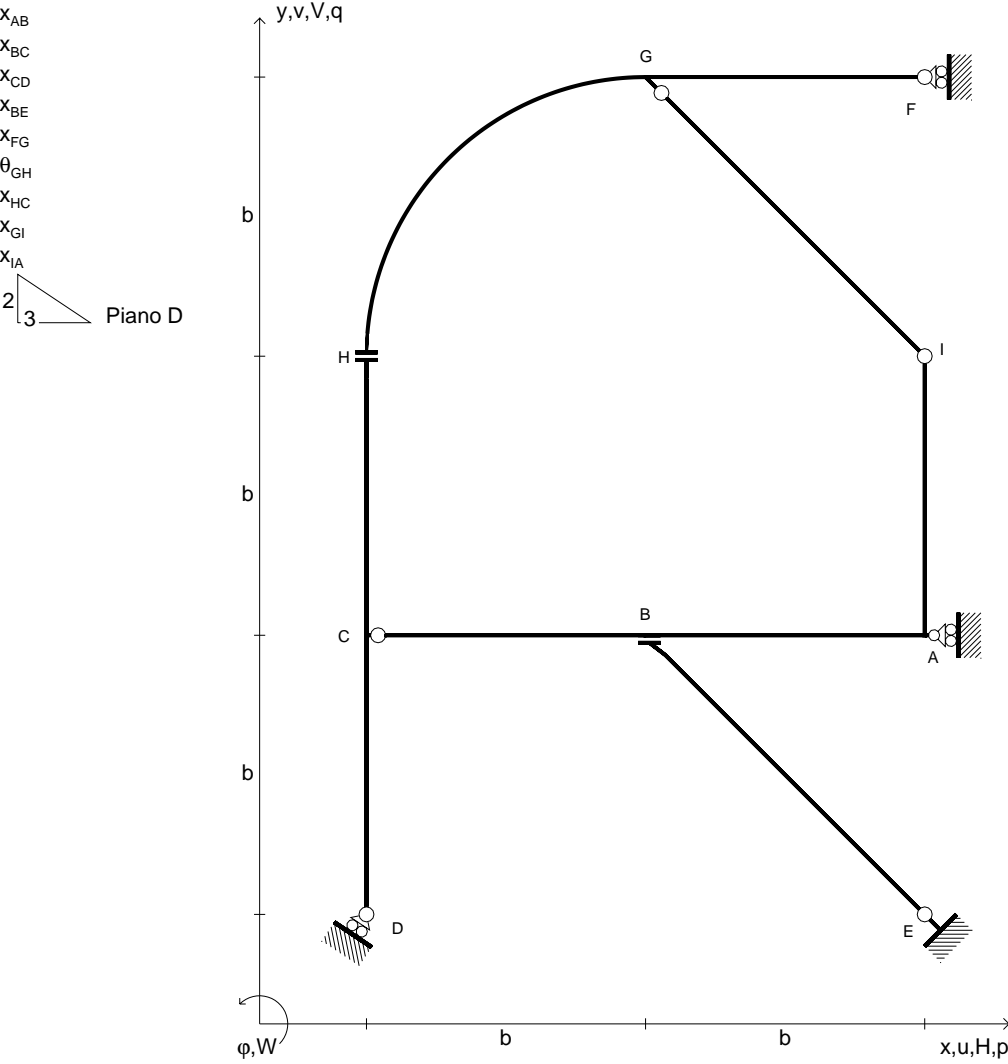


Svolgere l'analisi cinematica (geometrica e analitica).
Tracciare il meccanismo o i meccanismi della struttura.
Tracciare le mappe degli spost. orizzontali e verticali.

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.
Piano di scorrimento del vincolo con inclinazione assegnata.
@ Adolfo Zavelani Rossi, Politecnico di Milano, vers.27.03.09

SPOSTAMENTI RIGIDI DELLE ASTE

$u_{AAB} =$	$u_{CCD} =$	$u_{AAC} =$	$u_{EEA} =$	$u_{FFE} =$	$u_{GGF} =$
$v_{AAB} =$	$v_{CCD} =$	$v_{AAC} =$	$v_{EEA} =$	$v_{FFE} =$	$v_{GGF} =$
$\phi_{AAB} =$	$\phi_{CCD} =$	$\phi_{AAC} =$	$\phi_{EEA} =$	$\phi_{FFE} =$	$\phi_{GGF} =$
$u_{HHC} =$	$u_{GGH} =$	$u_{IIG} =$			
$v_{HHC} =$	$v_{GGH} =$	$v_{IIG} =$			
$\phi_{HHC} =$	$\phi_{GGH} =$	$\phi_{IIG} =$			

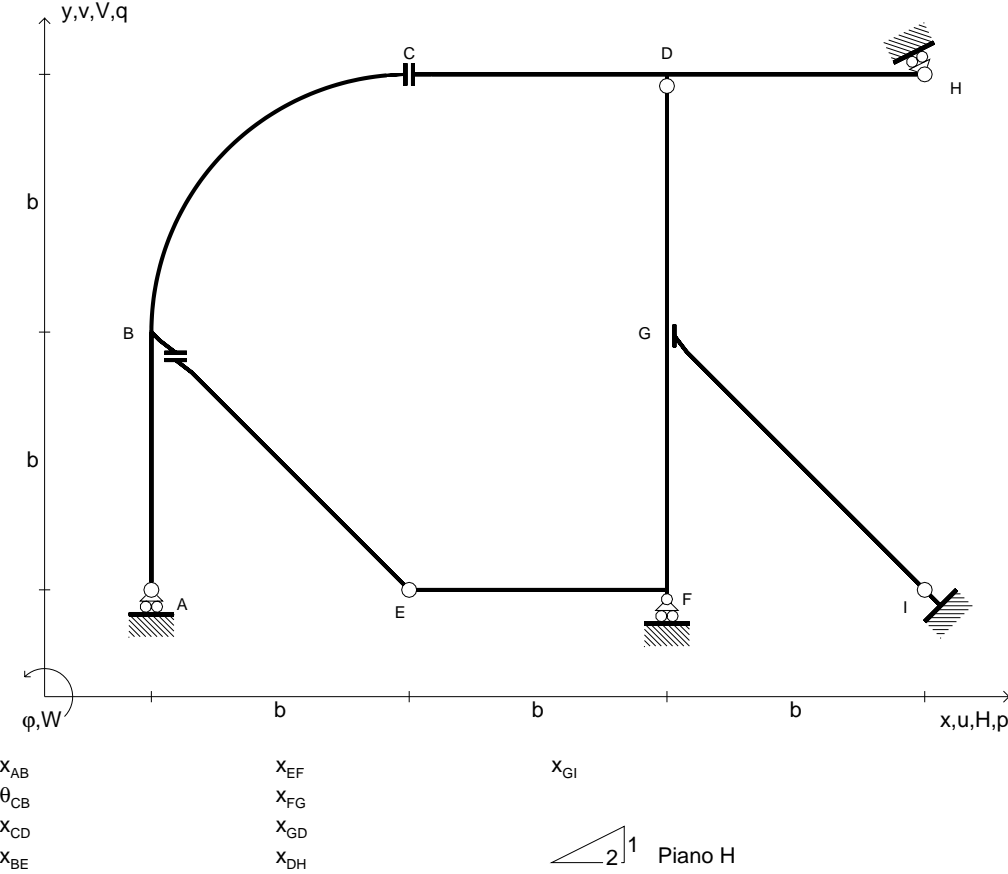


Svolgere l'analisi cinematica (geometrica e analitica).
Tracciare il meccanismo o i meccanismi della struttura.
Tracciare le mappe degli spost. orizzontali e verticali.

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.
Piano di scorrimento del vincolo con inclinazione assegnata.
@ Adolfo Zavelani Rossi, Politecnico di Milano, vers.27.03.09

SPOSTAMENTI RIGIDI DELLE ASTE

$u_{AAB} =$	$u_{BBC} =$	$u_{CCD} =$	$u_{BBE} =$	$u_{FFG} =$	$u_{GGH} =$
$v_{AAB} =$	$v_{BBC} =$	$v_{CCD} =$	$v_{BBE} =$	$v_{FFG} =$	$v_{GGH} =$
$\phi_{AAB} =$	$\phi_{BBC} =$	$\phi_{CCD} =$	$\phi_{BBE} =$	$\phi_{FFG} =$	$\phi_{GGH} =$
$u_{HHC} =$	$u_{GGI} =$	$u_{IIA} =$			
$v_{HHC} =$	$v_{GGI} =$	$v_{IIA} =$			
$\phi_{HHC} =$	$\phi_{GGI} =$	$\phi_{IIA} =$			

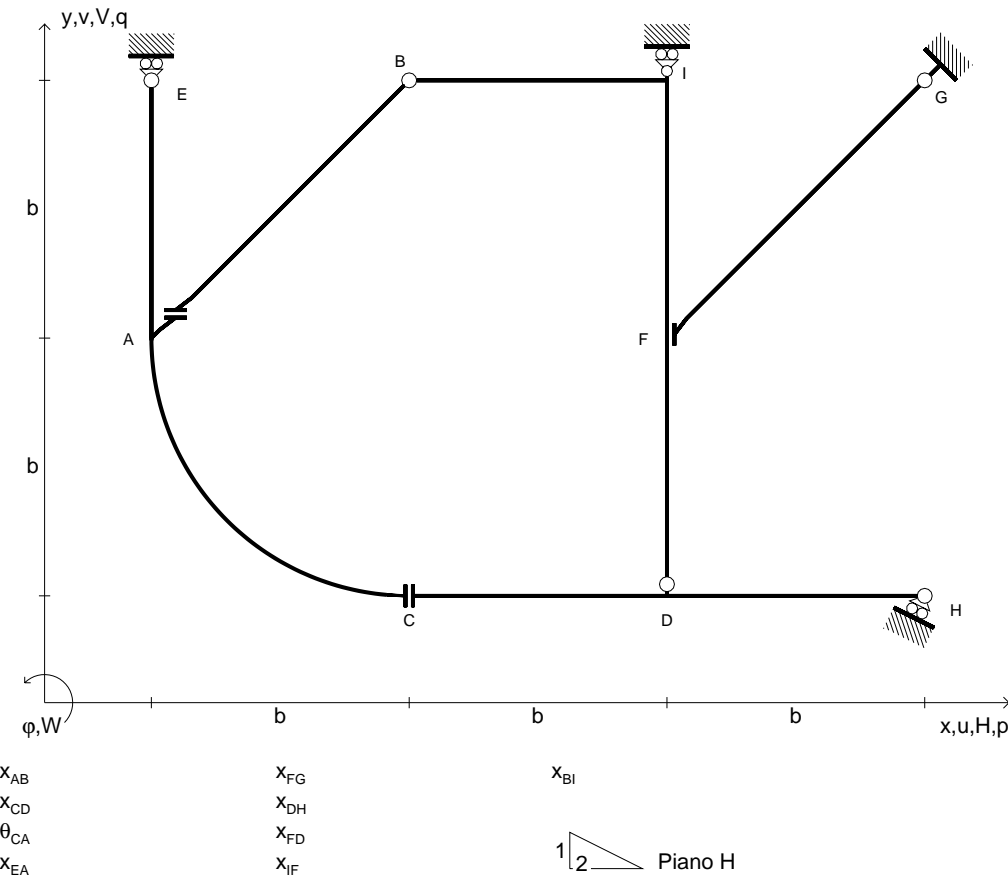


SPOSTAMENTI RIGIDI DELLE ASTE

$u_{AAB} =$	$u_{CCB} =$	$u_{CCD} =$	$u_{BBE} =$	$u_{EEF} =$	$u_{FFG} =$
$v_{AAB} =$	$v_{CCB} =$	$v_{CCD} =$	$v_{BBE} =$	$v_{EEF} =$	$v_{FFG} =$
$\phi_{AAB} =$	$\phi_{CCB} =$	$\phi_{CCD} =$	$\phi_{BBE} =$	$\phi_{EEF} =$	$\phi_{FFG} =$
$u_{GGD} =$	$u_{DDH} =$	$u_{GGI} =$			
$v_{GGD} =$	$v_{DDH} =$	$v_{GGI} =$			
$\phi_{GGD} =$	$\phi_{DDH} =$	$\phi_{GGI} =$			

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.
Piano di scorrimento del vincolo con inclinazione assegnata.
@ Adolfo Zavelani Rossi, Politecnico di Milano, vers.27.03.09

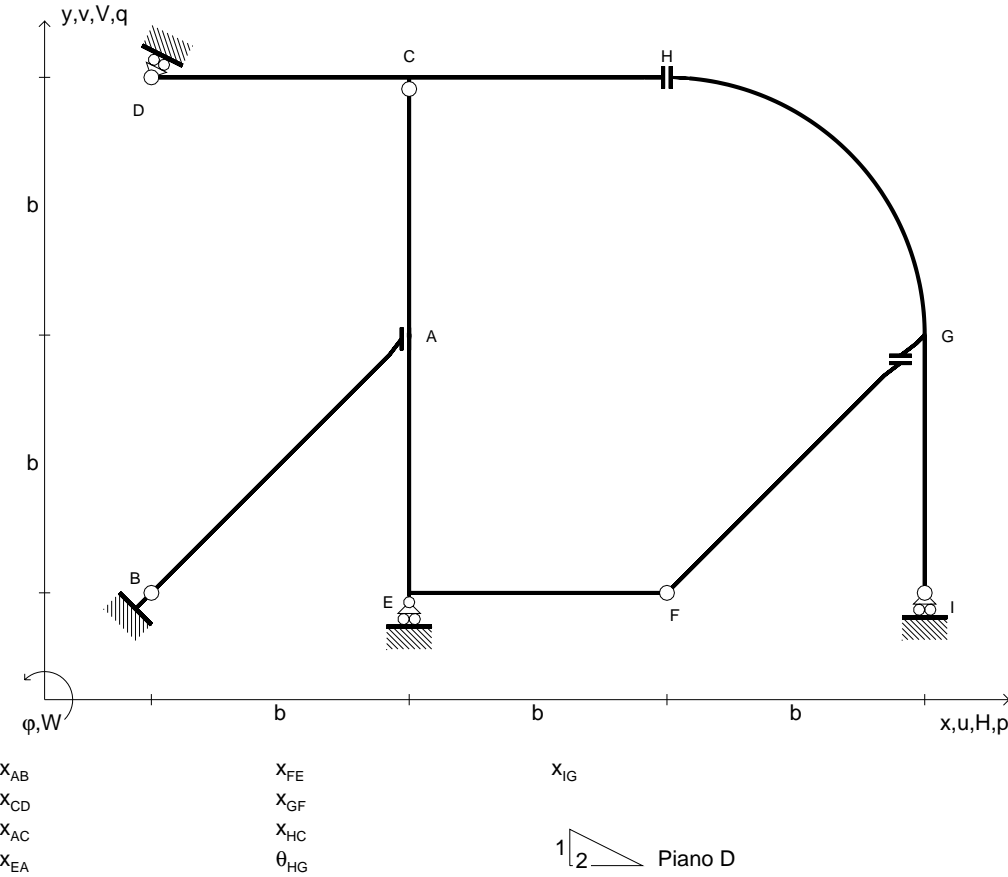


SPOSTAMENTI RIGIDI DELLE ASTE

$u_{AAB} =$	$u_{CCD} =$	$u_{CCA} =$	$u_{EEA} =$	$u_{FFG} =$	$u_{DDH} =$
$v_{AAB} =$	$v_{CCD} =$	$v_{CCA} =$	$v_{EEA} =$	$v_{FFG} =$	$v_{DDH} =$
$\phi_{AAB} =$	$\phi_{CCD} =$	$\phi_{CCA} =$	$\phi_{EEA} =$	$\phi_{FFG} =$	$\phi_{DDH} =$
$u_{FFD} =$	$u_{IIF} =$	$u_{BBI} =$			
$v_{FFD} =$	$v_{IIF} =$	$v_{BBI} =$			
$\phi_{FFD} =$	$\phi_{IIF} =$	$\phi_{BBI} =$			

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.
Piano di scorrimento del vincolo con inclinazione assegnata.
@ Adolfo Zavelani Rossi, Politecnico di Milano, vers.27.03.09

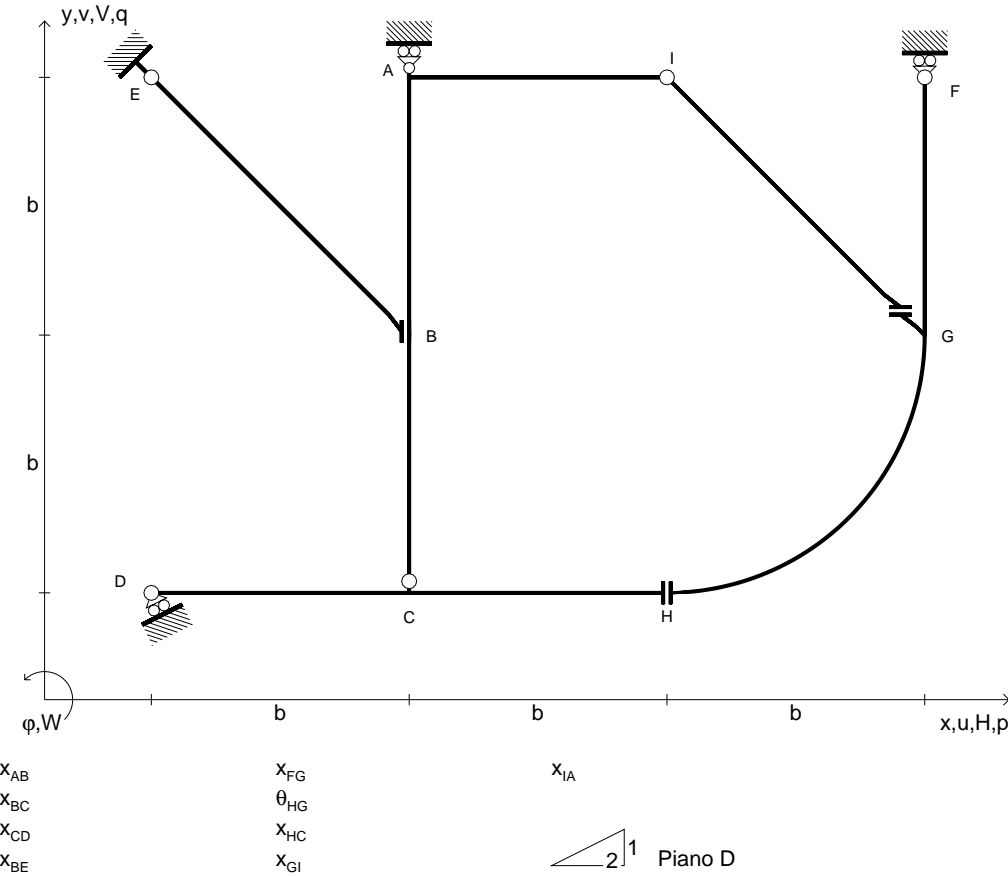


SPOSTAMENTI RIGIDI DELLE ASTE

$u_{AAB} =$	$u_{CCD} =$	$u_{AAC} =$	$u_{EEA} =$	$u_{FFE} =$	$u_{GGF} =$
$v_{AAB} =$	$v_{CCD} =$	$v_{AAC} =$	$v_{EEA} =$	$v_{FFE} =$	$v_{GGF} =$
$\phi_{AAB} =$	$\phi_{CCD} =$	$\phi_{AAC} =$	$\phi_{EEA} =$	$\phi_{FFE} =$	$\phi_{GGF} =$
$u_{HHC} =$	$u_{HHG} =$	$u_{IIG} =$			
$v_{HHC} =$	$v_{HHG} =$	$v_{IIG} =$			
$\phi_{HHC} =$	$\phi_{HHG} =$	$\phi_{IIG} =$			

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.
Piano di scorrimento del vincolo con inclinazione assegnata.
@ Adolfo Zavelani Rossi, Politecnico di Milano, vers.27.03.09

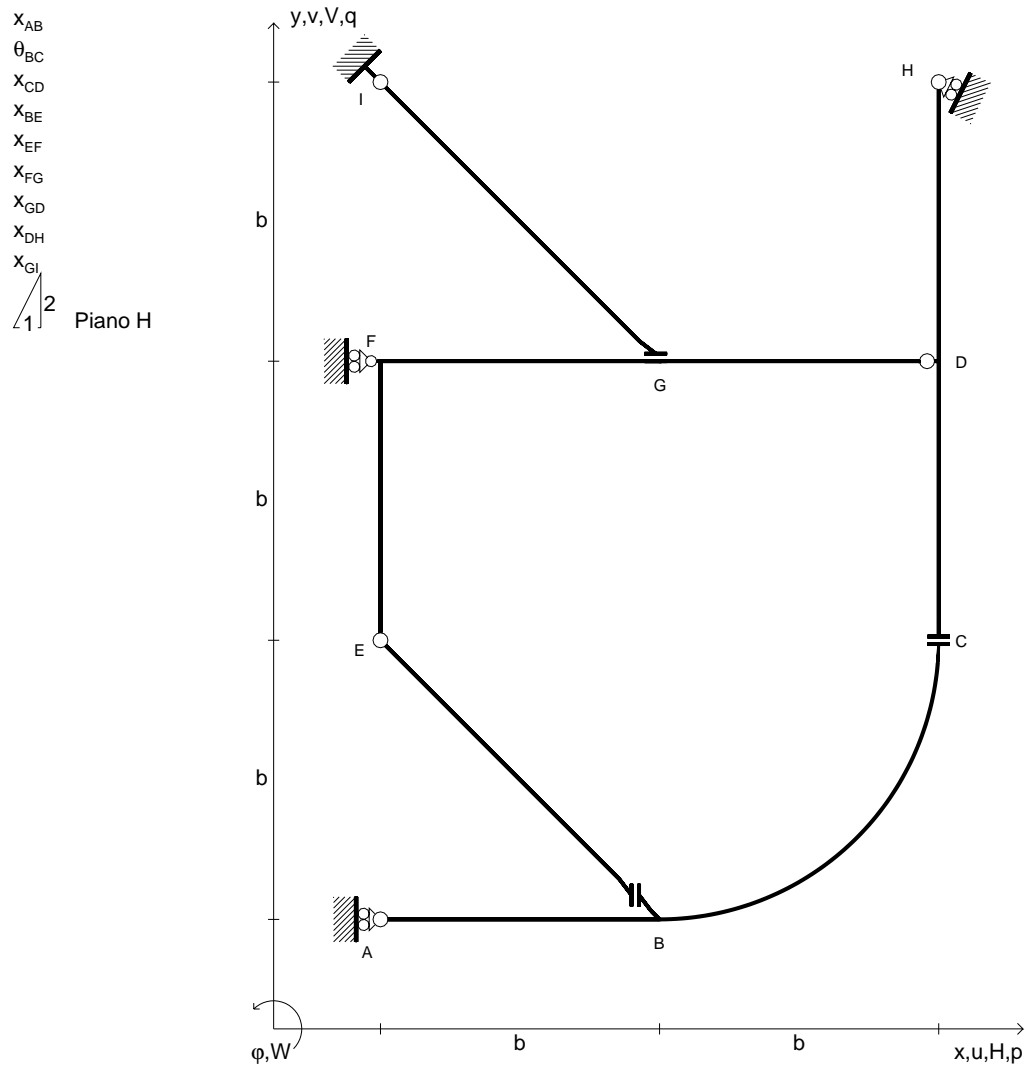


SPOSTAMENTI RIGIDI DELLE ASTE

$u_{AAB} =$	$u_{BBC} =$	$u_{CCD} =$	$u_{BBE} =$	$u_{FFG} =$	$u_{HHG} =$
$v_{AAB} =$	$v_{BBC} =$	$v_{CCD} =$	$v_{BBE} =$	$v_{FFG} =$	$v_{HHG} =$
$\phi_{AAB} =$	$\phi_{BBC} =$	$\phi_{CCD} =$	$\phi_{BBE} =$	$\phi_{FFG} =$	$\phi_{HHG} =$
$u_{HHC} =$	$u_{GGI} =$	$u_{IIA} =$			
$v_{HHC} =$	$v_{GGI} =$	$v_{IIA} =$			
$\phi_{HHC} =$	$\phi_{GGI} =$	$\phi_{IIA} =$			

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.
Piano di scorrimento del vincolo con inclinazione assegnata.
@ Adolfo Zavelani Rossi, Politecnico di Milano, vers.27.03.09



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

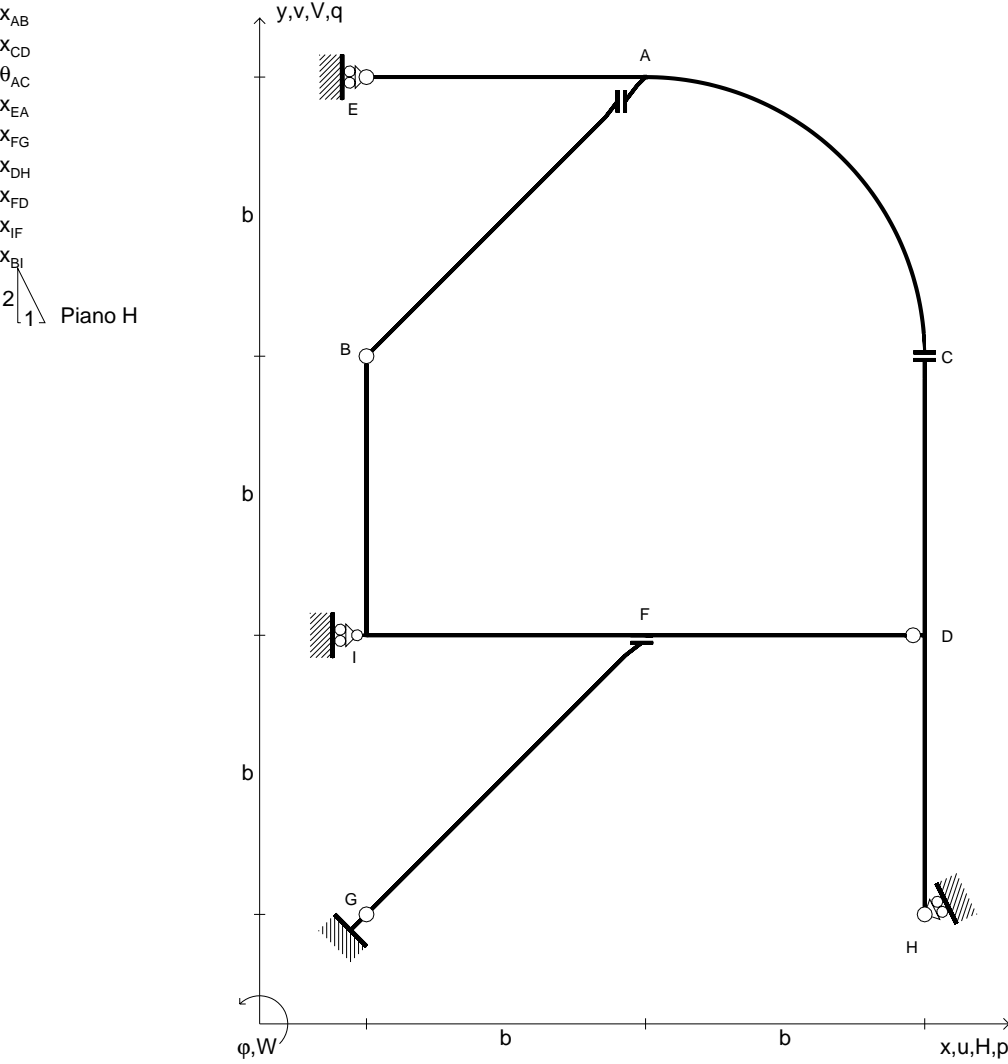
Calcolare il meccanismo o i meccanismi della struttura.
Rappresentare schema della struttura e matrice di congruenza.
 $J_{YZ} - x_{YZ} - \theta_{YZ}$ riferimento locale asta YZ con origine in Y.
Piano di scorrimento del vincolo con inclinazione assegnata.
@ Adolfo Zavelani Rossi, Politecnico di Milano, vers.27.03.09

SPOSTAMENTI RIGIDI DELLE ASTE

$U_{AAB} =$	$U_{BBC} =$	$U_{CCD} =$	$U_{BBE} =$	$U_{EEF} =$	$U_{FFG} =$
$V_{AAB} =$	$V_{BBC} =$	$V_{CCD} =$	$V_{BBE} =$	$V_{EEF} =$	$V_{FFG} =$
$\Phi_{AAB} =$	$\Phi_{BBC} =$	$\Phi_{CCD} =$	$\Phi_{BBE} =$	$\Phi_{EEF} =$	$\Phi_{FFG} =$
$U_{GGD} =$	$U_{DDH} =$	$U_{GGI} =$			
$V_{GGD} =$	$V_{DDH} =$	$V_{GGI} =$			
$\Phi_{GGD} =$	$\Phi_{DDH} =$	$\Phi_{GGI} =$			

@ Adolfo Zavelani Rossi, Politecnico di Milano, vers.27.03.09

27.03.09

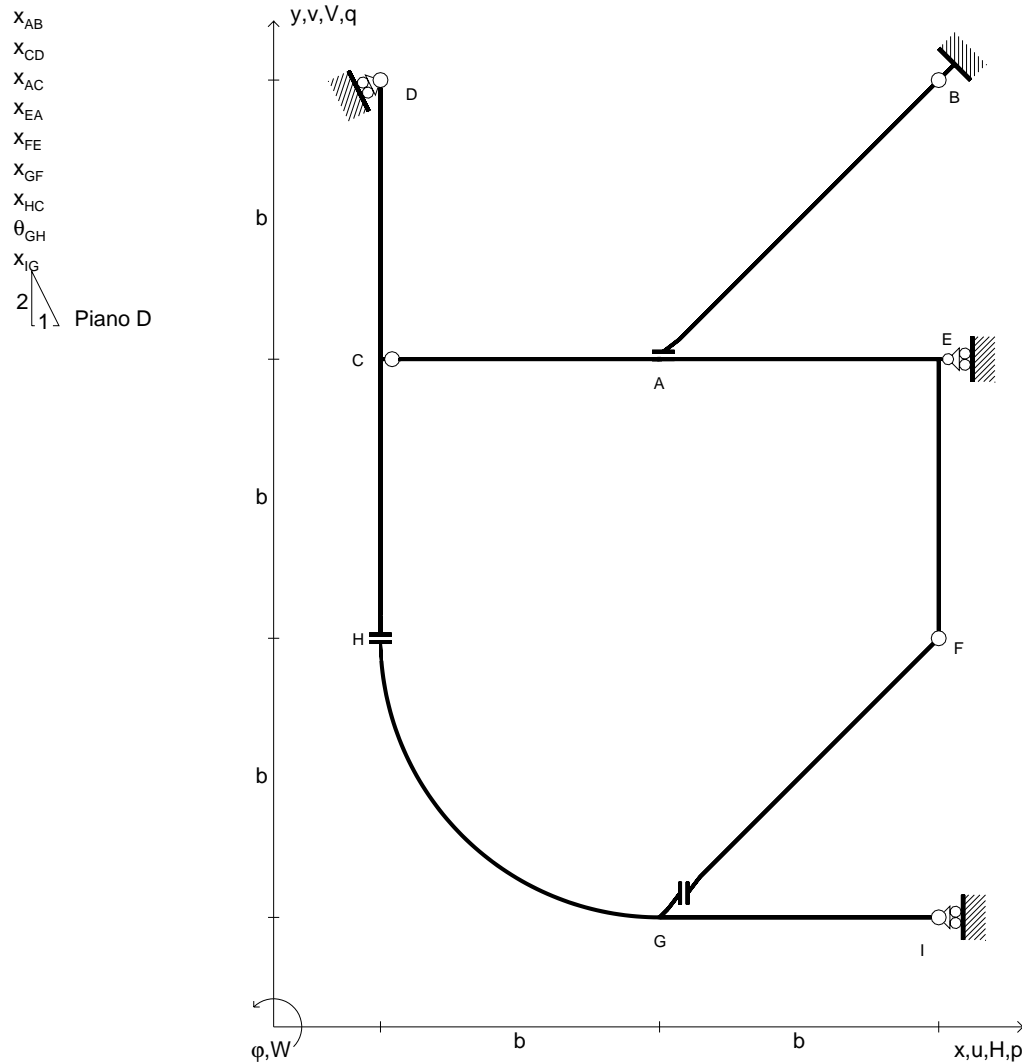


SPOSTAMENTI RIGIDI DELLE ASTE

$u_{AAB} =$	$u_{CCD} =$	$u_{AAC} =$	$u_{EEA} =$	$u_{FFG} =$	$u_{DDH} =$
$v_{AAB} =$	$v_{CCD} =$	$v_{AAC} =$	$v_{EEA} =$	$v_{FFG} =$	$v_{DDH} =$
$\phi_{AAB} =$	$\phi_{CCD} =$	$\phi_{AAC} =$	$\phi_{EEA} =$	$\phi_{FFG} =$	$\phi_{DDH} =$
$u_{FFD} =$	$u_{IIF} =$	$u_{BBI} =$			
$v_{FFD} =$	$v_{IIF} =$	$v_{BBI} =$			
$\phi_{FFD} =$	$\phi_{IIF} =$	$\phi_{BBI} =$			

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.
Piano di scorrimento del vincolo con inclinazione assegnata.
@ Adolfo Zavelani Rossi, Politecnico di Milano, vers.27.03.09



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.
Piano di scorrimento del vincolo con inclinazione assegnata.
@ Adolfo Zavelani Rossi, Politecnico di Milano, vers.27.03.09

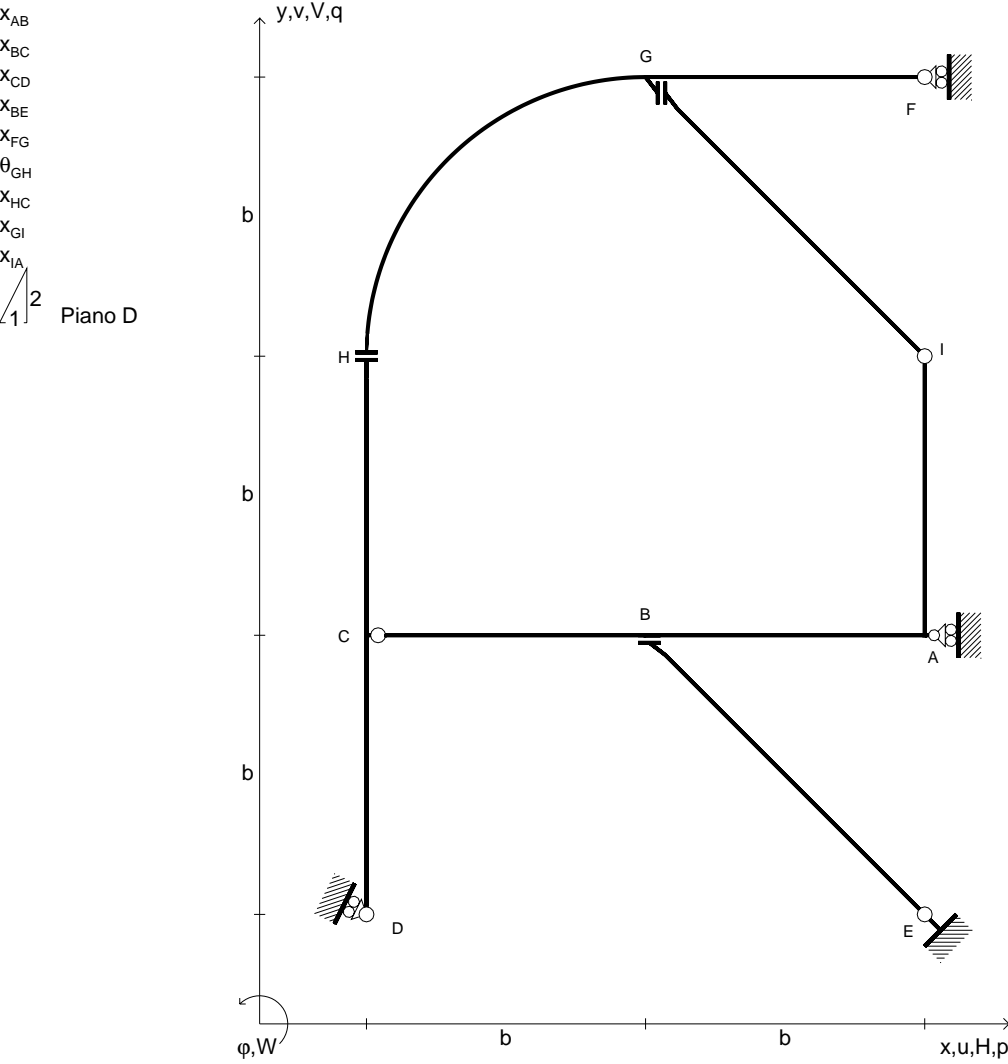
27.03.09

SPOSTAMENTI RIGIDI DELLE ASTE

$u_{AAB} =$	$u_{CCD} =$	$u_{AAC} =$	$u_{EEA} =$	$u_{FFE} =$	$u_{GGF} =$
$v_{AAB} =$	$v_{CCD} =$	$v_{AAC} =$	$v_{EEA} =$	$v_{FFE} =$	$v_{GGF} =$
$\phi_{AAB} =$	$\phi_{CCD} =$	$\phi_{AAC} =$	$\phi_{EEA} =$	$\phi_{FFE} =$	$\phi_{GGF} =$
$u_{HHC} =$	$u_{GGH} =$	$u_{IIG} =$			
$v_{HHC} =$	$v_{GGH} =$	$v_{IIG} =$			
$\phi_{HHC} =$	$\phi_{GGH} =$	$\phi_{IIG} =$			

@ Adolfo Zavelani Rossi, Politecnico di Milano, vers.27.03.09

27.03.09

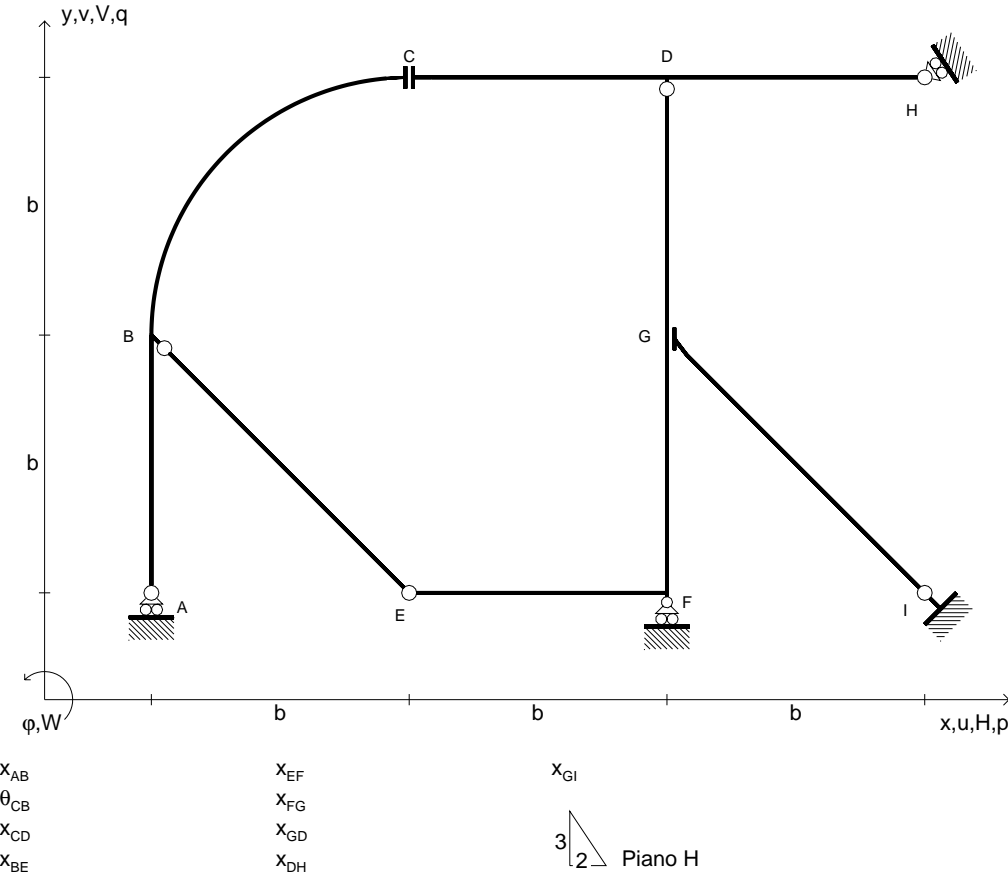


Svolgere l'analisi cinematica (geometrica e analitica).
Tracciare il meccanismo o i meccanismi della struttura.
Tracciare le mappe degli spost. orizzontali e verticali.

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.
Piano di scorrimento del vincolo con inclinazione assegnata.
@ Adolfo Zavelani Rossi, Politecnico di Milano, vers.27.03.09

SPOSTAMENTI RIGIDI DELLE ASTE

$u_{AAB} =$	$u_{BBC} =$	$u_{CCD} =$	$u_{BBE} =$	$u_{FFG} =$	$u_{GGH} =$
$v_{AAB} =$	$v_{BBC} =$	$v_{CCD} =$	$v_{BBE} =$	$v_{FFG} =$	$v_{GGH} =$
$\phi_{AAB} =$	$\phi_{BBC} =$	$\phi_{CCD} =$	$\phi_{BBE} =$	$\phi_{FFG} =$	$\phi_{GGH} =$
$u_{HHC} =$	$u_{GGI} =$	$u_{IIA} =$			
$v_{HHC} =$	$v_{GGI} =$	$v_{IIA} =$			
$\phi_{HHC} =$	$\phi_{GGI} =$	$\phi_{IIA} =$			

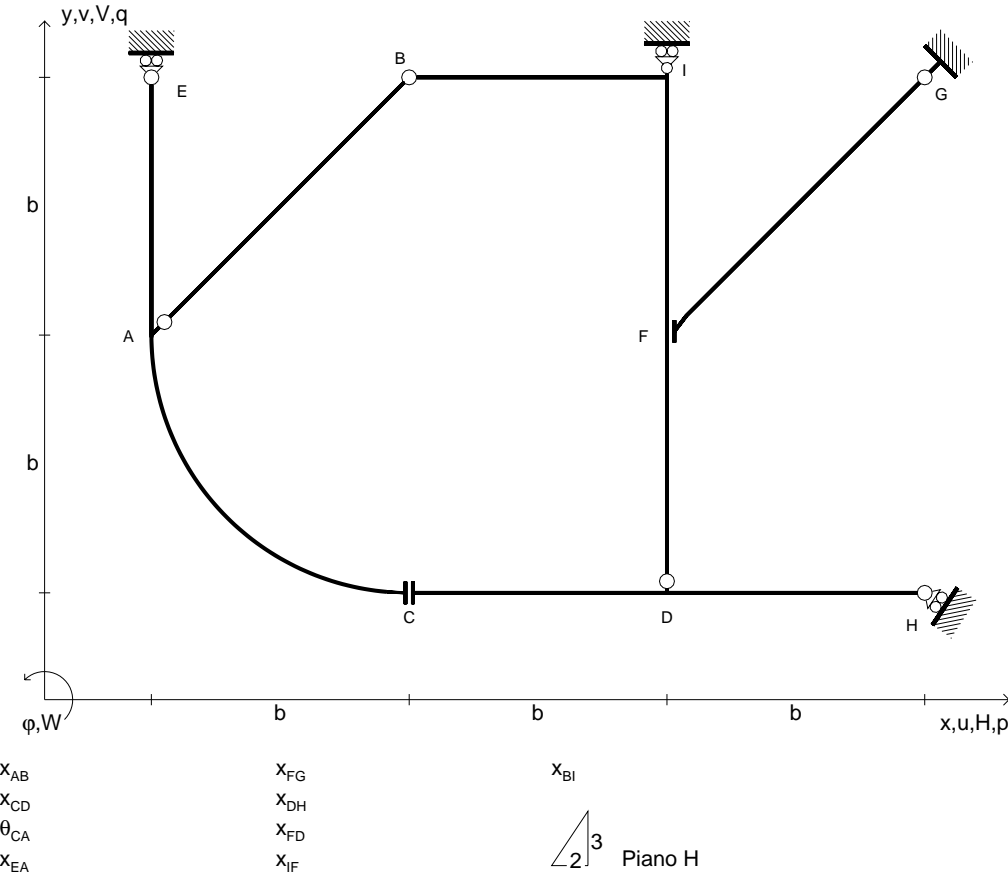


SPOSTAMENTI RIGIDI DELLE ASTE

$u_{AAB} =$	$u_{CCB} =$	$u_{CCD} =$	$u_{BBE} =$	$u_{EEF} =$	$u_{FFG} =$
$v_{AAB} =$	$v_{CCB} =$	$v_{CCD} =$	$v_{BBE} =$	$v_{EEF} =$	$v_{FFG} =$
$\phi_{AAB} =$	$\phi_{CCB} =$	$\phi_{CCD} =$	$\phi_{BBE} =$	$\phi_{EEF} =$	$\phi_{FFG} =$
$u_{GGD} =$	$u_{DDH} =$	$u_{GGI} =$			
$v_{GGD} =$	$v_{DDH} =$	$v_{GGI} =$			
$\phi_{GGD} =$	$\phi_{DDH} =$	$\phi_{GGI} =$			

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.
Piano di scorrimento del vincolo con inclinazione assegnata.
@ Adolfo Zavelani Rossi, Politecnico di Milano, vers.27.03.09

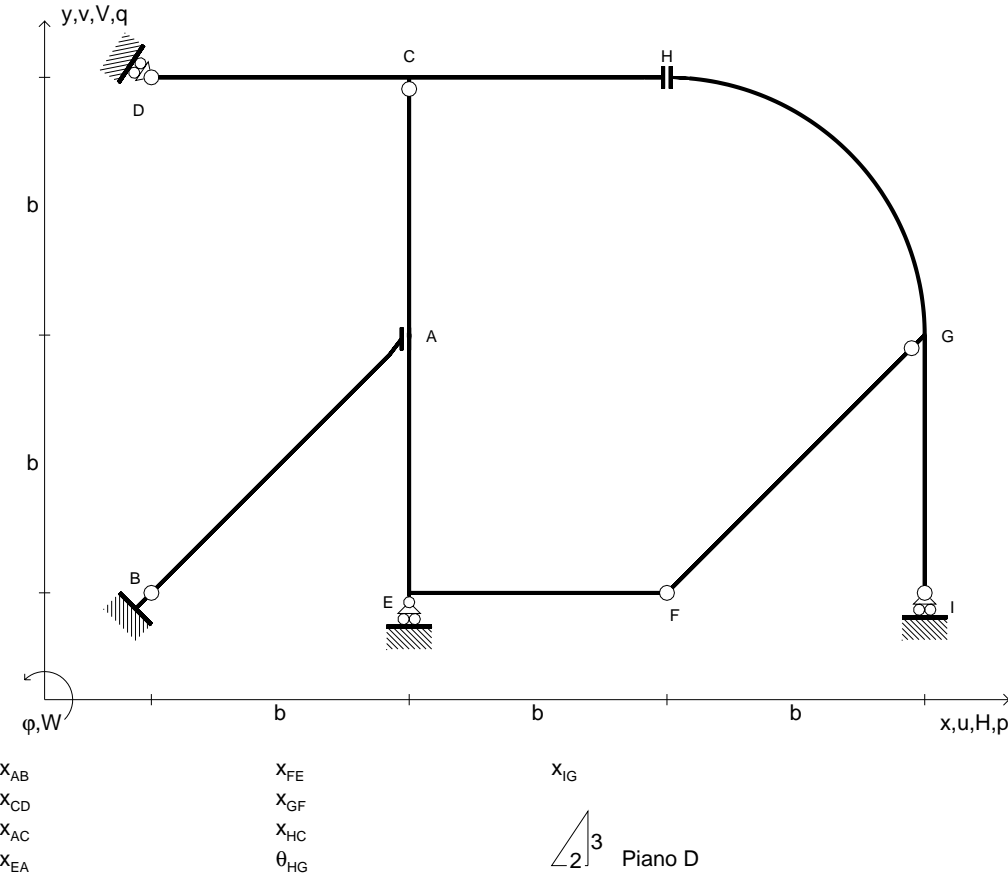


SPOSTAMENTI RIGIDI DELLE ASTE

$u_{AAB} =$	$u_{CCD} =$	$u_{CCA} =$	$u_{EEA} =$	$u_{FFG} =$	$u_{DDH} =$
$v_{AAB} =$	$v_{CCD} =$	$v_{CCA} =$	$v_{EEA} =$	$v_{FFG} =$	$v_{DDH} =$
$\phi_{AAB} =$	$\phi_{CCD} =$	$\phi_{CCA} =$	$\phi_{EEA} =$	$\phi_{FFG} =$	$\phi_{DDH} =$
$u_{FFD} =$	$u_{IIF} =$	$u_{BBI} =$			
$v_{FFD} =$	$v_{IIF} =$	$v_{BBI} =$			
$\phi_{FFD} =$	$\phi_{IIF} =$	$\phi_{BBI} =$			

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.
Piano di scorrimento del vincolo con inclinazione assegnata.
@ Adolfo Zavelani Rossi, Politecnico di Milano, vers.27.03.09

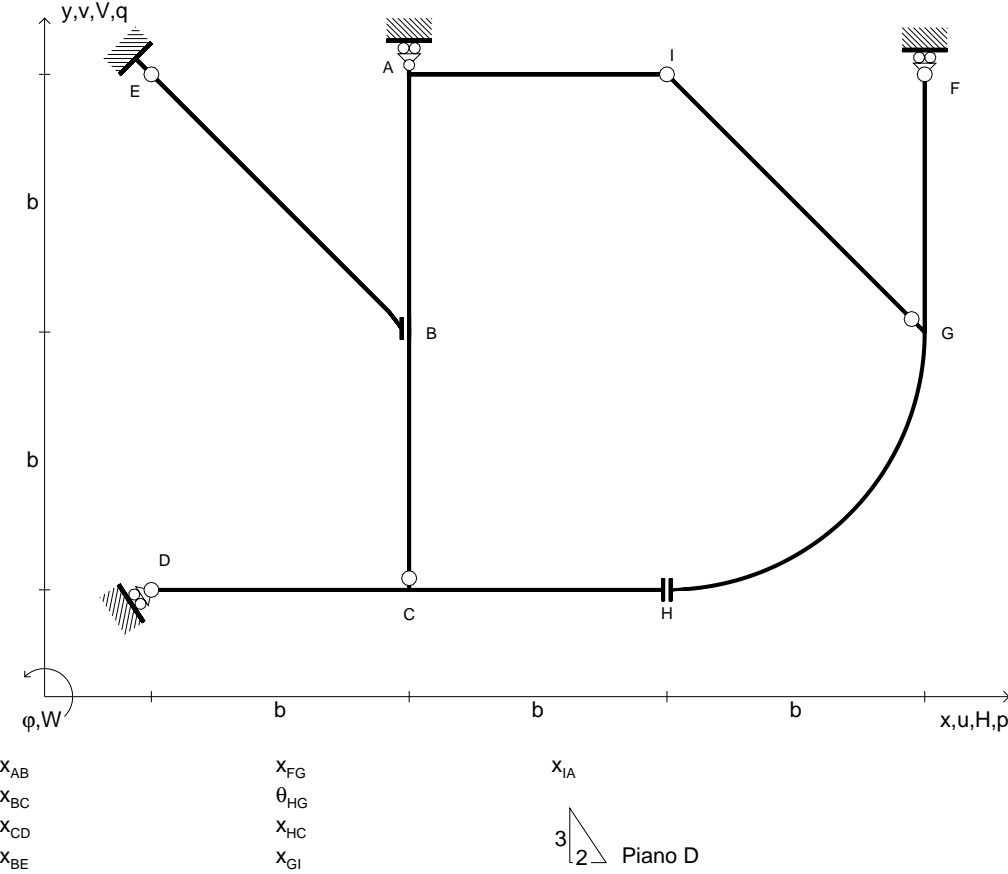


SPOSTAMENTI RIGIDI DELLE ASTE

$u_{AAB} =$	$u_{CCD} =$	$u_{AAC} =$	$u_{EEA} =$	$u_{FFE} =$	$u_{GGF} =$
$v_{AAB} =$	$v_{CCD} =$	$v_{AAC} =$	$v_{EEA} =$	$v_{FFE} =$	$v_{GGF} =$
$\phi_{AAB} =$	$\phi_{CCD} =$	$\phi_{AAC} =$	$\phi_{EEA} =$	$\phi_{FFE} =$	$\phi_{GGF} =$
$u_{HHC} =$	$u_{HHG} =$	$u_{IIG} =$			
$v_{HHC} =$	$v_{HHG} =$	$v_{IIG} =$			
$\phi_{HHC} =$	$\phi_{HHG} =$	$\phi_{IIG} =$			

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.
Piano di scorrimento del vincolo con inclinazione assegnata.
@ Adolfo Zavelani Rossi, Politecnico di Milano, vers.27.03.09

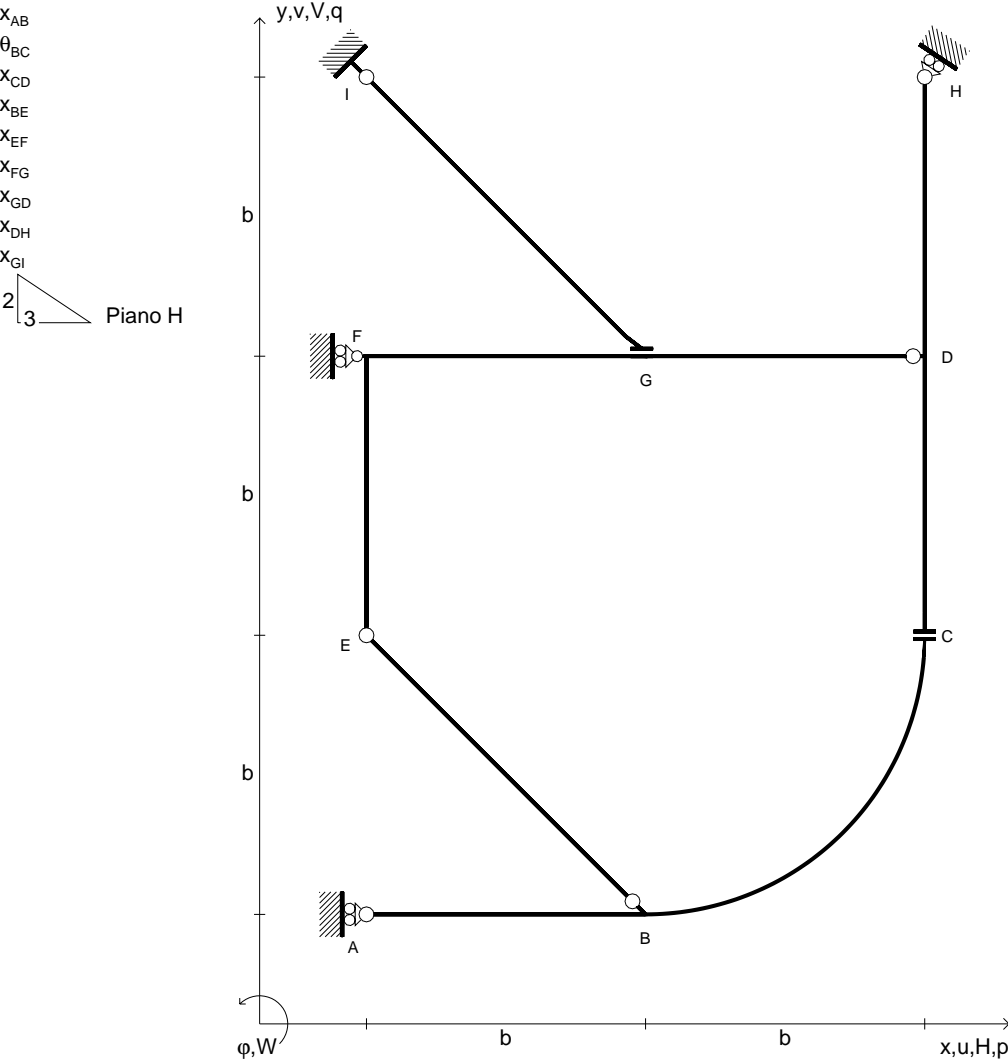


SPOSTAMENTI RIGIDI DELLE ASTE

$u_{AAB} =$	$u_{BBC} =$	$u_{CCD} =$	$u_{BBE} =$	$u_{FFG} =$	$u_{HHG} =$
$v_{AAB} =$	$v_{BBC} =$	$v_{CCD} =$	$v_{BBE} =$	$v_{FFG} =$	$v_{HHG} =$
$\phi_{AAB} =$	$\phi_{BBC} =$	$\phi_{CCD} =$	$\phi_{BBE} =$	$\phi_{FFG} =$	$\phi_{HHG} =$
$u_{HHC} =$	$u_{GGI} =$	$u_{IIA} =$			
$v_{HHC} =$	$v_{GGI} =$	$v_{IIA} =$			
$\phi_{HHC} =$	$\phi_{GGI} =$	$\phi_{IIA} =$			

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.
Piano di scorrimento del vincolo con inclinazione assegnata.
@ Adolfo Zavelani Rossi, Politecnico di Milano, vers.27.03.09

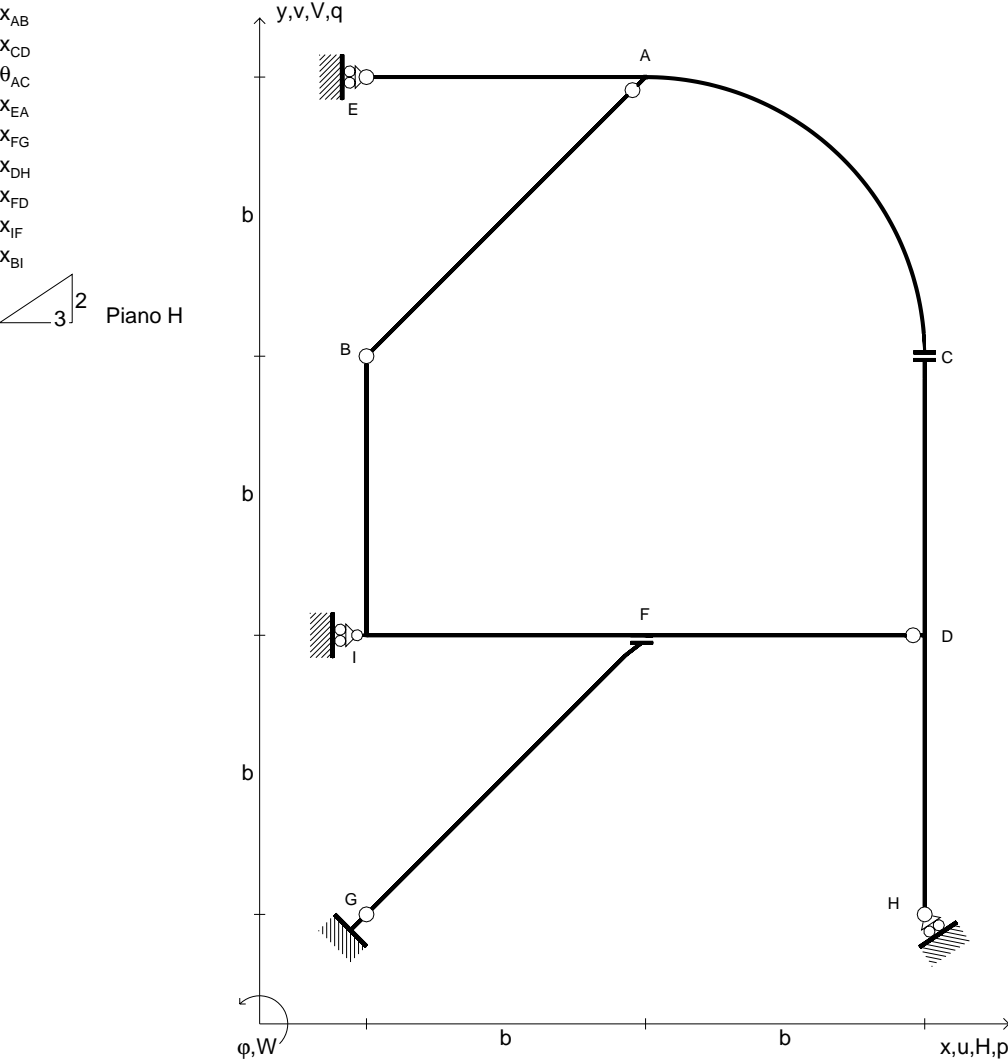


Svolgere l'analisi cinematica (geometrica e analitica).
Tracciare il meccanismo o i meccanismi della struttura.
Tracciare le mappe degli spost. orizzontali e verticali.

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.
Piano di scorrimento del vincolo con inclinazione assegnata.
@ Adolfo Zavelani Rossi, Politecnico di Milano, vers.27.03.09

SPOSTAMENTI RIGIDI DELLE ASTE

$u_{AAB} =$	$u_{BBC} =$	$u_{CCD} =$	$u_{BBE} =$	$u_{EEF} =$	$u_{FFG} =$
$v_{AAB} =$	$v_{BBC} =$	$v_{CCD} =$	$v_{BBE} =$	$v_{EEF} =$	$v_{FFG} =$
$\phi_{AAB} =$	$\phi_{BBC} =$	$\phi_{CCD} =$	$\phi_{BBE} =$	$\phi_{EEF} =$	$\phi_{FFG} =$
$u_{GGD} =$	$u_{DDH} =$	$u_{GGI} =$			
$v_{GGD} =$	$v_{DDH} =$	$v_{GGI} =$			
$\phi_{GGD} =$	$\phi_{DDH} =$	$\phi_{GGI} =$			

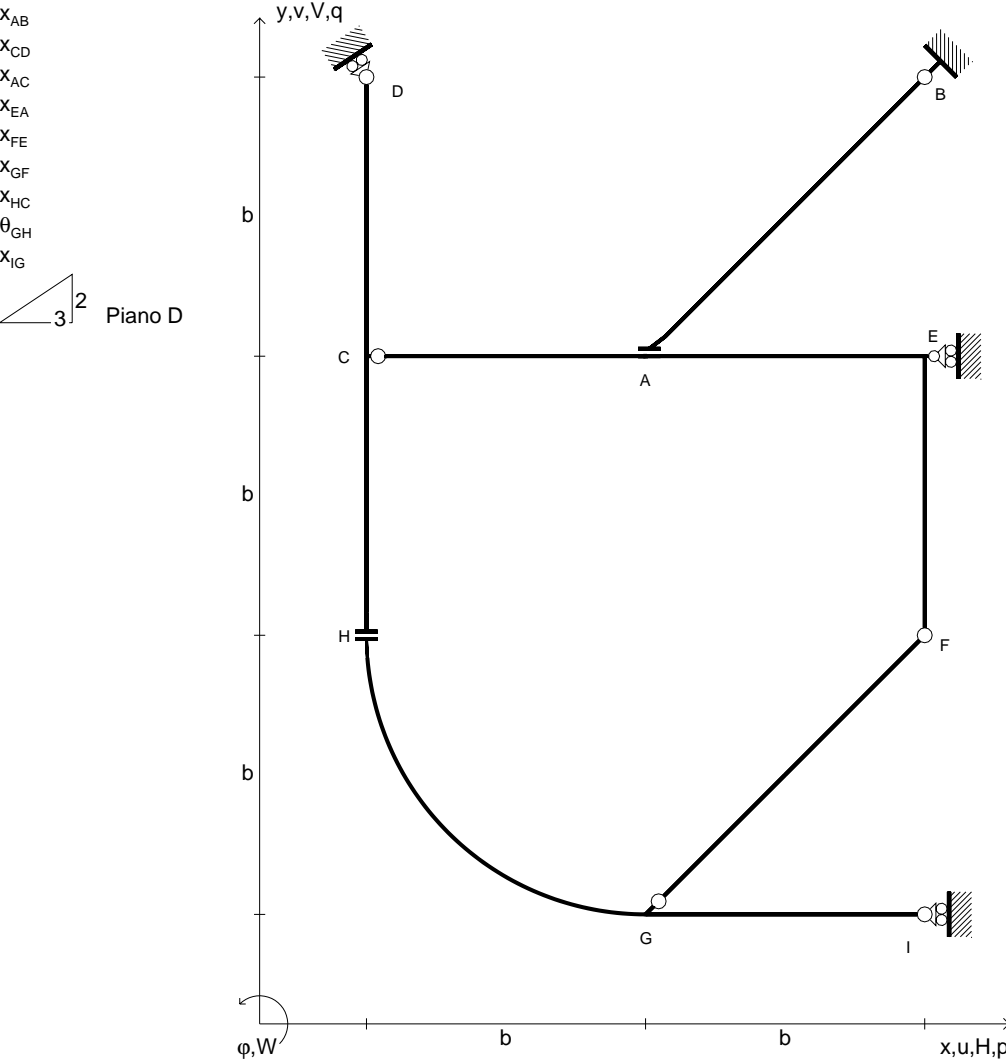


Svolgere l'analisi cinematica (geometrica e analitica).
Tracciare il meccanismo o i meccanismi della struttura.
Tracciare le mappe degli spost. orizzontali e verticali.

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.
Piano di scorrimento del vincolo con inclinazione assegnata.
@ Adolfo Zavelani Rossi, Politecnico di Milano, vers.27.03.09

SPOSTAMENTI RIGIDI DELLE ASTE

$u_{AAB} =$	$u_{CCD} =$	$u_{AAC} =$	$u_{EEA} =$	$u_{FFG} =$	$u_{DDH} =$
$v_{AAB} =$	$v_{CCD} =$	$v_{AAC} =$	$v_{EEA} =$	$v_{FFG} =$	$v_{DDH} =$
$\phi_{AAB} =$	$\phi_{CCD} =$	$\phi_{AAC} =$	$\phi_{EEA} =$	$\phi_{FFG} =$	$\phi_{DDH} =$
$u_{FFD} =$	$u_{IIF} =$	$u_{BBI} =$			
$v_{FFD} =$	$v_{IIF} =$	$v_{BBI} =$			
$\phi_{FFD} =$	$\phi_{IIF} =$	$\phi_{BBI} =$			

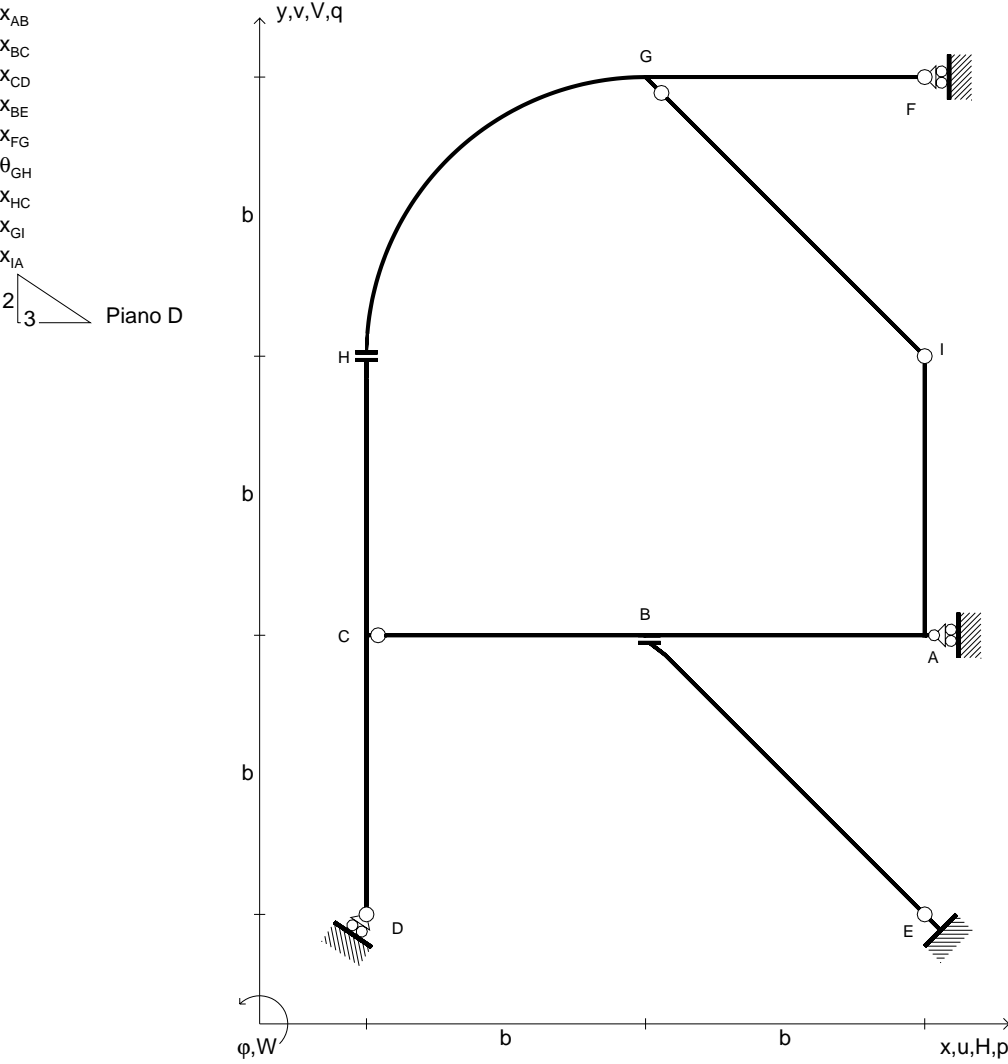


Svolgere l'analisi cinematica (geometrica e analitica).
Tracciare il meccanismo o i meccanismi della struttura.
Tracciare le mappe degli spost. orizzontali e verticali.

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.
Piano di scorrimento del vincolo con inclinazione assegnata.
@ Adolfo Zavelani Rossi, Politecnico di Milano, vers.27.03.09

SPOSTAMENTI RIGIDI DELLE ASTE

$u_{AAB} =$	$u_{CCD} =$	$u_{AAC} =$	$u_{EEA} =$	$u_{FFE} =$	$u_{GGF} =$
$v_{AAB} =$	$v_{CCD} =$	$v_{AAC} =$	$v_{EEA} =$	$v_{FFE} =$	$v_{GGF} =$
$\phi_{AAB} =$	$\phi_{CCD} =$	$\phi_{AAC} =$	$\phi_{EEA} =$	$\phi_{FFE} =$	$\phi_{GGF} =$
$u_{HHC} =$	$u_{GGH} =$	$u_{IIG} =$			
$v_{HHC} =$	$v_{GGH} =$	$v_{IIG} =$			
$\phi_{HHC} =$	$\phi_{GGH} =$	$\phi_{IIG} =$			

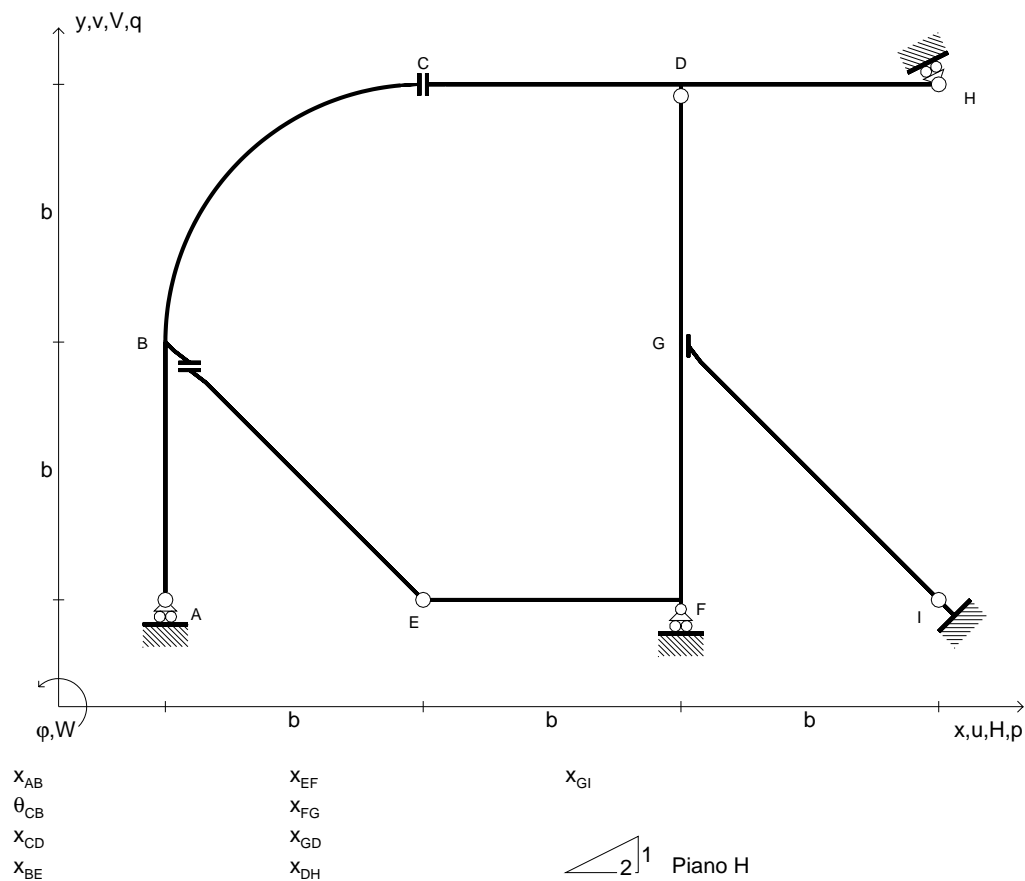


Svolgere l'analisi cinematica (geometrica e analitica).
Tracciare il meccanismo o i meccanismi della struttura.
Tracciare le mappe degli spost. orizzontali e verticali.

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.
Piano di scorrimento del vincolo con inclinazione assegnata.
@ Adolfo Zavelani Rossi, Politecnico di Milano, vers.27.03.09

SPOSTAMENTI RIGIDI DELLE ASTE

$u_{AAB} =$	$u_{BBC} =$	$u_{CCD} =$	$u_{BBE} =$	$u_{FFG} =$	$u_{GGH} =$
$v_{AAB} =$	$v_{BBC} =$	$v_{CCD} =$	$v_{BBE} =$	$v_{FFG} =$	$v_{GGH} =$
$\varphi_{AAB} =$	$\varphi_{BBC} =$	$\varphi_{CCD} =$	$\varphi_{BBE} =$	$\varphi_{FFG} =$	$\varphi_{GGH} =$
$u_{HHC} =$	$u_{GGI} =$	$u_{IIA} =$			
$v_{HHC} =$	$v_{GGI} =$	$v_{IIA} =$			
$\varphi_{HHC} =$	$\varphi_{GGI} =$	$\varphi_{IIA} =$			

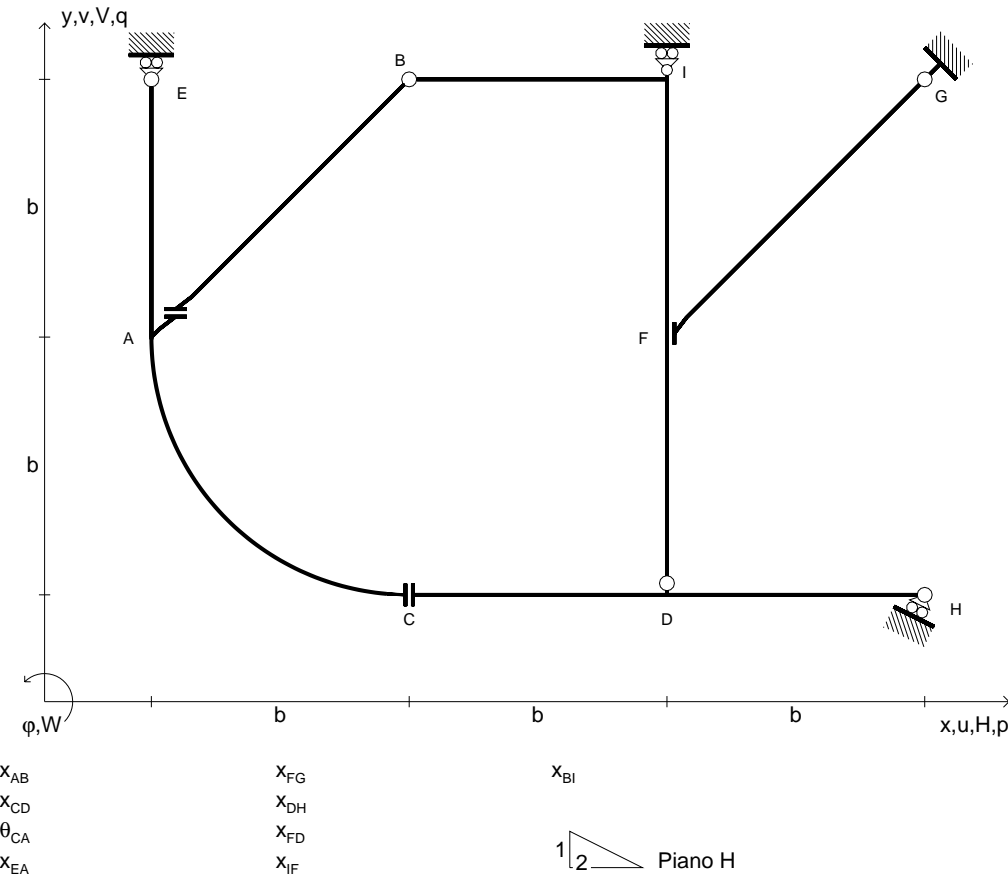


SPOSTAMENTI RIGIDI DELLE ASTE

$u_{AAB} =$	$u_{CCB} =$	$u_{CCD} =$	$u_{BBE} =$	$u_{EEF} =$	$u_{FFG} =$
$v_{AAB} =$	$v_{CCB} =$	$v_{CCD} =$	$v_{BBE} =$	$v_{EEF} =$	$v_{FFG} =$
$\varphi_{AAB} =$	$\varphi_{CCB} =$	$\varphi_{CCD} =$	$\varphi_{BBE} =$	$\varphi_{EEF} =$	$\varphi_{FFG} =$
$u_{GGD} =$	$u_{DDH} =$	$u_{GGI} =$			
$v_{GGD} =$	$v_{DDH} =$	$v_{GGI} =$			
$\varphi_{GGD} =$	$\varphi_{DDH} =$	$\varphi_{GGI} =$			

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.
Piano di scorrimento del vincolo con inclinazione assegnata.
@ Adolfo Zavelani Rossi, Politecnico di Milano, vers.27.03.09

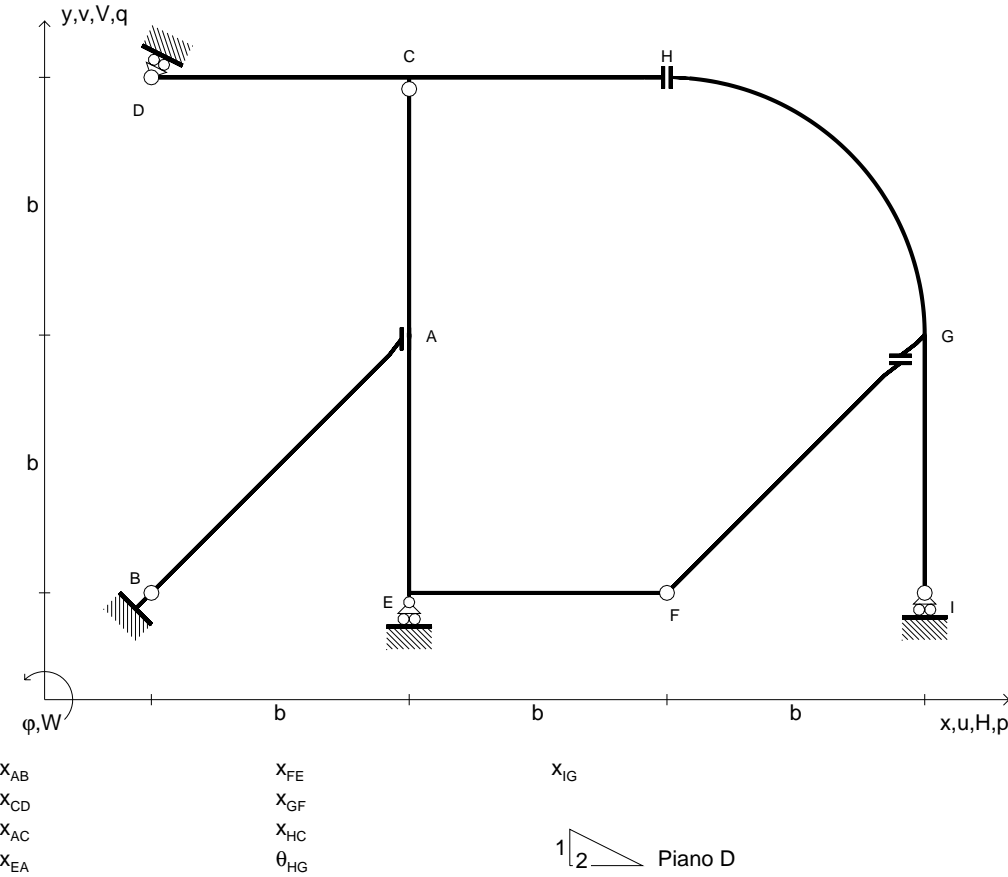


SPOSTAMENTI RIGIDI DELLE ASTE

$u_{AAB} =$	$u_{CCD} =$	$u_{CCA} =$	$u_{EEA} =$	$u_{FFG} =$	$u_{DDH} =$
$v_{AAB} =$	$v_{CCD} =$	$v_{CCA} =$	$v_{EEA} =$	$v_{FFG} =$	$v_{DDH} =$
$\phi_{AAB} =$	$\phi_{CCD} =$	$\phi_{CCA} =$	$\phi_{EEA} =$	$\phi_{FFG} =$	$\phi_{DDH} =$
$u_{FFD} =$	$u_{IIF} =$	$u_{BBI} =$			
$v_{FFD} =$	$v_{IIF} =$	$v_{BBI} =$			
$\phi_{FFD} =$	$\phi_{IIF} =$	$\phi_{BBI} =$			

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.
Piano di scorrimento del vincolo con inclinazione assegnata.
@ Adolfo Zavelani Rossi, Politecnico di Milano, vers.27.03.09

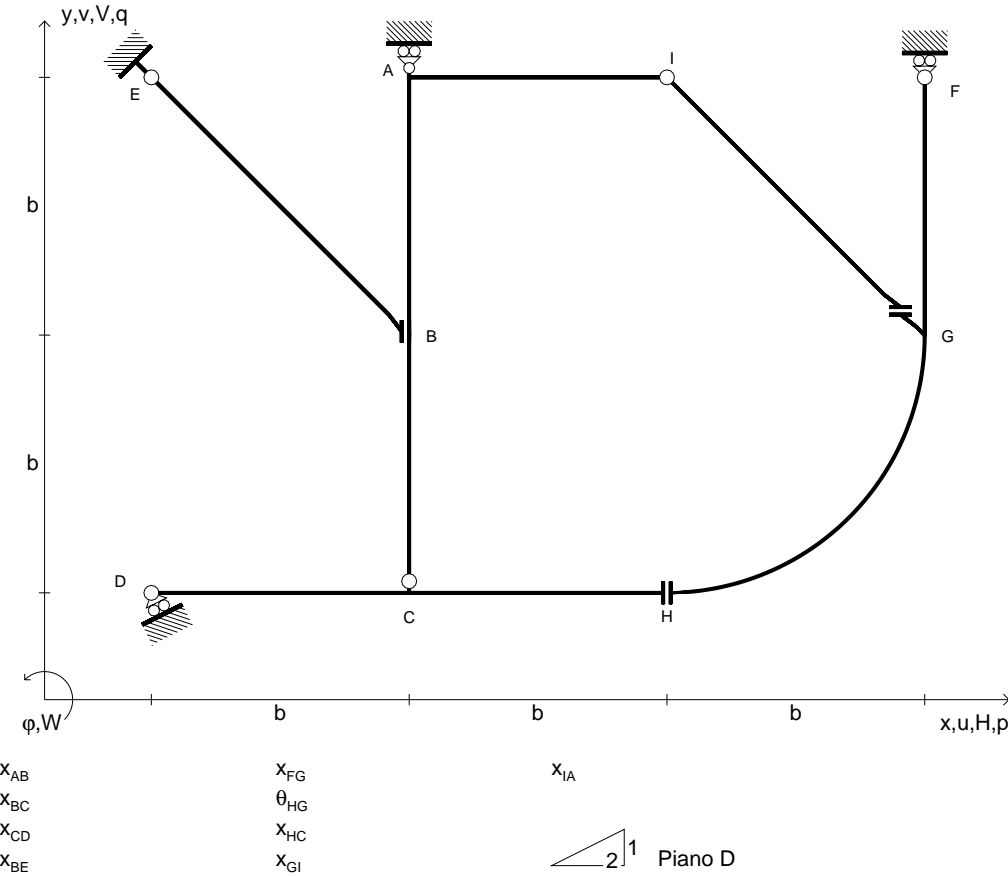


SPOSTAMENTI RIGIDI DELLE ASTE

$u_{AAB} =$	$u_{CCD} =$	$u_{AAC} =$	$u_{EEA} =$	$u_{FFE} =$	$u_{GGF} =$
$v_{AAB} =$	$v_{CCD} =$	$v_{AAC} =$	$v_{EEA} =$	$v_{FFE} =$	$v_{GGF} =$
$\phi_{AAB} =$	$\phi_{CCD} =$	$\phi_{AAC} =$	$\phi_{EEA} =$	$\phi_{FFE} =$	$\phi_{GGF} =$
$u_{HHC} =$	$u_{HHG} =$	$u_{IIG} =$			
$v_{HHC} =$	$v_{HHG} =$	$v_{IIG} =$			
$\phi_{HHC} =$	$\phi_{HHG} =$	$\phi_{IIG} =$			

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.
Piano di scorrimento del vincolo con inclinazione assegnata.
@ Adolfo Zavelani Rossi, Politecnico di Milano, vers.27.03.09

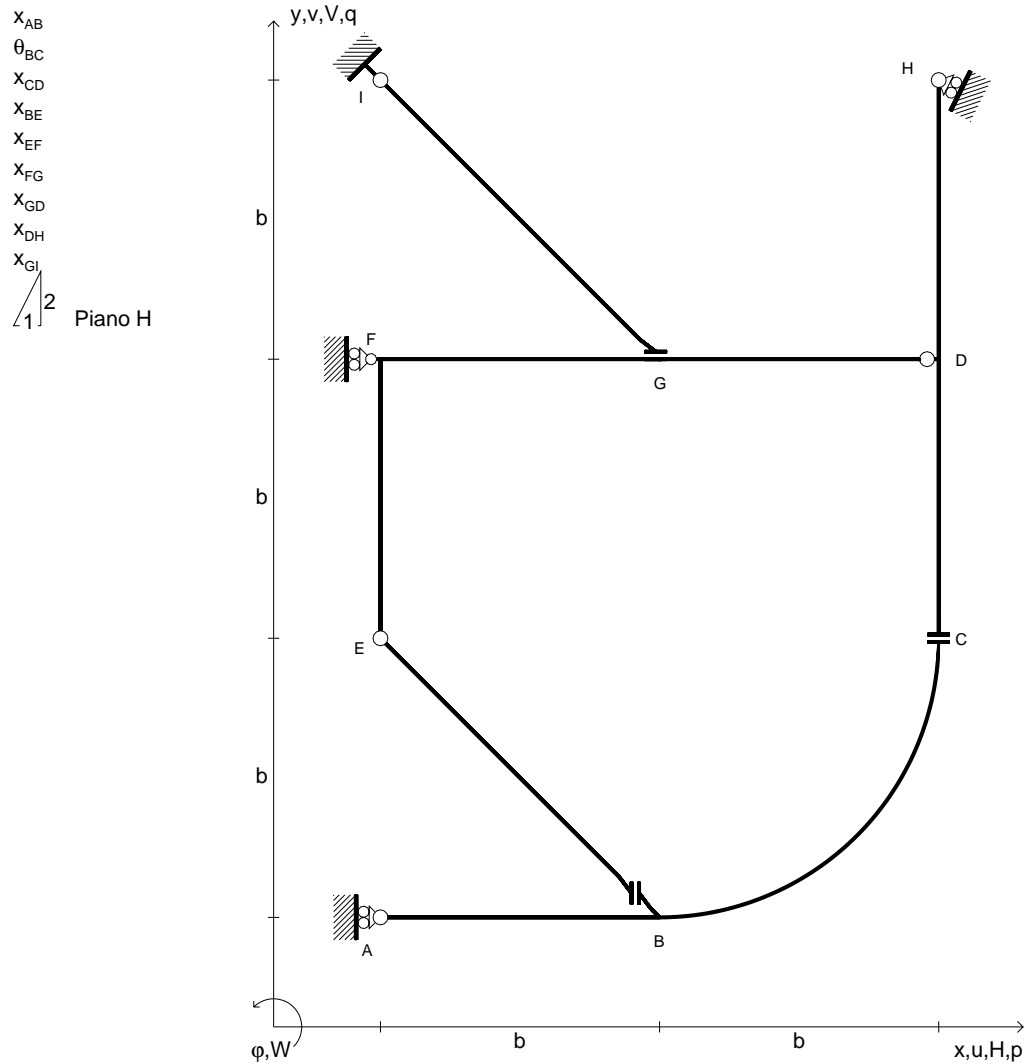


Svolgere l'analisi cinematica (geometrica e analitica).
Tracciare il meccanismo o i meccanismi della struttura.
Tracciare le mappe degli spost. orizzontali e verticali.

Calcolare il meccanismo o i meccanismi della struttura.
Rappresentare schema della struttura e matrice di congruenza.
 J_{YZ} - x_{YZ} - θ_{YZ} riferimento locale asta YZ con origine in Y.
Piano di scorrimento del vincolo con inclinazione assegnata.
@ Adolfo Zavelani Rossi, Politecnico di Milano, vers.27.03.09

SPOSTAMENTI RIGIDI DELLE ASTE

$u_{AAB} =$	$u_{BBC} =$	$u_{CCD} =$	$u_{BBE} =$	$u_{FFG} =$	$u_{HHG} =$
$v_{AAB} =$	$v_{BBC} =$	$v_{CCD} =$	$v_{BBE} =$	$v_{FFG} =$	$v_{HHG} =$
$\phi_{AAB} =$	$\phi_{BBC} =$	$\phi_{CCD} =$	$\phi_{BBE} =$	$\phi_{FFG} =$	$\phi_{HHG} =$
$u_{HHC} =$	$u_{GGI} =$	$u_{IIA} =$			
$v_{HHC} =$	$v_{GGI} =$	$v_{IIA} =$			
$\phi_{HHC} =$	$\phi_{GGI} =$	$\phi_{IIA} =$			



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

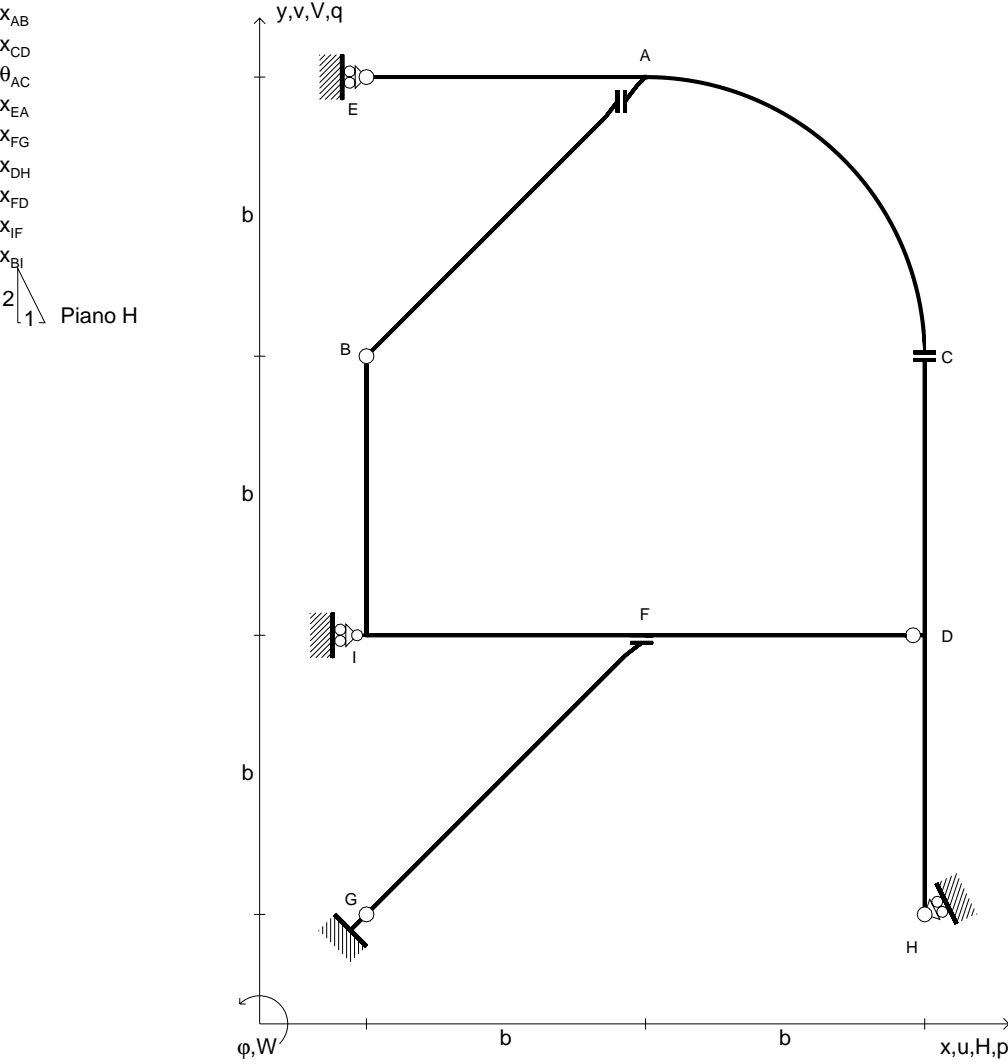
Calcolare il meccanismo o i meccanismi della struttura.
Rappresentare schema della struttura e matrice di congruenza.
 $J_{YZ} - x_{YZ} - \theta_{YZ}$ riferimento locale asta YZ con origine in Y.
Piano di scorrimento del vincolo con inclinazione assegnata.
@ Adolfo Zavelani Rossi, Politecnico di Milano, vers.27.03.09

SPOSTAMENTI RIGIDI DELLE ASTE

$u_{AAB} =$	$u_{BBC} =$	$u_{CCD} =$	$u_{BBE} =$	$u_{EEF} =$	$u_{FFG} =$
$v_{AAB} =$	$v_{BBC} =$	$v_{CCD} =$	$v_{BBE} =$	$v_{EEF} =$	$v_{FFG} =$
$\phi_{AAB} =$	$\phi_{BBC} =$	$\phi_{CCD} =$	$\phi_{BBE} =$	$\phi_{EEF} =$	$\phi_{FFG} =$
$u_{GGD} =$	$u_{DDH} =$	$u_{GGI} =$			
$v_{GGD} =$	$v_{DDH} =$	$v_{GGI} =$			
$\phi_{GGD} =$	$\phi_{DDH} =$	$\phi_{GGI} =$			

@ Adolfo Zavelani Rossi, Politecnico di Milano, vers.27.03.09

27.03.09

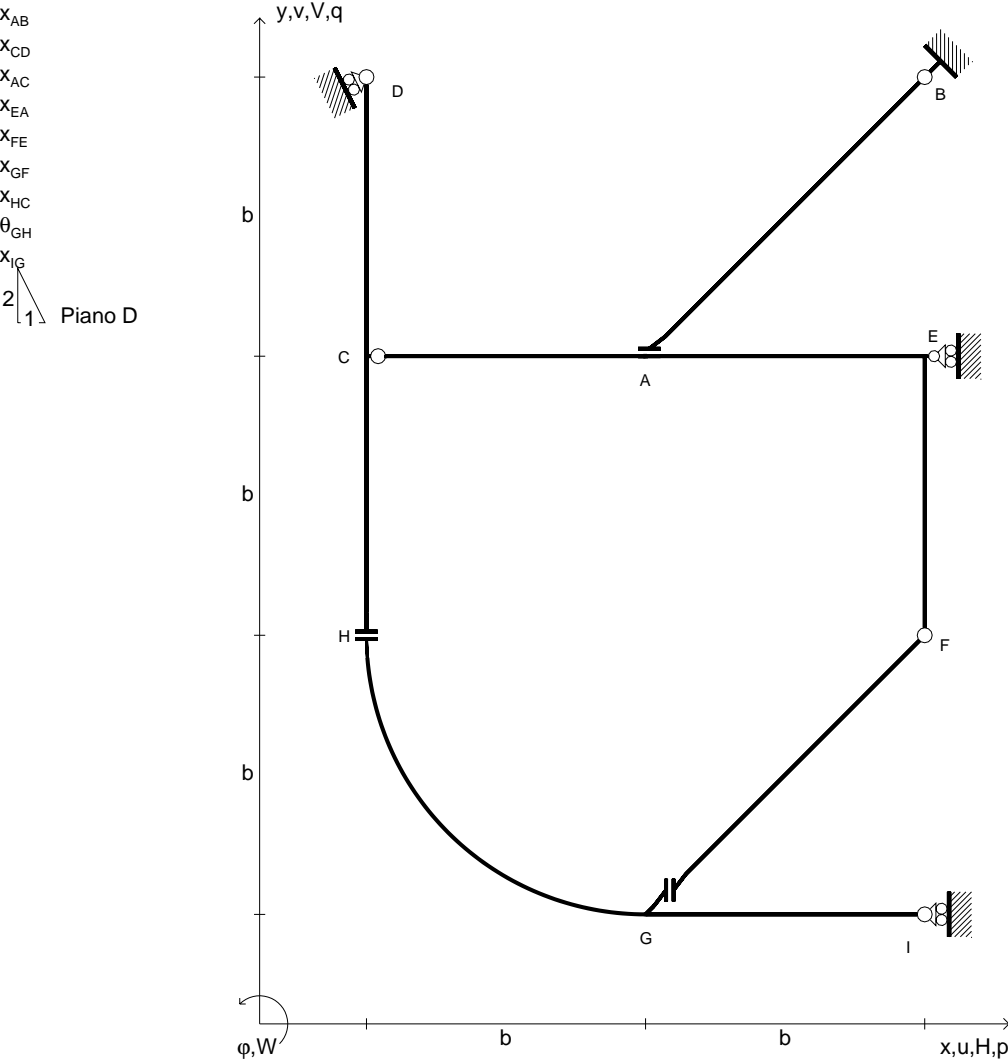


Svolgere l'analisi cinematica (geometrica e analitica).
Tracciare il meccanismo o i meccanismi della struttura.
Tracciare le mappe degli spost. orizzontali e verticali.

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.
Piano di scorrimento del vincolo con inclinazione assegnata.
@ Adolfo Zavelani Rossi, Politecnico di Milano, vers.27.03.09

SPOSTAMENTI RIGIDI DELLE ASTE

$u_{AAB} =$	$u_{CCD} =$	$u_{AAC} =$	$u_{EEA} =$	$u_{FFG} =$	$u_{DDH} =$
$v_{AAB} =$	$v_{CCD} =$	$v_{AAC} =$	$v_{EEA} =$	$v_{FFG} =$	$v_{DDH} =$
$\phi_{AAB} =$	$\phi_{CCD} =$	$\phi_{AAC} =$	$\phi_{EEA} =$	$\phi_{FFG} =$	$\phi_{DDH} =$
$u_{FFD} =$	$u_{IIF} =$	$u_{BBI} =$			
$v_{FFD} =$	$v_{IIF} =$	$v_{BBI} =$			
$\phi_{FFD} =$	$\phi_{IIF} =$	$\phi_{BBI} =$			

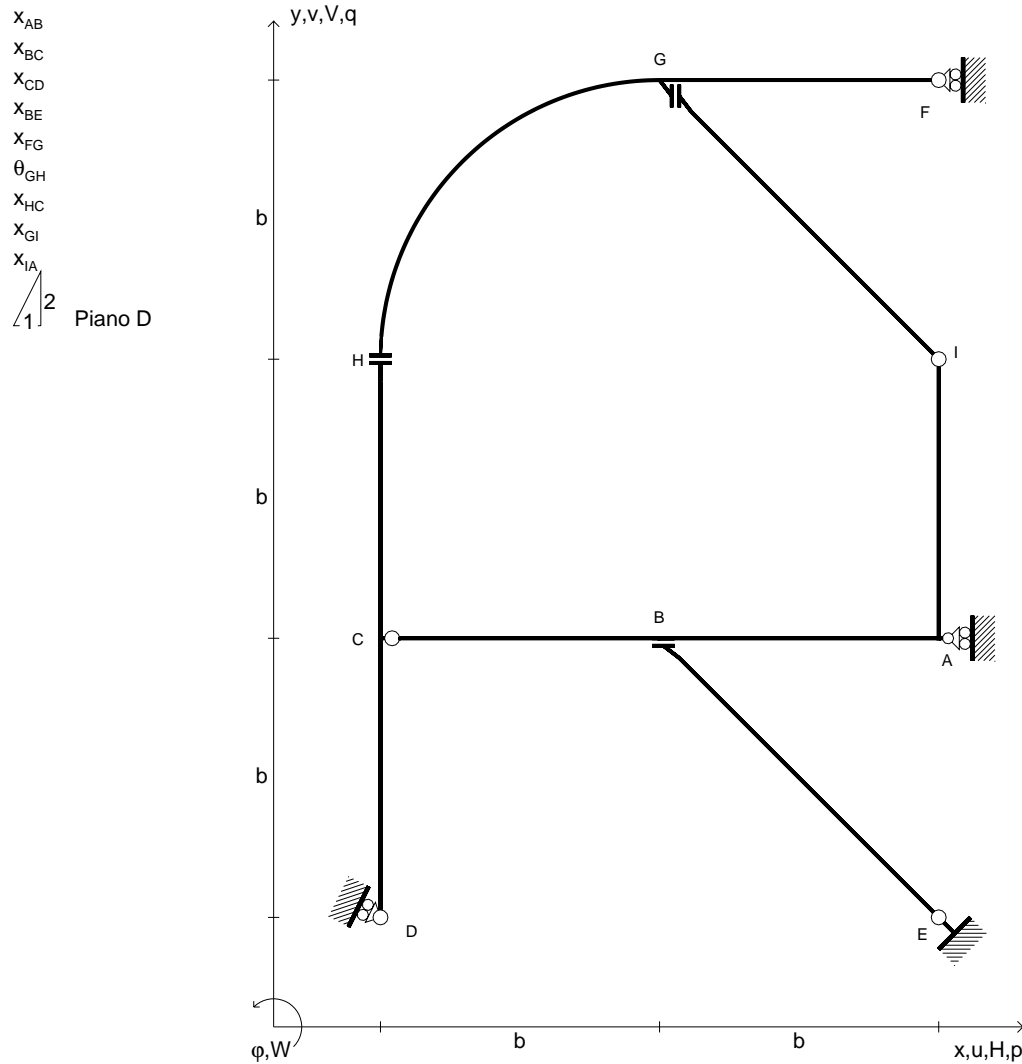


Svolgere l'analisi cinematica (geometrica e analitica).
Tracciare il meccanismo o i meccanismi della struttura.
Tracciare le mappe degli spost. orizzontali e verticali.

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.
Piano di scorrimento del vincolo con inclinazione assegnata.
@ Adolfo Zavelani Rossi, Politecnico di Milano, vers.27.03.09

SPOSTAMENTI RIGIDI DELLE ASTE

$u_{AAB} =$	$u_{CCD} =$	$u_{AAC} =$	$u_{EEA} =$	$u_{FFE} =$	$u_{GGF} =$
$v_{AAB} =$	$v_{CCD} =$	$v_{AAC} =$	$v_{EEA} =$	$v_{FFE} =$	$v_{GGF} =$
$\phi_{AAB} =$	$\phi_{CCD} =$	$\phi_{AAC} =$	$\phi_{EEA} =$	$\phi_{FFE} =$	$\phi_{GGF} =$
$u_{HHC} =$	$u_{GGH} =$	$u_{IIG} =$			
$v_{HHC} =$	$v_{GGH} =$	$v_{IIG} =$			
$\phi_{HHC} =$	$\phi_{GGH} =$	$\phi_{IIG} =$			



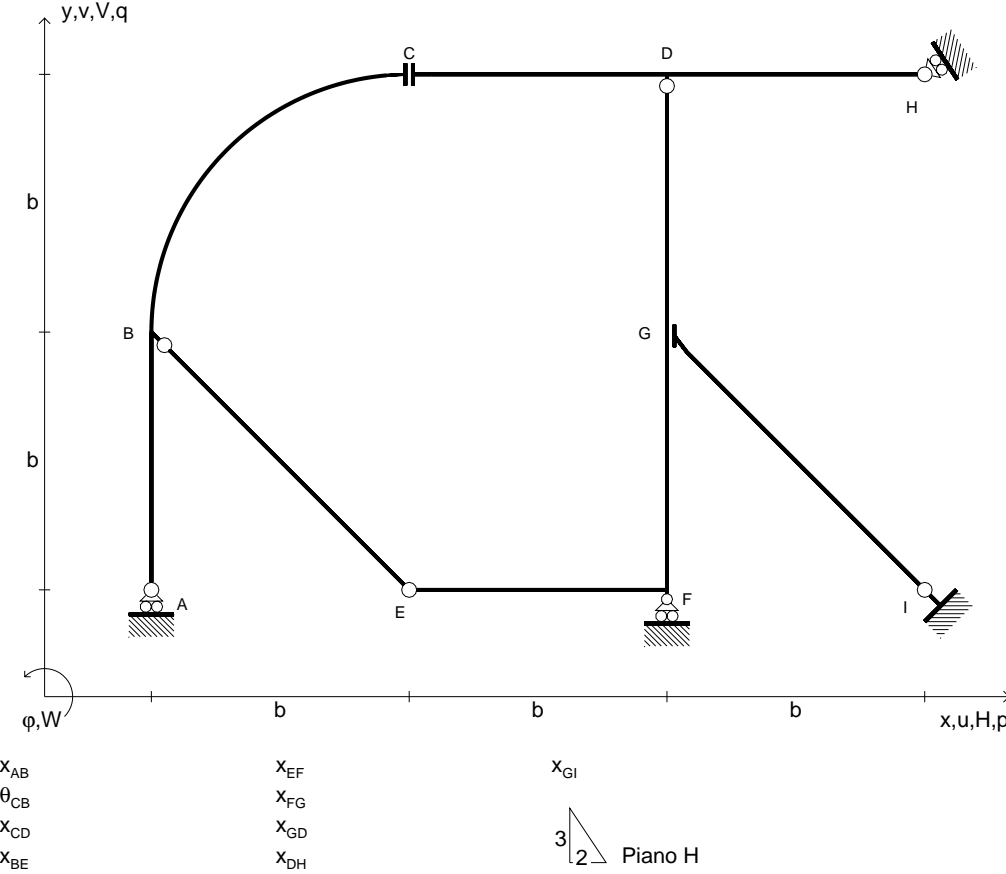
Svolgere l'analisi cinematica (geometrica e analitica).
Tracciare il meccanismo o i meccanismi della struttura.
Tracciare le mappe degli spost. orizzontali e verticali.

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.
Piano di scorrimento del vincolo con inclinazione assegnata.
@ Adolfo Zavelani Rossi, Politecnico di Milano, vers.27.03.09

SPOSTAMENTI RIGIDI DELLE ASTE

$u_{AAB} =$	$u_{BBC} =$	$u_{CCD} =$	$u_{BBE} =$	$u_{FFG} =$	$u_{GGH} =$
$v_{AAB} =$	$v_{BBC} =$	$v_{CCD} =$	$v_{BBE} =$	$v_{FFG} =$	$v_{GGH} =$
$\phi_{AAB} =$	$\phi_{BBC} =$	$\phi_{CCD} =$	$\phi_{BBE} =$	$\phi_{FFG} =$	$\phi_{GGH} =$
$u_{HHC} =$	$u_{GGI} =$	$u_{IIA} =$			
$v_{HHC} =$	$v_{GGI} =$	$v_{IIA} =$			
$\phi_{HHC} =$	$\phi_{GGI} =$	$\phi_{IIA} =$			

@ Adolfo Zavelani Rossi, Politecnico di Milano, vers.27.03.09

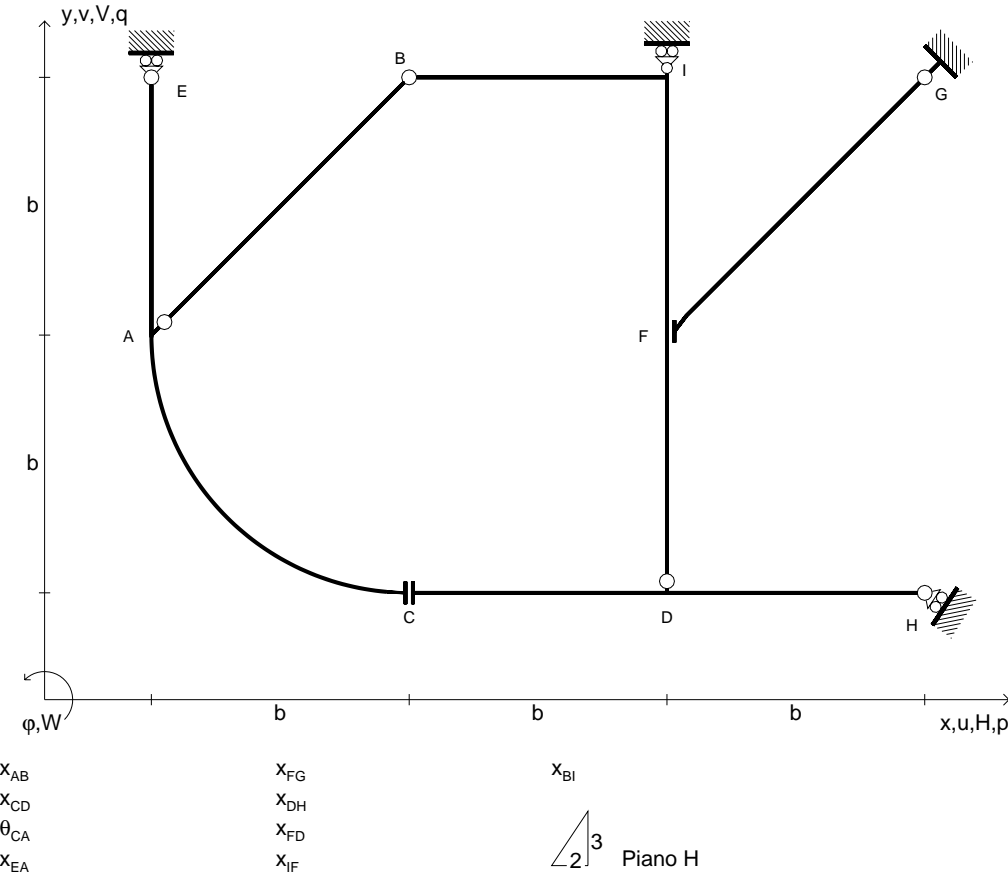


Svolgere l'analisi cinematica (geometrica e analitica).
Tracciare il meccanismo o i meccanismi della struttura.
Tracciare le mappe degli spost. orizzontali e verticali.

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.
Piano di scorrimento del vincolo con inclinazione assegnata.
@ Adolfo Zavelani Rossi, Politecnico di Milano, vers.27.03.09

SPOSTAMENTI RIGIDI DELLE ASTE

$u_{AAB} =$	$u_{CCB} =$	$u_{CCD} =$	$u_{BBE} =$	$u_{EEF} =$	$u_{FFG} =$
$v_{AAB} =$	$v_{CCB} =$	$v_{CCD} =$	$v_{BBE} =$	$v_{EEF} =$	$v_{FFG} =$
$\phi_{AAB} =$	$\phi_{CCB} =$	$\phi_{CCD} =$	$\phi_{BBE} =$	$\phi_{EEF} =$	$\phi_{FFG} =$
$u_{GGD} =$	$u_{DDH} =$	$u_{GGI} =$			
$v_{GGD} =$	$v_{DDH} =$	$v_{GGI} =$			
$\phi_{GGD} =$	$\phi_{DDH} =$	$\phi_{GGI} =$			

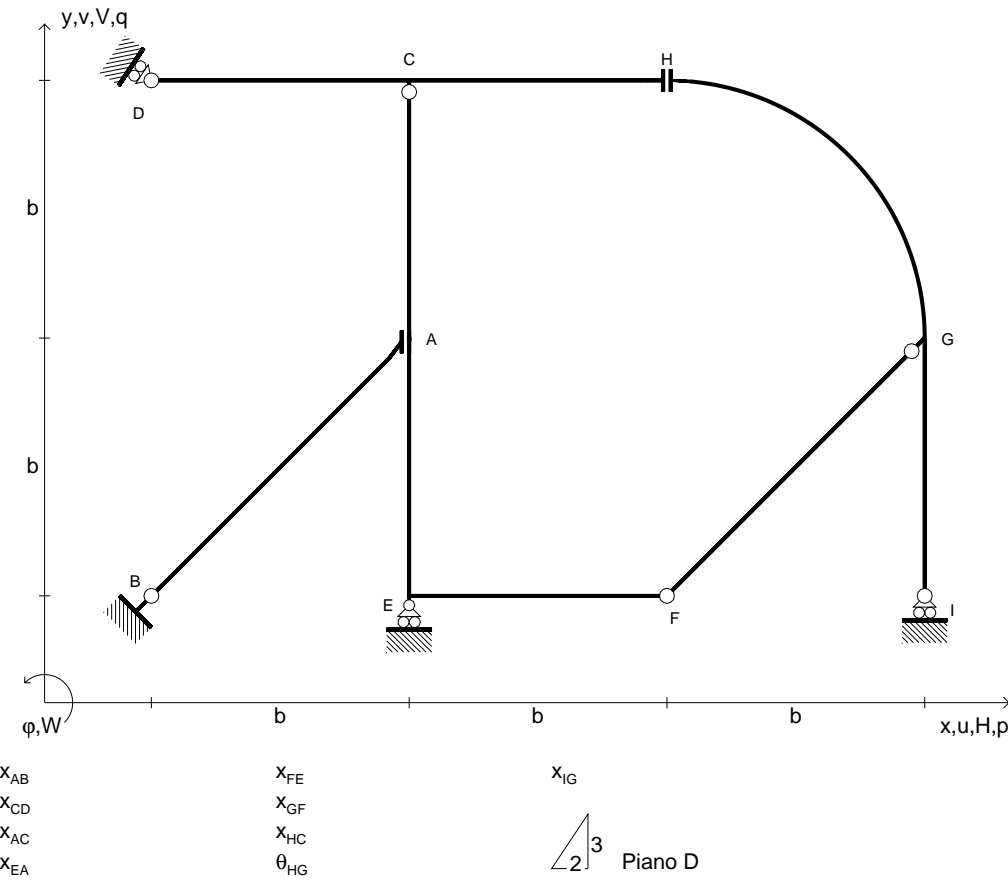


SPOSTAMENTI RIGIDI DELLE ASTE

$u_{AAB} =$	$u_{CCD} =$	$u_{CCA} =$	$u_{EEA} =$	$u_{FFG} =$	$u_{DDH} =$
$v_{AAB} =$	$v_{CCD} =$	$v_{CCA} =$	$v_{EEA} =$	$v_{FFG} =$	$v_{DDH} =$
$\phi_{AAB} =$	$\phi_{CCD} =$	$\phi_{CCA} =$	$\phi_{EEA} =$	$\phi_{FFG} =$	$\phi_{DDH} =$
$u_{FFD} =$	$u_{IIF} =$	$u_{BBI} =$			
$v_{FFD} =$	$v_{IIF} =$	$v_{BBI} =$			
$\phi_{FFD} =$	$\phi_{IIF} =$	$\phi_{BBI} =$			

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.
Piano di scorrimento del vincolo con inclinazione assegnata.
@ Adolfo Zavelani Rossi, Politecnico di Milano, vers.27.03.09

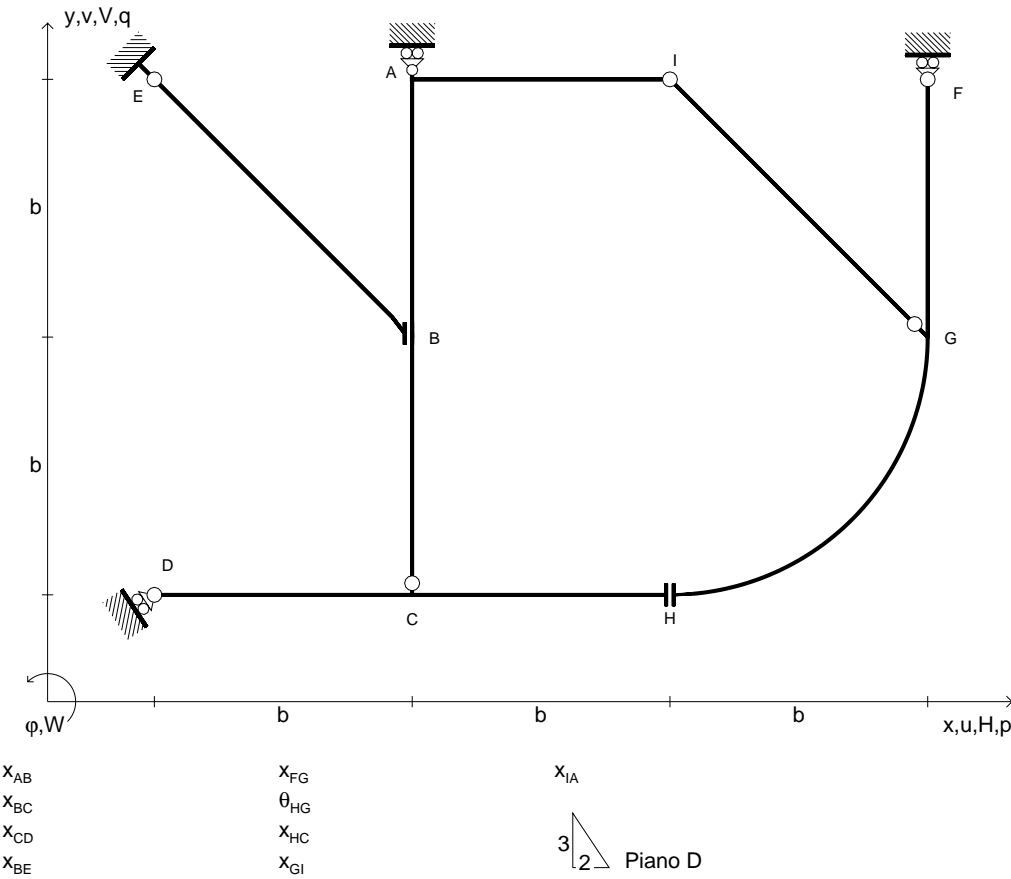


SPOSTAMENTI RIGIDI DELLE ASTE

$u_{AAB} =$	$u_{CCD} =$	$u_{AAC} =$	$u_{EEA} =$	$u_{FFE} =$	$u_{GGF} =$
$v_{AAB} =$	$v_{CCD} =$	$v_{AAC} =$	$v_{EEA} =$	$v_{FFE} =$	$v_{GGF} =$
$\phi_{AAB} =$	$\phi_{CCD} =$	$\phi_{AAC} =$	$\phi_{EEA} =$	$\phi_{FFE} =$	$\phi_{GGF} =$
$u_{HHC} =$	$u_{HHG} =$	$u_{IIG} =$			
$v_{HHC} =$	$v_{HHG} =$	$v_{IIG} =$			
$\phi_{HHC} =$	$\phi_{HHG} =$	$\phi_{IIG} =$			

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.
Piano di scorrimento del vincolo con inclinazione assegnata.
@ Adolfo Zavelani Rossi, Politecnico di Milano, vers.27.03.09

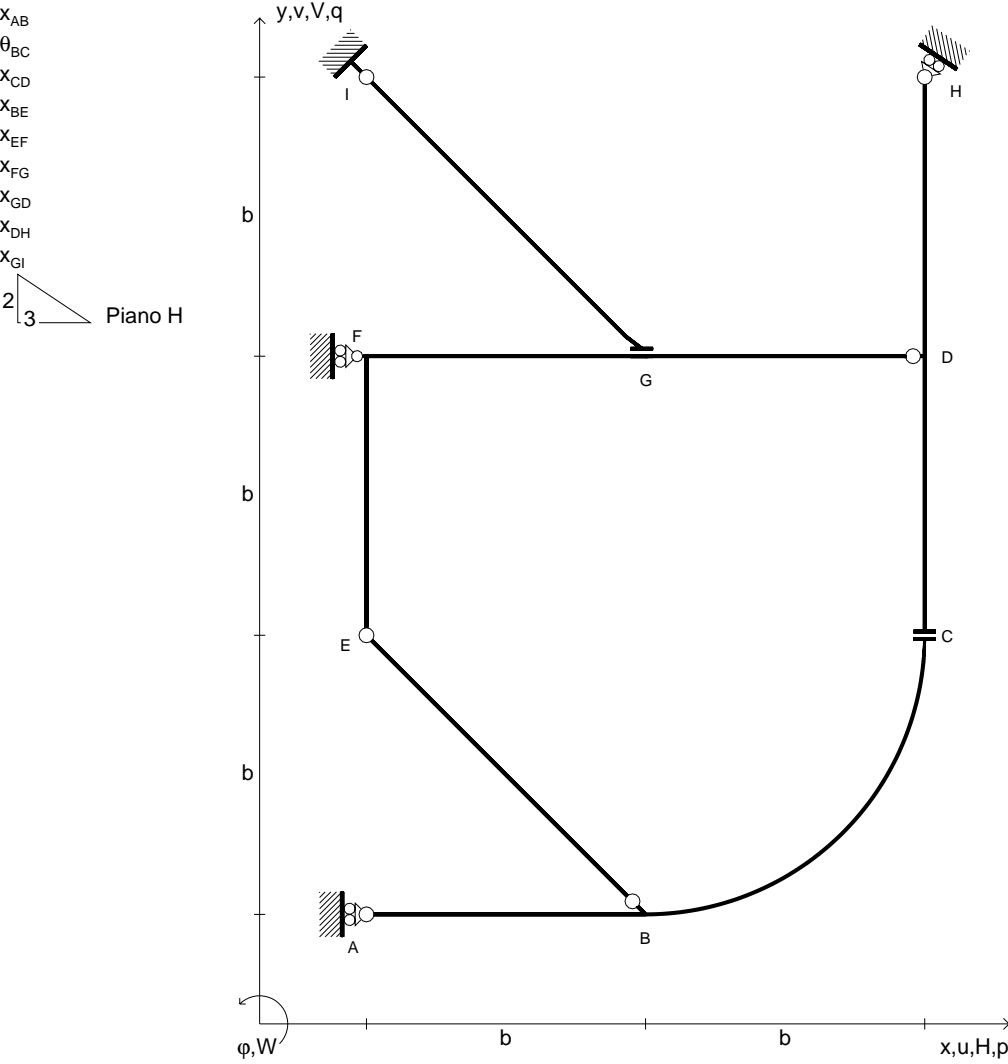


SPOSTAMENTI RIGIDI DELLE ASTE

$u_{AAB} =$	$u_{BBC} =$	$u_{CCD} =$	$u_{BBE} =$	$u_{FFG} =$	$u_{HHG} =$
$v_{AAB} =$	$v_{BBC} =$	$v_{CCD} =$	$v_{BBE} =$	$v_{FFG} =$	$v_{HHG} =$
$\phi_{AAB} =$	$\phi_{BBC} =$	$\phi_{CCD} =$	$\phi_{BBE} =$	$\phi_{FFG} =$	$\phi_{HHG} =$
$u_{HHC} =$	$u_{GGI} =$	$u_{IIA} =$			
$v_{HHC} =$	$v_{GGI} =$	$v_{IIA} =$			
$\phi_{HHC} =$	$\phi_{GGI} =$	$\phi_{IIA} =$			

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.
Piano di scorrimento del vincolo con inclinazione assegnata.
@ Adolfo Zavelani Rossi, Politecnico di Milano, vers.27.03.09

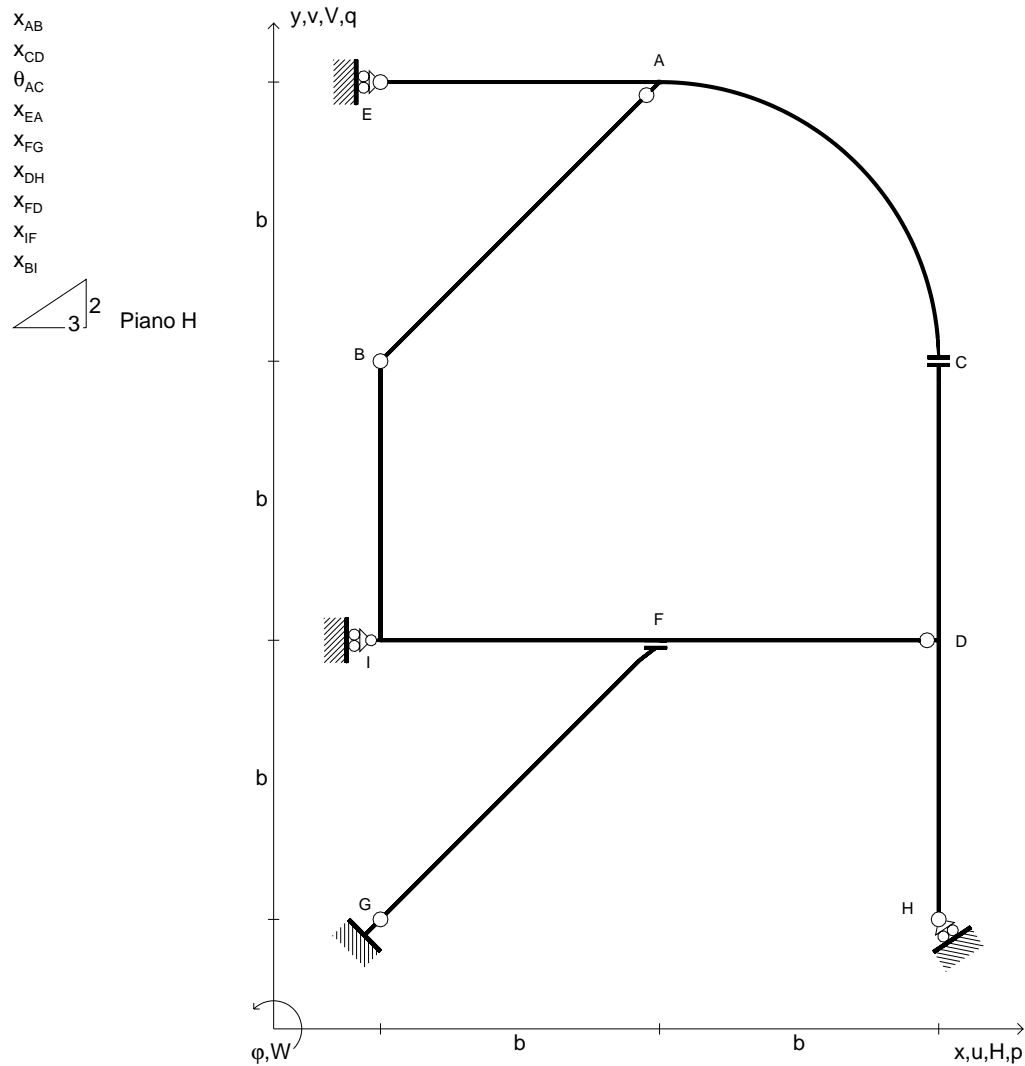


SPOSTAMENTI RIGIDI DELLE ASTE

$u_{AAB} =$	$u_{BBC} =$	$u_{CCD} =$	$u_{BBE} =$	$u_{EEF} =$	$u_{FFG} =$
$v_{AAB} =$	$v_{BBC} =$	$v_{CCD} =$	$v_{BBE} =$	$v_{EEF} =$	$v_{FFG} =$
$\varphi_{AAB} =$	$\varphi_{BBC} =$	$\varphi_{CCD} =$	$\varphi_{BBE} =$	$\varphi_{EEF} =$	$\varphi_{FFG} =$
$u_{GGD} =$	$u_{DDH} =$	$u_{GGI} =$			
$v_{GGD} =$	$v_{DDH} =$	$v_{GGI} =$			
$\varphi_{GGD} =$	$\varphi_{DDH} =$	$\varphi_{GGI} =$			

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.
Piano di scorrimento del vincolo con inclinazione assegnata.
@ Adolfo Zavelani Rossi, Politecnico di Milano, vers.27.03.09



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.
Piano di scorrimento del vincolo con inclinazione assegnata.
@ Adolfo Zavelani Rossi, Politecnico di Milano, vers.27.03.09

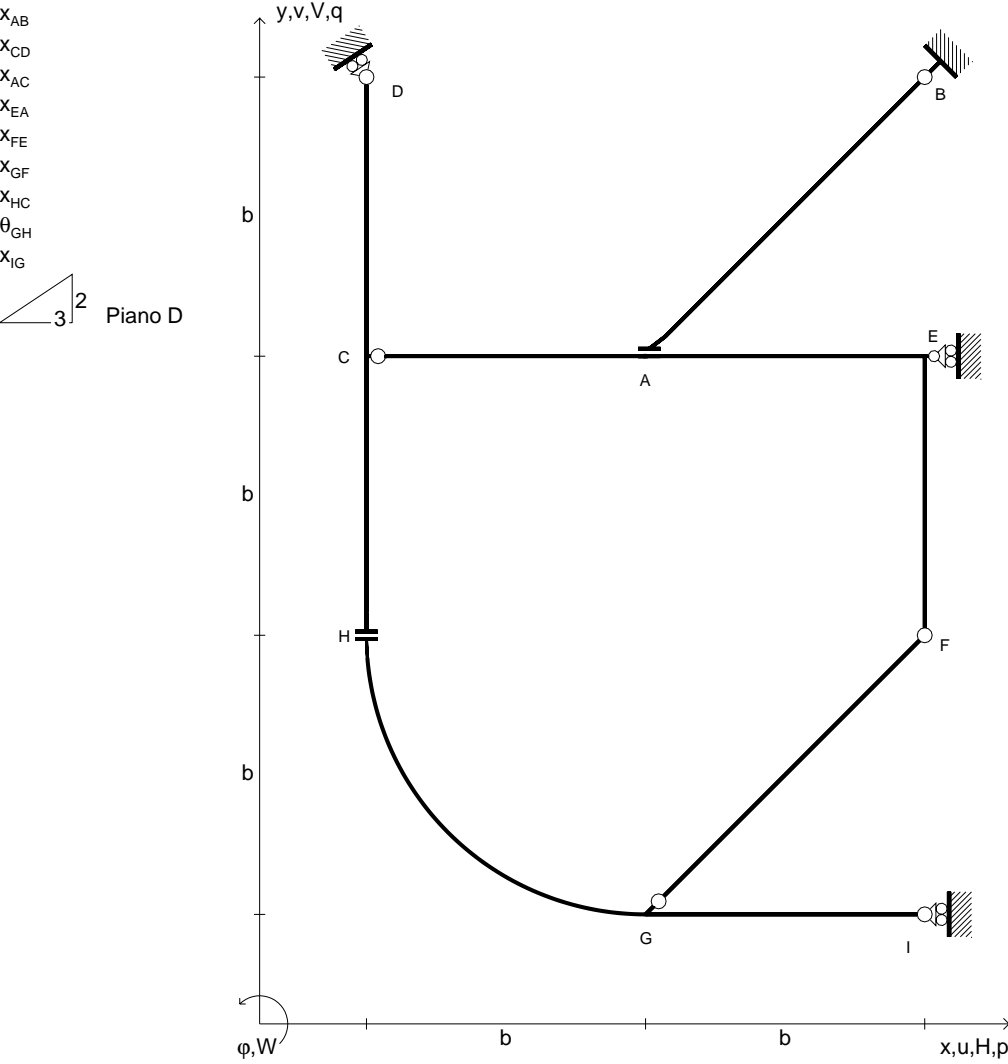
27.03.09

SPOSTAMENTI RIGIDI DELLE ASTE

$U_{AAB} =$	$U_{CCD} =$	$U_{AAC} =$	$U_{EEA} =$	$U_{FFG} =$	$U_{DDH} =$
$V_{AAB} =$	$V_{CCD} =$	$V_{AAC} =$	$V_{EEA} =$	$V_{FFG} =$	$V_{DDH} =$
$\Phi_{AAB} =$	$\Phi_{CCD} =$	$\Phi_{AAC} =$	$\Phi_{EEA} =$	$\Phi_{FFG} =$	$\Phi_{DDH} =$
$U_{FFD} =$	$U_{IIF} =$	$U_{BBI} =$			
$V_{FFD} =$	$V_{IIF} =$	$V_{BBI} =$			
$\Phi_{FFD} =$	$\Phi_{IIF} =$	$\Phi_{BBI} =$			

@ Adolfo Zavelani Rossi, Politecnico di Milano, vers.27.03.09

27.03.09

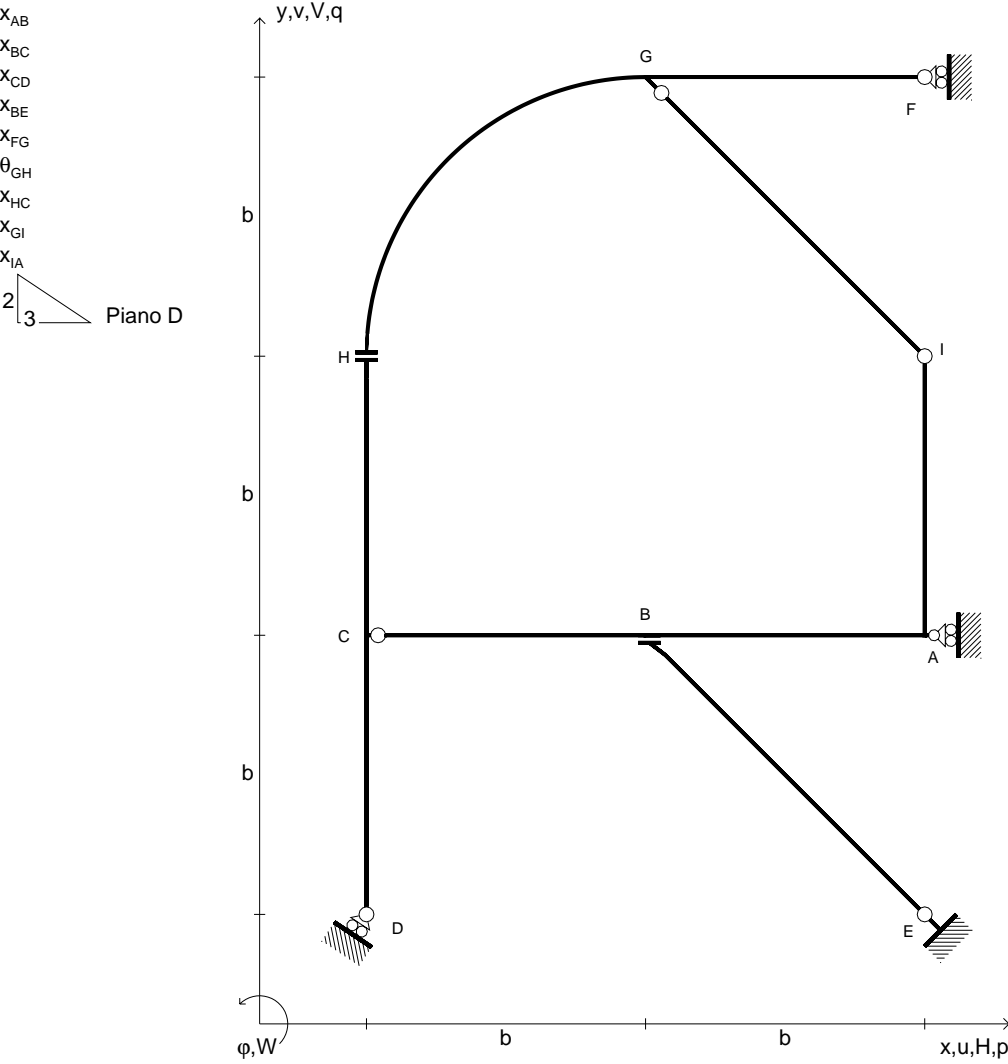


Svolgere l'analisi cinematica (geometrica e analitica).
Tracciare il meccanismo o i meccanismi della struttura.
Tracciare le mappe degli spost. orizzontali e verticali.

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.
Piano di scorrimento del vincolo con inclinazione assegnata.
@ Adolfo Zavelani Rossi, Politecnico di Milano, vers.27.03.09

SPOSTAMENTI RIGIDI DELLE ASTE

$u_{AAB} =$	$u_{CCD} =$	$u_{AAC} =$	$u_{EEA} =$	$u_{FFE} =$	$u_{GGF} =$
$v_{AAB} =$	$v_{CCD} =$	$v_{AAC} =$	$v_{EEA} =$	$v_{FFE} =$	$v_{GGF} =$
$\phi_{AAB} =$	$\phi_{CCD} =$	$\phi_{AAC} =$	$\phi_{EEA} =$	$\phi_{FFE} =$	$\phi_{GGF} =$
$u_{HHC} =$	$u_{GGH} =$	$u_{IIG} =$			
$v_{HHC} =$	$v_{GGH} =$	$v_{IIG} =$			
$\phi_{HHC} =$	$\phi_{GGH} =$	$\phi_{IIG} =$			

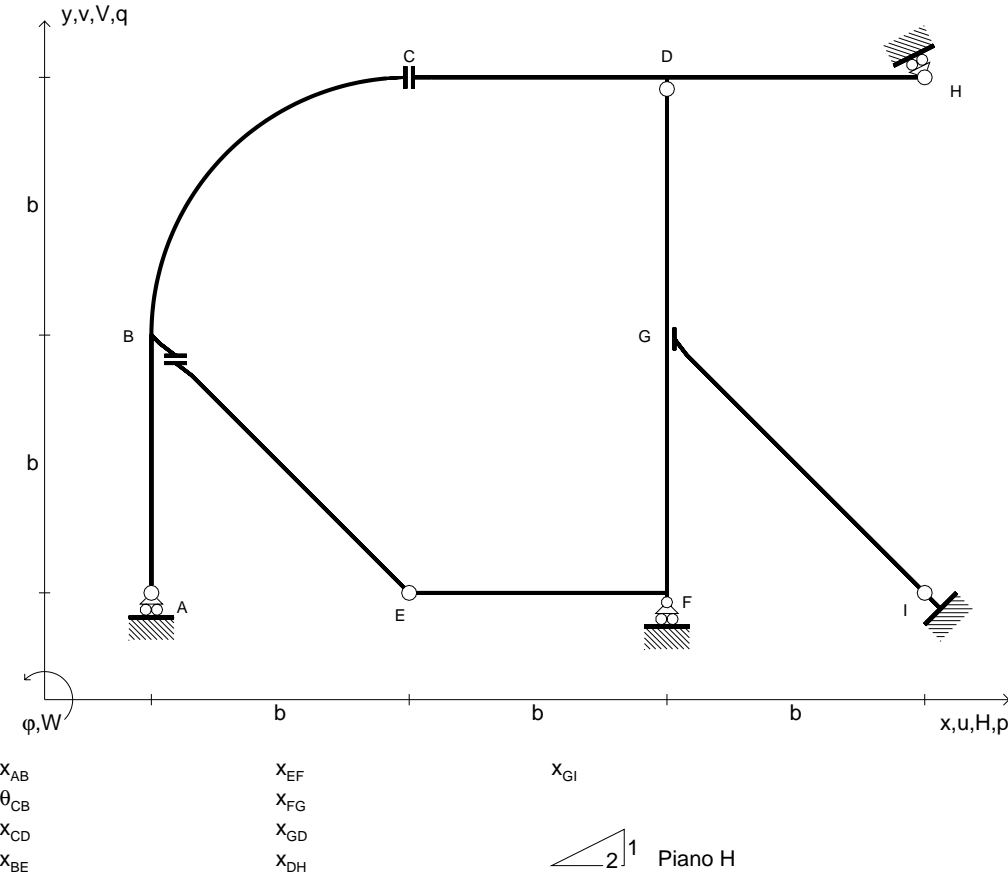


Svolgere l'analisi cinematica (geometrica e analitica).
Tracciare il meccanismo o i meccanismi della struttura.
Tracciare le mappe degli spost. orizzontali e verticali.

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.
Piano di scorrimento del vincolo con inclinazione assegnata.
@ Adolfo Zavelani Rossi, Politecnico di Milano, vers.27.03.09

SPOSTAMENTI RIGIDI DELLE ASTE

$u_{AAB} =$	$u_{BBC} =$	$u_{CCD} =$	$u_{BBE} =$	$u_{FFG} =$	$u_{GGH} =$
$v_{AAB} =$	$v_{BBC} =$	$v_{CCD} =$	$v_{BBE} =$	$v_{FFG} =$	$v_{GGH} =$
$\phi_{AAB} =$	$\phi_{BBC} =$	$\phi_{CCD} =$	$\phi_{BBE} =$	$\phi_{FFG} =$	$\phi_{GGH} =$
$u_{HHC} =$	$u_{GGI} =$	$u_{IIA} =$			
$v_{HHC} =$	$v_{GGI} =$	$v_{IIA} =$			
$\phi_{HHC} =$	$\phi_{GGI} =$	$\phi_{IIA} =$			

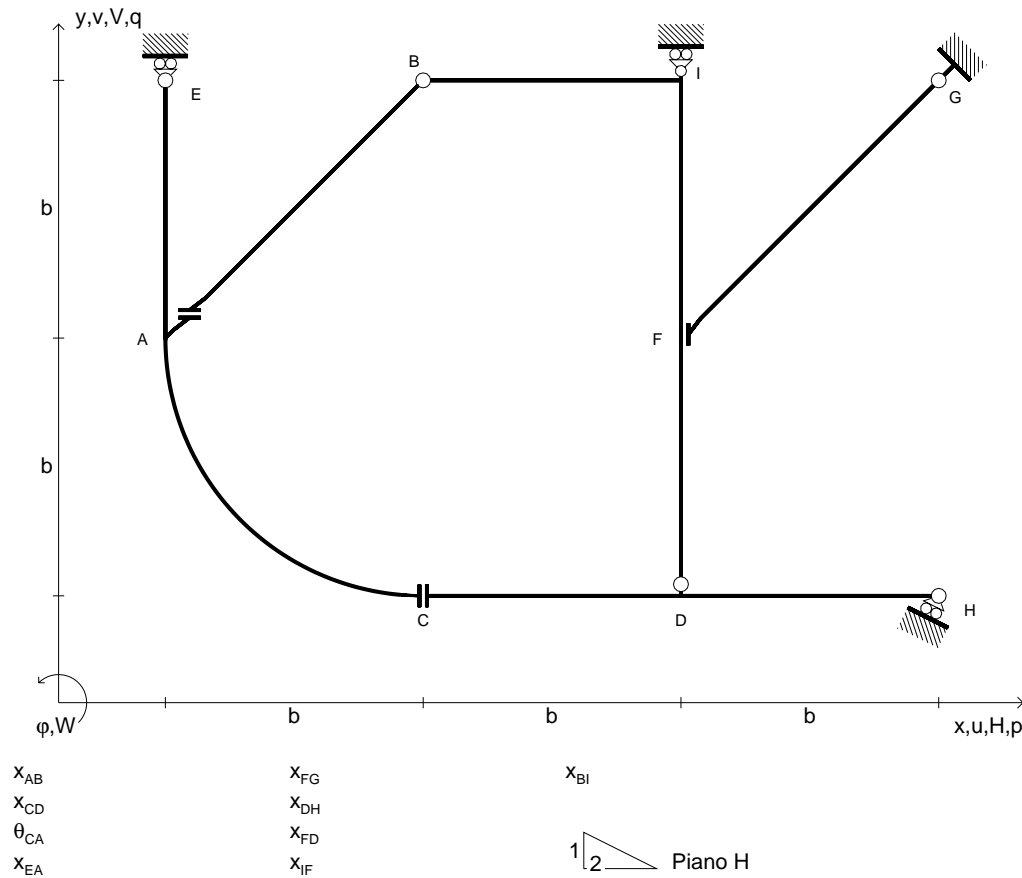


SPOSTAMENTI RIGIDI DELLE ASTE

$u_{AAB} =$	$u_{CCB} =$	$u_{CCD} =$	$u_{BBE} =$	$u_{EEF} =$	$u_{FFG} =$
$v_{AAB} =$	$v_{CCB} =$	$v_{CCD} =$	$v_{BBE} =$	$v_{EEF} =$	$v_{FFG} =$
$\phi_{AAB} =$	$\phi_{CCB} =$	$\phi_{CCD} =$	$\phi_{BBE} =$	$\phi_{EEF} =$	$\phi_{FFG} =$
$u_{GGD} =$	$u_{DDH} =$	$u_{GGI} =$			
$v_{GGD} =$	$v_{DDH} =$	$v_{GGI} =$			
$\phi_{GGD} =$	$\phi_{DDH} =$	$\phi_{GGI} =$			

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.
Piano di scorrimento del vincolo con inclinazione assegnata.
@ Adolfo Zavelani Rossi, Politecnico di Milano, vers.27.03.09

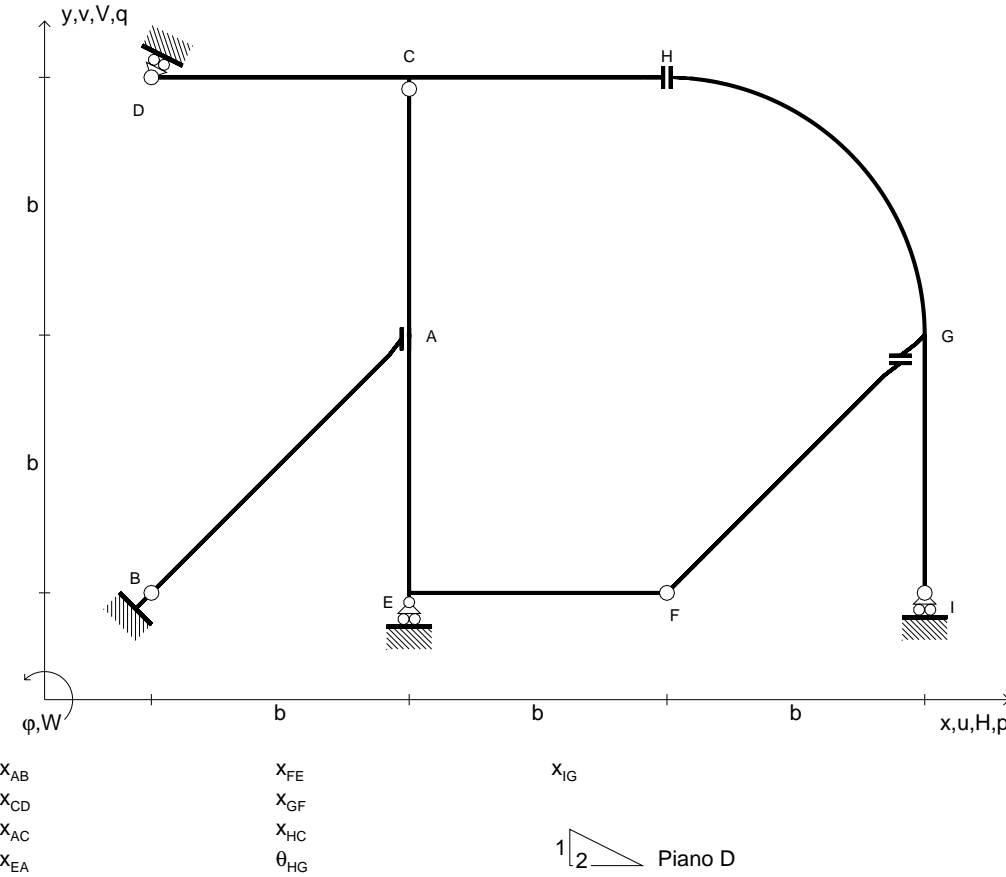


SPOSTAMENTI RIGIDI DELLE ASTE

$U_{AAB} =$	$U_{CCD} =$	$U_{CCA} =$	$U_{EEA} =$	$U_{FFG} =$	$U_{DDH} =$
$V_{AAB} =$	$V_{CCD} =$	$V_{CCA} =$	$V_{EEA} =$	$V_{FFG} =$	$V_{DDH} =$
$\Phi_{AAB} =$	$\Phi_{CCD} =$	$\Phi_{CCA} =$	$\Phi_{EEA} =$	$\Phi_{FFG} =$	$\Phi_{DDH} =$
$U_{FFD} =$	$U_{IIF} =$	$U_{BBI} =$			
$V_{FFD} =$	$V_{IIF} =$	$V_{BBI} =$			
$\Phi_{FFD} =$	$\Phi_{IIF} =$	$\Phi_{BBI} =$			

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.
Piano di scorrimento del vincolo con inclinazione assegnata.
@ Adolfo Zavelani Rossi, Politecnico di Milano, vers.27.03.09

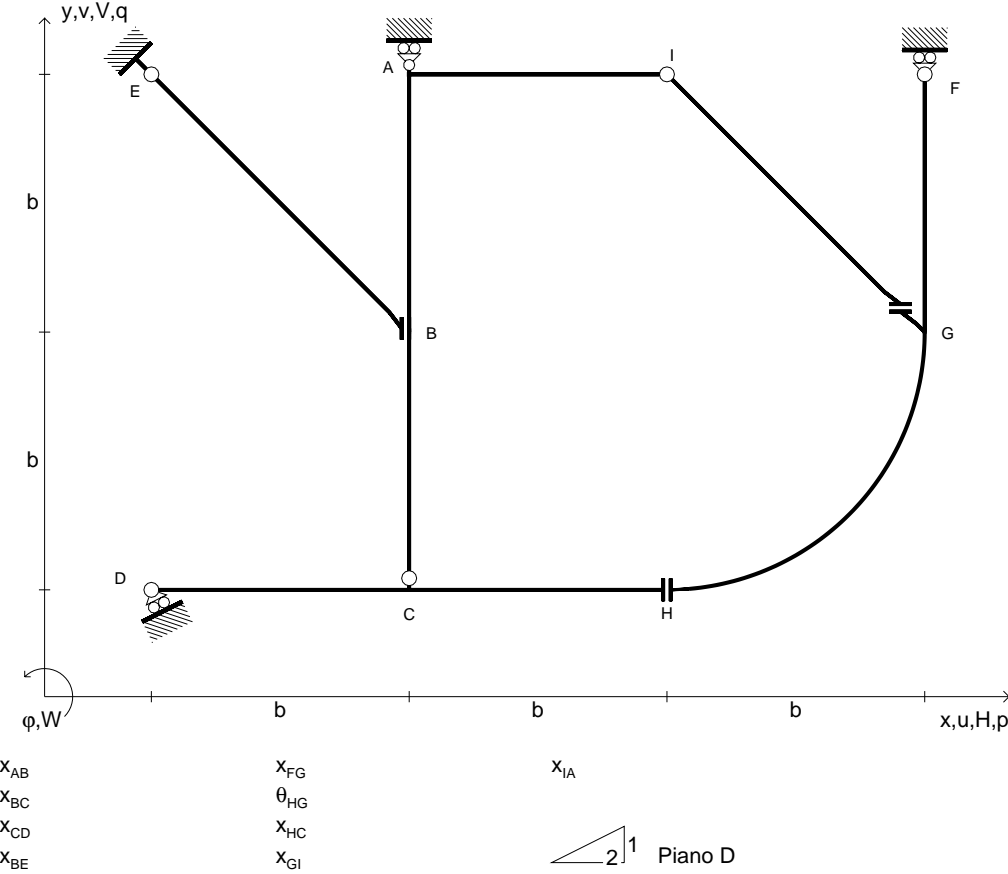


SPOSTAMENTI RIGIDI DELLE ASTE

$u_{AAB} =$	$u_{CCD} =$	$u_{AAC} =$	$u_{EEA} =$	$u_{FFE} =$	$u_{GGF} =$
$v_{AAB} =$	$v_{CCD} =$	$v_{AAC} =$	$v_{EEA} =$	$v_{FFE} =$	$v_{GGF} =$
$\phi_{AAB} =$	$\phi_{CCD} =$	$\phi_{AAC} =$	$\phi_{EEA} =$	$\phi_{FFE} =$	$\phi_{GGF} =$
$u_{HHC} =$	$u_{HHG} =$	$u_{IIG} =$			
$v_{HHC} =$	$v_{HHG} =$	$v_{IIG} =$			
$\phi_{HHC} =$	$\phi_{HHG} =$	$\phi_{IIG} =$			

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.
Piano di scorrimento del vincolo con inclinazione assegnata.
@ Adolfo Zavelani Rossi, Politecnico di Milano, vers.27.03.09

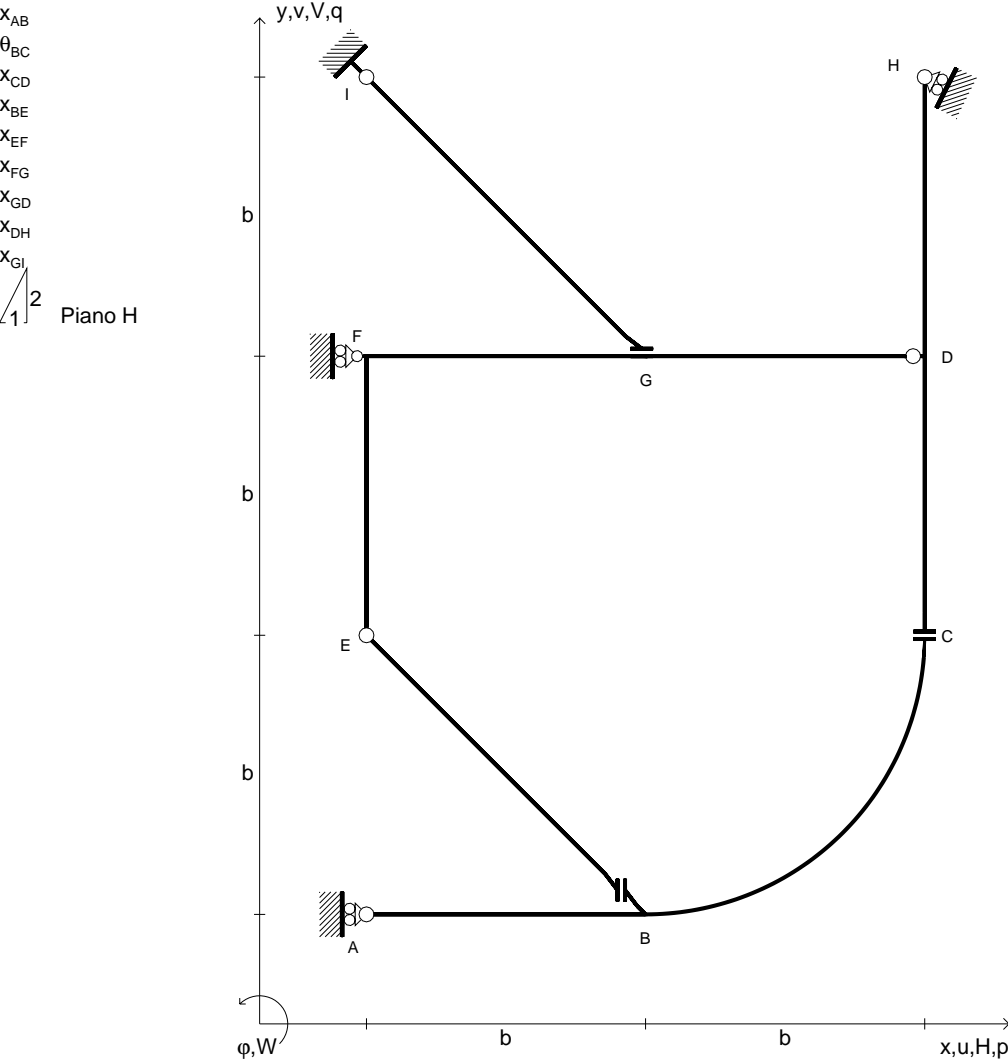


SPOSTAMENTI RIGIDI DELLE ASTE

$u_{AAB} =$	$u_{BBC} =$	$u_{CCD} =$	$u_{BBE} =$	$u_{FFG} =$	$u_{HHG} =$
$v_{AAB} =$	$v_{BBC} =$	$v_{CCD} =$	$v_{BBE} =$	$v_{FFG} =$	$v_{HHG} =$
$\phi_{AAB} =$	$\phi_{BBC} =$	$\phi_{CCD} =$	$\phi_{BBE} =$	$\phi_{FFG} =$	$\phi_{HHG} =$
$u_{HHC} =$	$u_{GGI} =$	$u_{IIA} =$			
$v_{HHC} =$	$v_{GGI} =$	$v_{IIA} =$			
$\phi_{HHC} =$	$\phi_{GGI} =$	$\phi_{IIA} =$			

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.
Piano di scorrimento del vincolo con inclinazione assegnata.
@ Adolfo Zavelani Rossi, Politecnico di Milano, vers.27.03.09

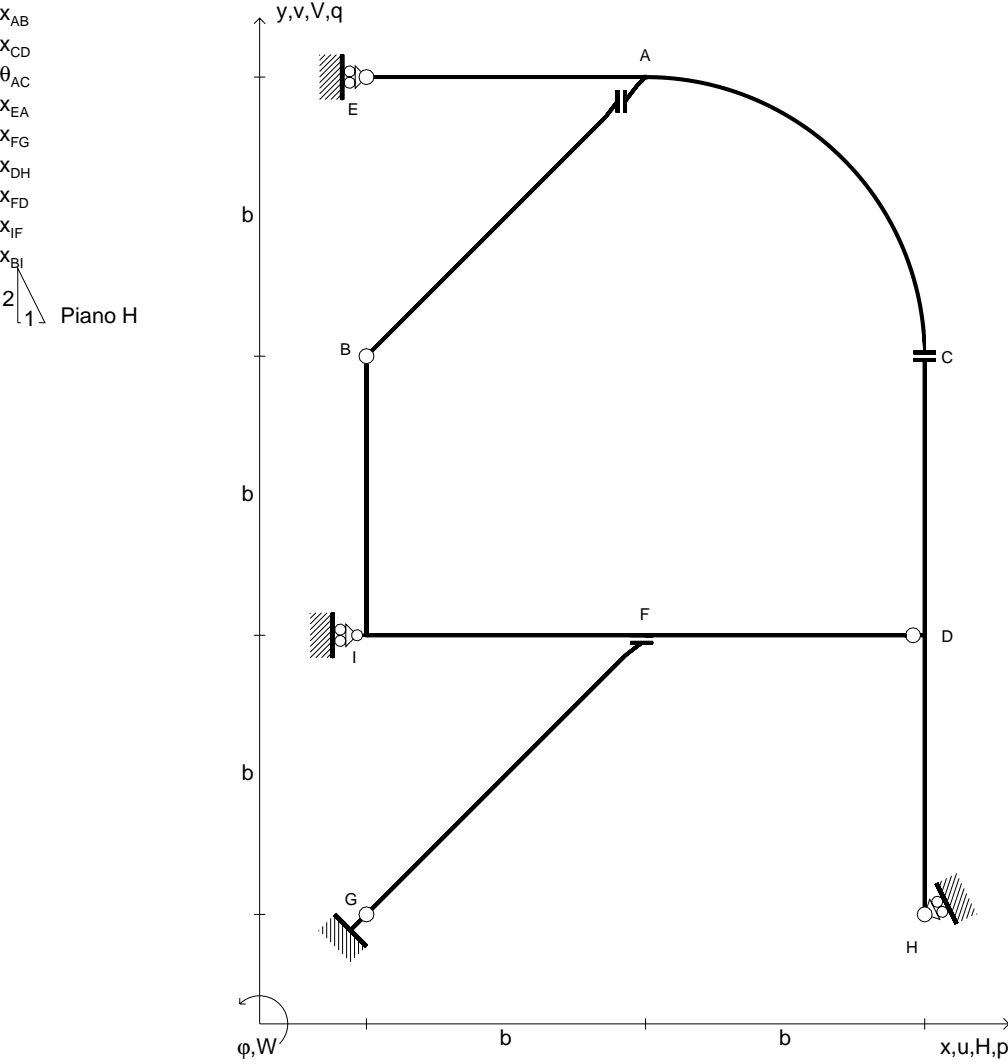


SPOSTAMENTI RIGIDI DELLE ASTE

$u_{AAB} =$	$u_{BBC} =$	$u_{CCD} =$	$u_{BBE} =$	$u_{EEF} =$	$u_{FFG} =$
$v_{AAB} =$	$v_{BBC} =$	$v_{CCD} =$	$v_{BBE} =$	$v_{EEF} =$	$v_{FFG} =$
$\varphi_{AAB} =$	$\varphi_{BBC} =$	$\varphi_{CCD} =$	$\varphi_{BBE} =$	$\varphi_{EEF} =$	$\varphi_{FFG} =$
$u_{GGD} =$	$u_{DDH} =$	$u_{GGI} =$			
$v_{GGD} =$	$v_{DDH} =$	$v_{GGI} =$			
$\varphi_{GGD} =$	$\varphi_{DDH} =$	$\varphi_{GGI} =$			

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.
Piano di scorrimento del vincolo con inclinazione assegnata.
@ Adolfo Zavelani Rossi, Politecnico di Milano, vers.27.03.09

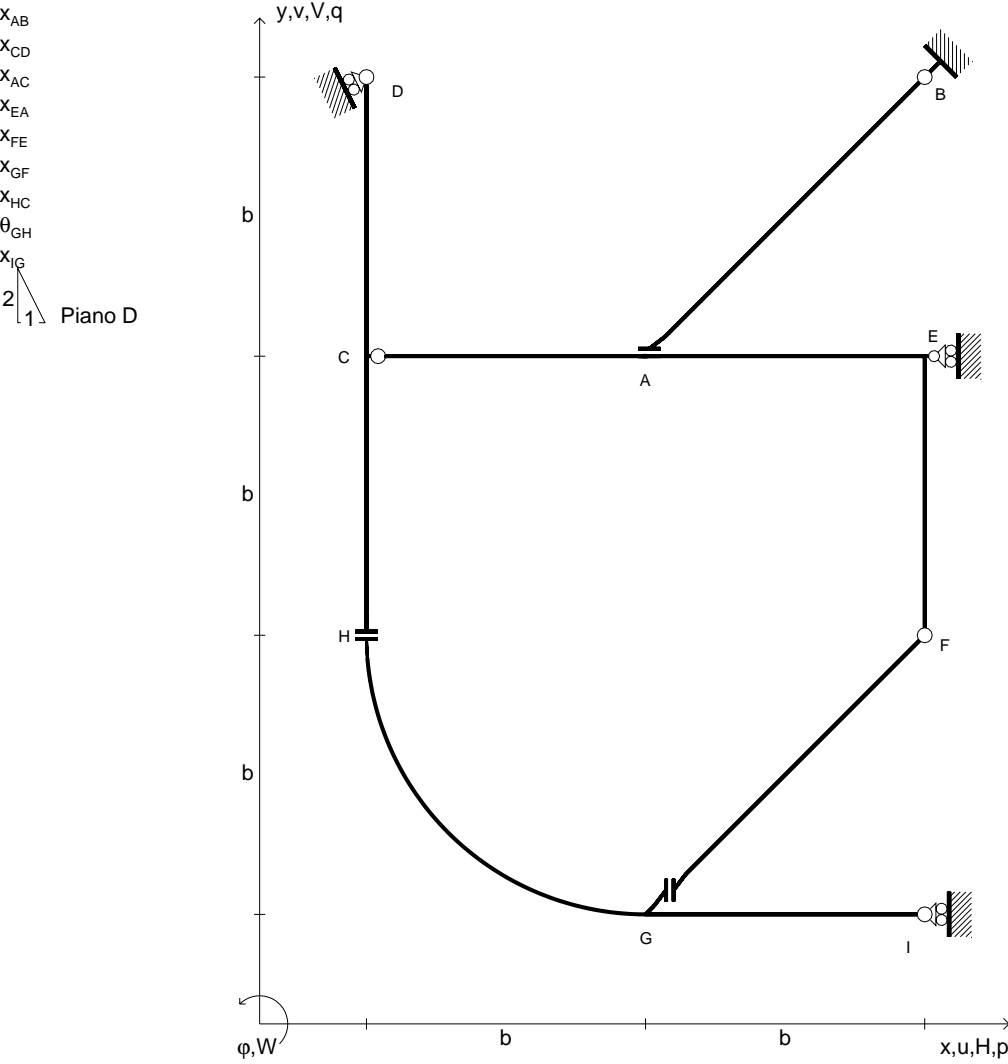


Svolgere l'analisi cinematica (geometrica e analitica).
Tracciare il meccanismo o i meccanismi della struttura.
Tracciare le mappe degli spost. orizzontali e verticali.

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.
Piano di scorrimento del vincolo con inclinazione assegnata.
@ Adolfo Zavelani Rossi, Politecnico di Milano, vers.27.03.09

SPOSTAMENTI RIGIDI DELLE ASTE

$u_{AAB} =$	$u_{CCD} =$	$u_{AAC} =$	$u_{EEA} =$	$u_{FFG} =$	$u_{DDH} =$
$v_{AAB} =$	$v_{CCD} =$	$v_{AAC} =$	$v_{EEA} =$	$v_{FFG} =$	$v_{DDH} =$
$\varphi_{AAB} =$	$\varphi_{CCD} =$	$\varphi_{AAC} =$	$\varphi_{EEA} =$	$\varphi_{FFG} =$	$\varphi_{DDH} =$
$u_{FFD} =$	$u_{IIF} =$	$u_{BBI} =$			
$v_{FFD} =$	$v_{IIF} =$	$v_{BBI} =$			
$\varphi_{FFD} =$	$\varphi_{IIF} =$	$\varphi_{BBI} =$			

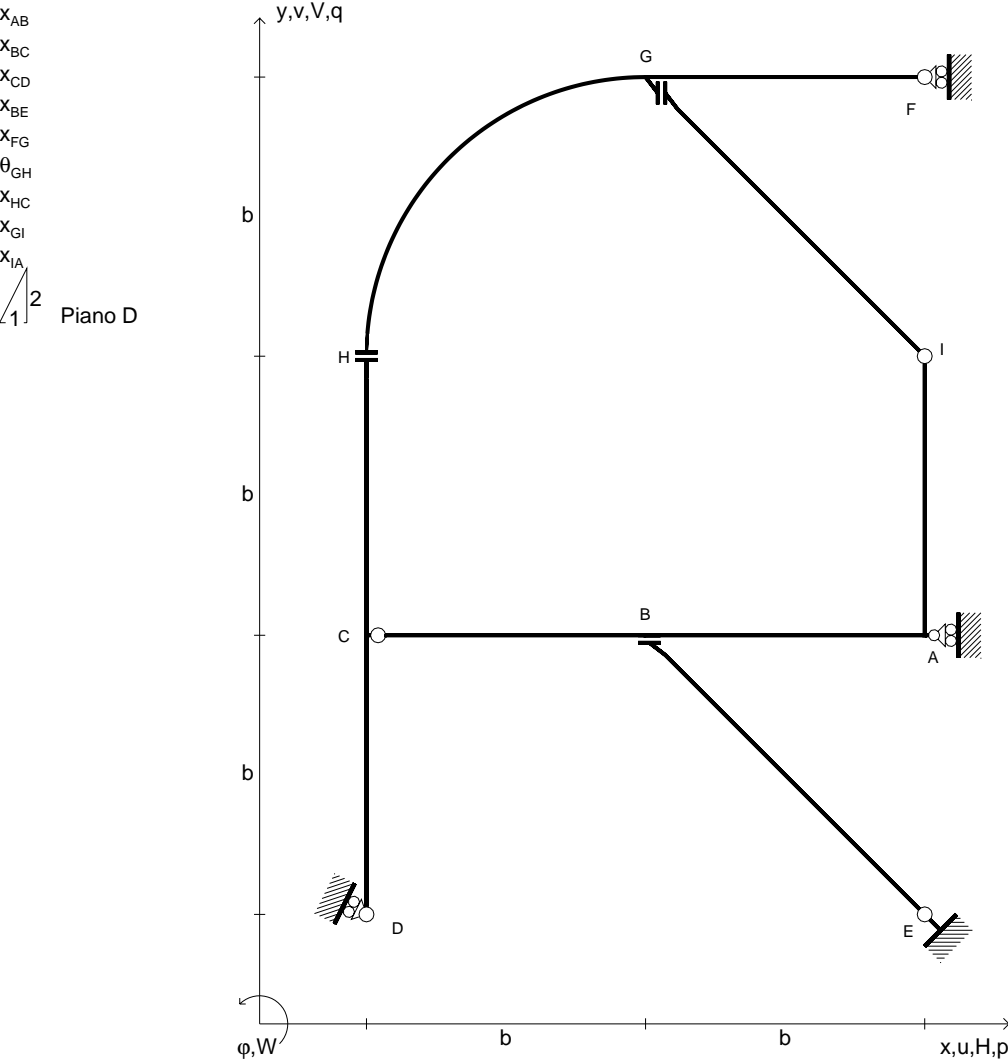


Svolgere l'analisi cinematica (geometrica e analitica).
Tracciare il meccanismo o i meccanismi della struttura.
Tracciare le mappe degli spost. orizzontali e verticali.

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.
Piano di scorrimento del vincolo con inclinazione assegnata.
@ Adolfo Zavelani Rossi, Politecnico di Milano, vers.27.03.09

SPOSTAMENTI RIGIDI DELLE ASTE

$u_{AAB} =$	$u_{CCD} =$	$u_{AAC} =$	$u_{EEA} =$	$u_{FFE} =$	$u_{GGF} =$
$v_{AAB} =$	$v_{CCD} =$	$v_{AAC} =$	$v_{EEA} =$	$v_{FFE} =$	$v_{GGF} =$
$\phi_{AAB} =$	$\phi_{CCD} =$	$\phi_{AAC} =$	$\phi_{EEA} =$	$\phi_{FFE} =$	$\phi_{GGF} =$
$u_{HHC} =$	$u_{GGH} =$	$u_{IIG} =$			
$v_{HHC} =$	$v_{GGH} =$	$v_{IIG} =$			
$\phi_{HHC} =$	$\phi_{GGH} =$	$\phi_{IIG} =$			

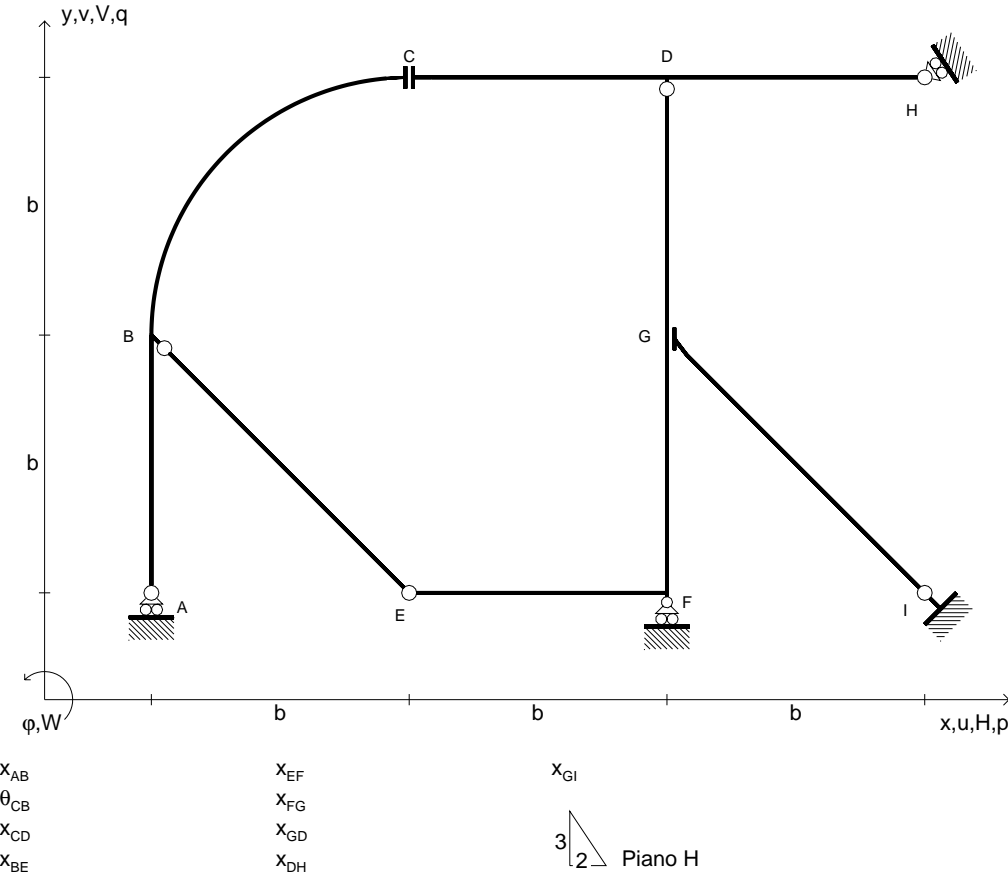


Svolgere l'analisi cinematica (geometrica e analitica).
Tracciare il meccanismo o i meccanismi della struttura.
Tracciare le mappe degli spost. orizzontali e verticali.

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 .
Piano di scorrimento del vincolo con inclinazione assegnata.
@ Adolfo Zavelani Rossi, Politecnico di Milano, vers.27.03.09

SPOSTAMENTI RIGIDI DELLE ASTE

$u_{AAB} =$	$u_{BBC} =$	$u_{CCD} =$	$u_{BBE} =$	$u_{FFG} =$	$u_{GGH} =$
$v_{AAB} =$	$v_{BBC} =$	$v_{CCD} =$	$v_{BBE} =$	$v_{FFG} =$	$v_{GGH} =$
$\phi_{AAB} =$	$\phi_{BBC} =$	$\phi_{CCD} =$	$\phi_{BBE} =$	$\phi_{FFG} =$	$\phi_{GGH} =$
$u_{HHC} =$	$u_{GGI} =$	$u_{IIA} =$			
$v_{HHC} =$	$v_{GGI} =$	$v_{IIA} =$			
$\phi_{HHC} =$	$\phi_{GGI} =$	$\phi_{IIA} =$			

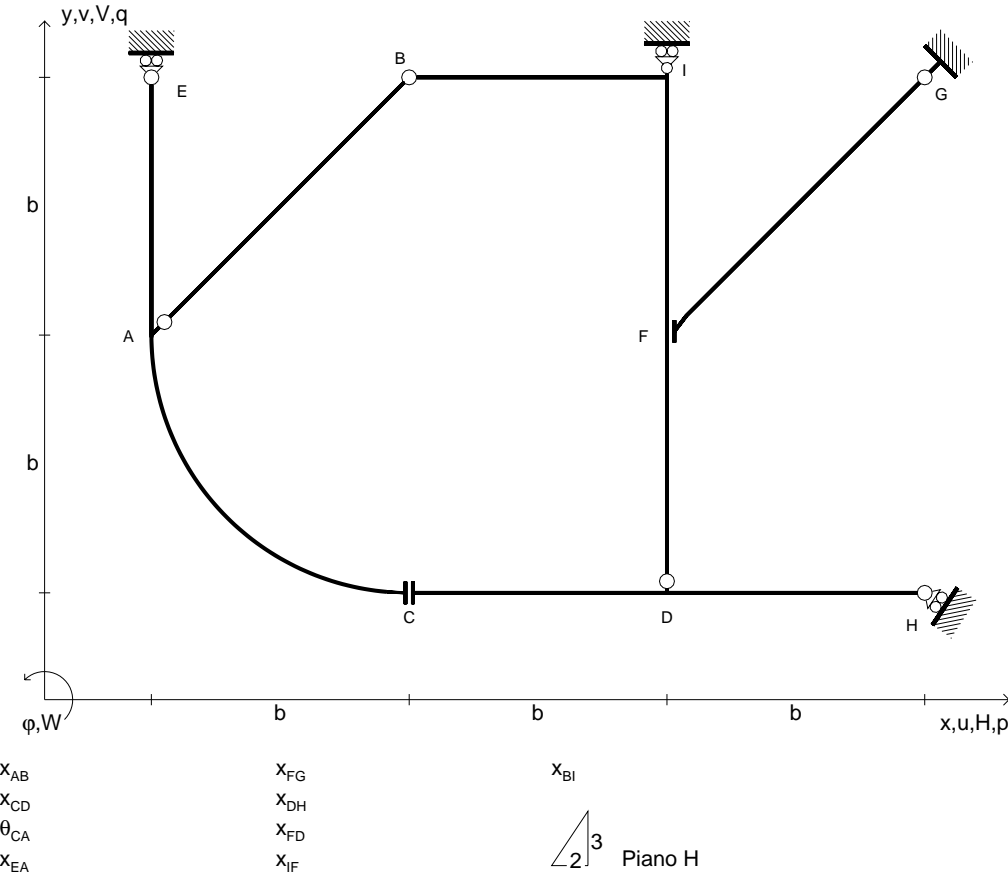


SPOSTAMENTI RIGIDI DELLE ASTE

$u_{AAB} =$	$u_{CCB} =$	$u_{CCD} =$	$u_{BBE} =$	$u_{EEF} =$	$u_{FFG} =$
$v_{AAB} =$	$v_{CCB} =$	$v_{CCD} =$	$v_{BBE} =$	$v_{EEF} =$	$v_{FFG} =$
$\phi_{AAB} =$	$\phi_{CCB} =$	$\phi_{CCD} =$	$\phi_{BBE} =$	$\phi_{EEF} =$	$\phi_{FFG} =$
$u_{GGD} =$	$u_{DDH} =$	$u_{GGI} =$			
$v_{GGD} =$	$v_{DDH} =$	$v_{GGI} =$			
$\phi_{GGD} =$	$\phi_{DDH} =$	$\phi_{GGI} =$			

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.
Piano di scorrimento del vincolo con inclinazione assegnata.
@ Adolfo Zavelani Rossi, Politecnico di Milano, vers.27.03.09

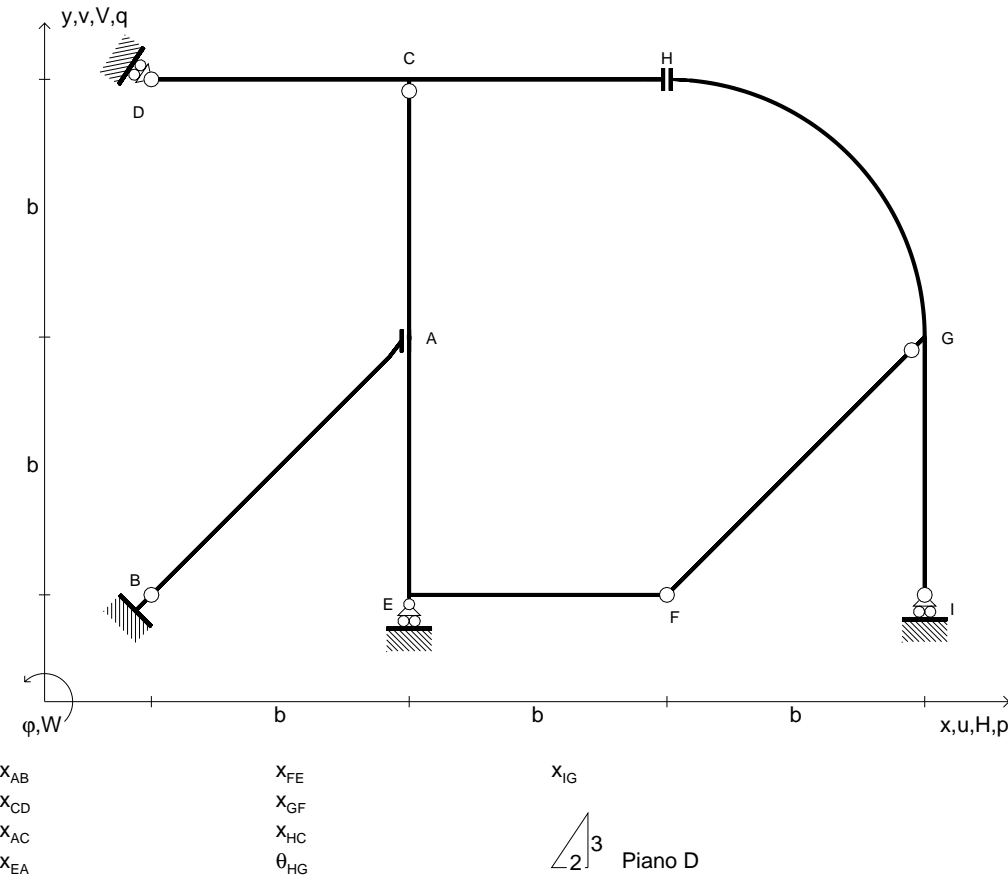


SPOSTAMENTI RIGIDI DELLE ASTE

$u_{AAB} =$	$u_{CCD} =$	$u_{CCA} =$	$u_{EEA} =$	$u_{FFG} =$	$u_{DDH} =$
$v_{AAB} =$	$v_{CCD} =$	$v_{CCA} =$	$v_{EEA} =$	$v_{FFG} =$	$v_{DDH} =$
$\phi_{AAB} =$	$\phi_{CCD} =$	$\phi_{CCA} =$	$\phi_{EEA} =$	$\phi_{FFG} =$	$\phi_{DDH} =$
$u_{FFD} =$	$u_{IIF} =$	$u_{BBI} =$			
$v_{FFD} =$	$v_{IIF} =$	$v_{BBI} =$			
$\phi_{FFD} =$	$\phi_{IIF} =$	$\phi_{BBI} =$			

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.
Piano di scorrimento del vincolo con inclinazione assegnata.
@ Adolfo Zavelani Rossi, Politecnico di Milano, vers.27.03.09

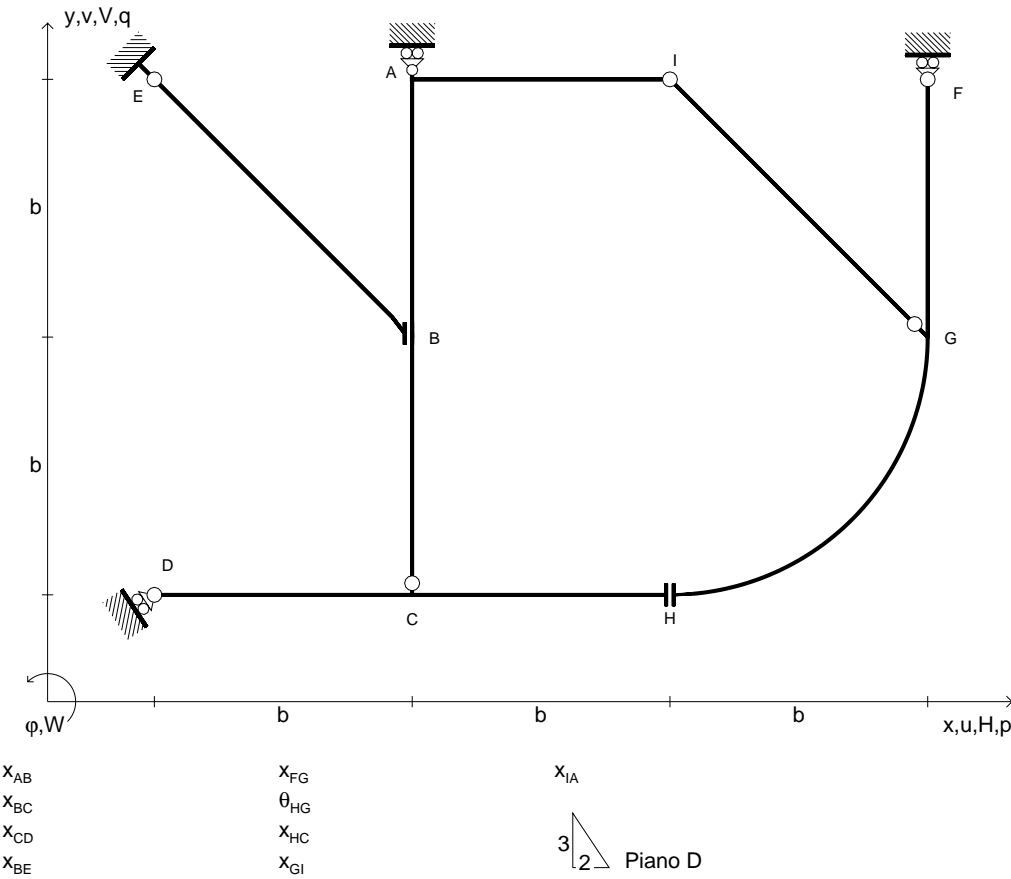


SPOSTAMENTI RIGIDI DELLE ASTE

$u_{AAB} =$	$u_{CCD} =$	$u_{AAC} =$	$u_{EEA} =$	$u_{FFE} =$	$u_{GGF} =$
$v_{AAB} =$	$v_{CCD} =$	$v_{AAC} =$	$v_{EEA} =$	$v_{FFE} =$	$v_{GGF} =$
$\phi_{AAB} =$	$\phi_{CCD} =$	$\phi_{AAC} =$	$\phi_{EEA} =$	$\phi_{FFE} =$	$\phi_{GGF} =$
$u_{HHC} =$	$u_{HHG} =$	$u_{IIG} =$			
$v_{HHC} =$	$v_{HHG} =$	$v_{IIG} =$			
$\phi_{HHC} =$	$\phi_{HHG} =$	$\phi_{IIG} =$			

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.
Piano di scorrimento del vincolo con inclinazione assegnata.
@ Adolfo Zavelani Rossi, Politecnico di Milano, vers.27.03.09



SPOSTAMENTI RIGIDI DELLE ASTE

$u_{AAB} =$	$u_{BBC} =$	$u_{CCD} =$	$u_{BBE} =$	$u_{FFG} =$	$u_{HHG} =$
$v_{AAB} =$	$v_{BBC} =$	$v_{CCD} =$	$v_{BBE} =$	$v_{FFG} =$	$v_{HHG} =$
$\phi_{AAB} =$	$\phi_{BBC} =$	$\phi_{CCD} =$	$\phi_{BBE} =$	$\phi_{FFG} =$	$\phi_{HHG} =$
$u_{HHC} =$	$u_{GGI} =$	$u_{IIA} =$			
$v_{HHC} =$	$v_{GGI} =$	$v_{IIA} =$			
$\phi_{HHC} =$	$\phi_{GGI} =$	$\phi_{IIA} =$			

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.
Piano di scorrimento del vincolo con inclinazione assegnata.
@ Adolfo Zavelani Rossi, Politecnico di Milano, vers.27.03.09

