

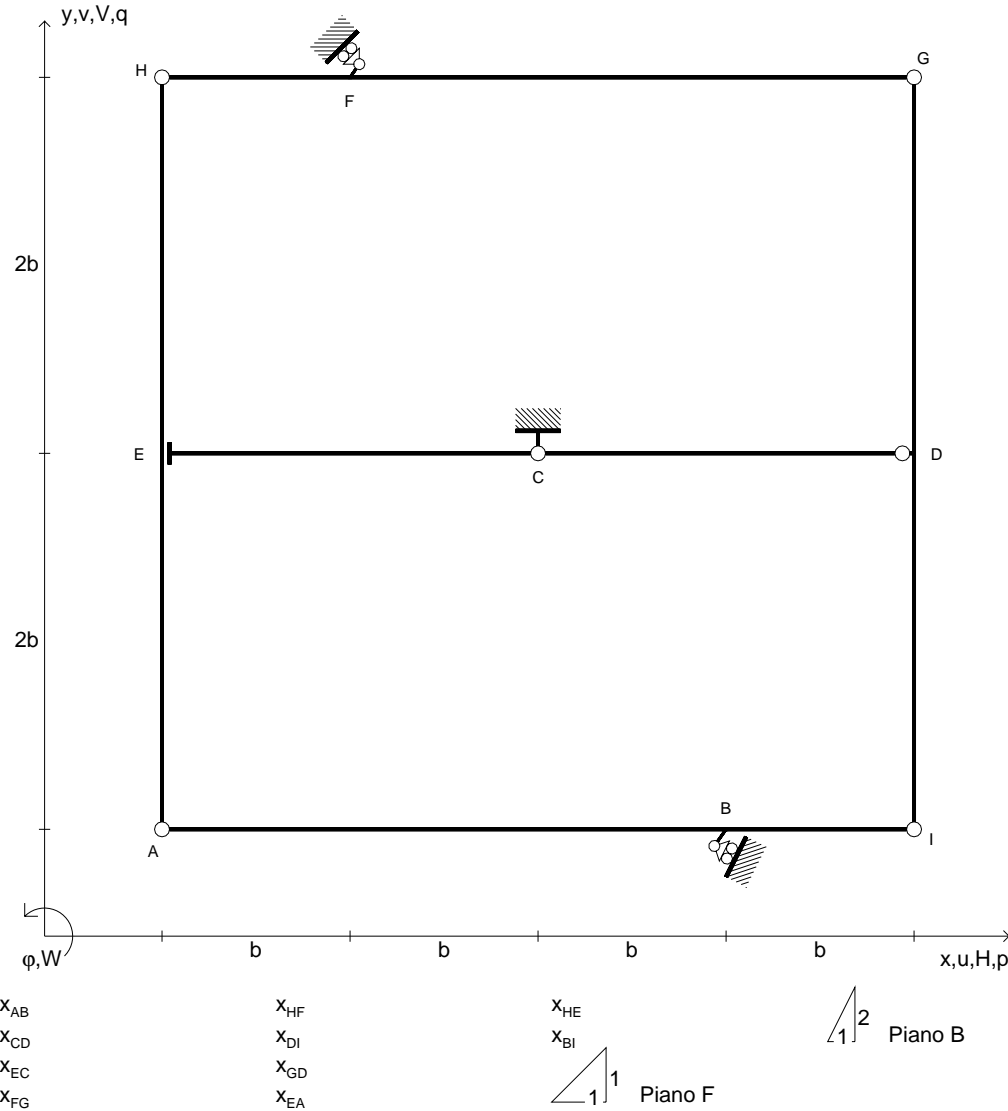
Svolgere l'analisi cinematica (geometrica e analitica).
Tracciare il meccanismo o i meccanismi della struttura.
Tracciare le mappe degli spost. orizzontali e verticali.

Calcolare il meccanismo o i meccanismi della struttura.
 $J_{YZ} - x_{YZ} - \theta_{YZ}$ riferimento locale asta YZ con origine in Y.
 Piano di scorrimento del vincolo con inclinazione assegnata.
 @ Adolfo Zavelani Rossi, Politecnico di Milano, vers.21.02.12

SPOSTAMENTI RIGIDI DELLE ASTE

$u_{AAB} =$	$u_{BBC} =$	$u_{DDE} =$	$u_{EEF} =$	$u_{GGH} =$
$v_{AAB} =$	$v_{BBC} =$	$v_{DDE} =$	$v_{EEF} =$	$v_{GGH} =$
$\phi_{AAB} =$	$\phi_{BBC} =$	$\phi_{DDE} =$	$\phi_{EEF} =$	$\phi_{GGH} =$
$u_{HHI} =$	$u_{AAD} =$	$u_{DDG} =$	$u_{CCF} =$	$u_{FFI} =$
$v_{HHI} =$	$v_{AAD} =$	$v_{DDG} =$	$v_{CCF} =$	$v_{FFI} =$
$\phi_{HHI} =$	$\phi_{AAD} =$	$\phi_{DDG} =$	$\phi_{CCF} =$	$\phi_{FFI} =$

@ Adolfo Zavelani Rossi, Politecnico di Milano, vers.21.02.12

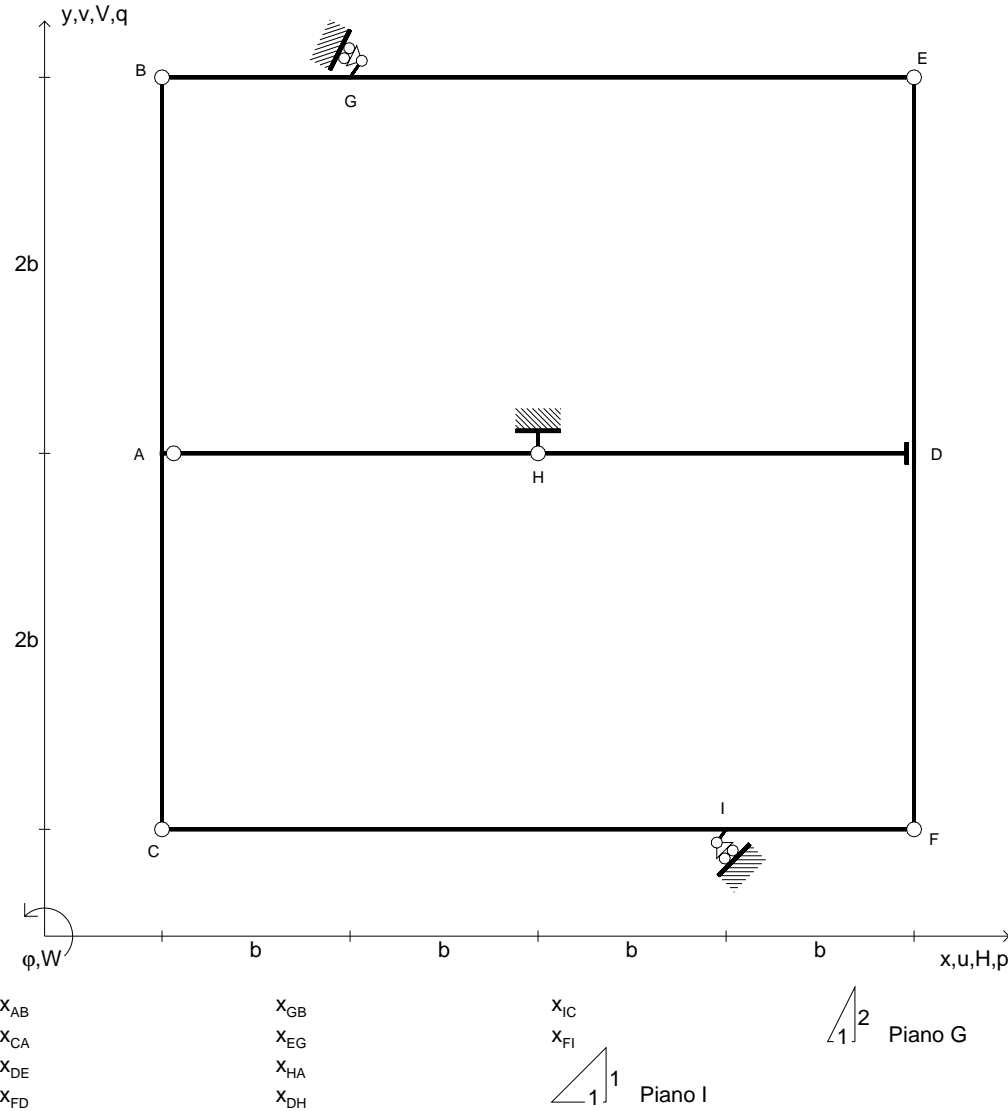


Svolgere l'analisi cinematica (geometrica e analitica).
Tracciare il meccanismo o i meccanismi della struttura.
Tracciare le mappe degli spost. orizzontali e verticali.

Calcolare il meccanismo o i meccanismi della struttura.
 $J_{YZ} - x_{YZ} - \theta_{YZ}$ riferimento locale asta YZ con origine in Y.
Piano di scorrimento del vincolo con inclinazione assegnata.
@ Adolfo Zavelani Rossi, Politecnico di Milano, vers.21.02.12

SPOSTAMENTI RIGIDI DELLE ASTE

$u_{AAB} =$	$u_{CCD} =$	$u_{EEC} =$	$u_{FFG} =$	$u_{HHF} =$
$v_{AAB} =$	$v_{CCD} =$	$v_{EEC} =$	$v_{FFG} =$	$v_{HHF} =$
$\phi_{AAB} =$	$\phi_{CCD} =$	$\phi_{EEC} =$	$\phi_{FFG} =$	$\phi_{HHF} =$
$u_{DDI} =$	$u_{GGD} =$	$u_{EEA} =$	$u_{HHE} =$	$u_{BBI} =$
$v_{DDI} =$	$v_{GGD} =$	$v_{EEA} =$	$v_{HHE} =$	$v_{BBI} =$
$\phi_{DDI} =$	$\phi_{GGD} =$	$\phi_{EEA} =$	$\phi_{HHE} =$	$\phi_{BBI} =$

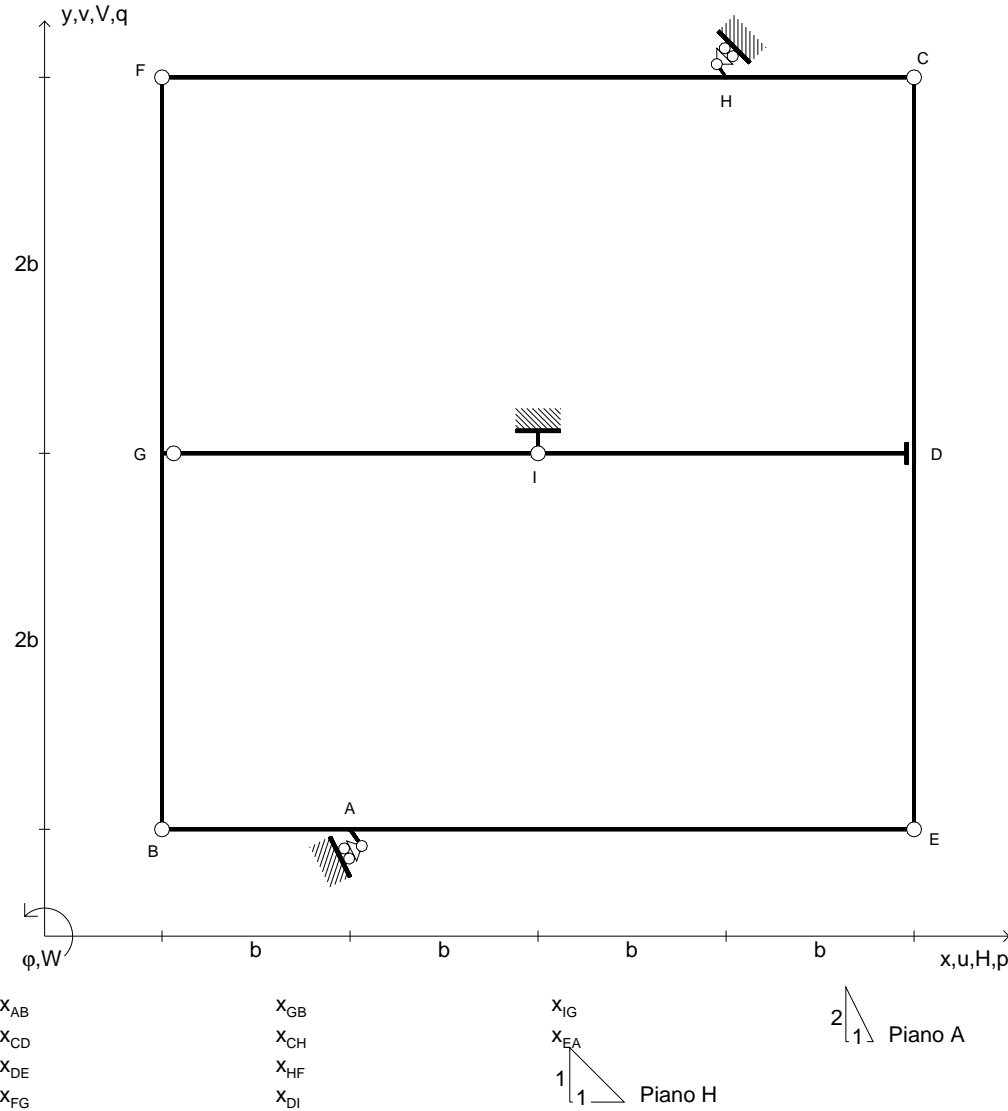


Svolgere l'analisi cinematica (geometrica e analitica).
Tracciare il meccanismo o i meccanismi della struttura.
Tracciare le mappe degli spost. orizzontali e verticali.

Calcolare il meccanismo o i meccanismi della struttura.
 $J_{YZ} - x_{YZ} - \theta_{YZ}$ riferimento locale asta YZ con origine in Y.
Piano di scorrimento del vincolo con inclinazione assegnata.
@ Adolfo Zavelani Rossi, Politecnico di Milano, vers.21.02.12

SPOSTAMENTI RIGIDI DELLE ASTE

$u_{AAB} =$	$u_{CCA} =$	$u_{DDE} =$	$u_{FFD} =$	$u_{GGB} =$	$u_{EEG} =$
$v_{AAB} =$	$v_{CCA} =$	$v_{DDE} =$	$v_{FFD} =$	$v_{GGB} =$	$v_{EEG} =$
$\phi_{AAB} =$	$\phi_{CCA} =$	$\phi_{DDE} =$	$\phi_{FFD} =$	$\phi_{GGB} =$	$\phi_{EEG} =$
$u_{HHA} =$	$u_{DDH} =$	$u_{IIC} =$	$u_{FFI} =$		
$v_{HHA} =$	$v_{DDH} =$	$v_{IIC} =$	$v_{FFI} =$		
$\phi_{HHA} =$	$\phi_{DDH} =$	$\phi_{IIC} =$	$\phi_{FFI} =$		

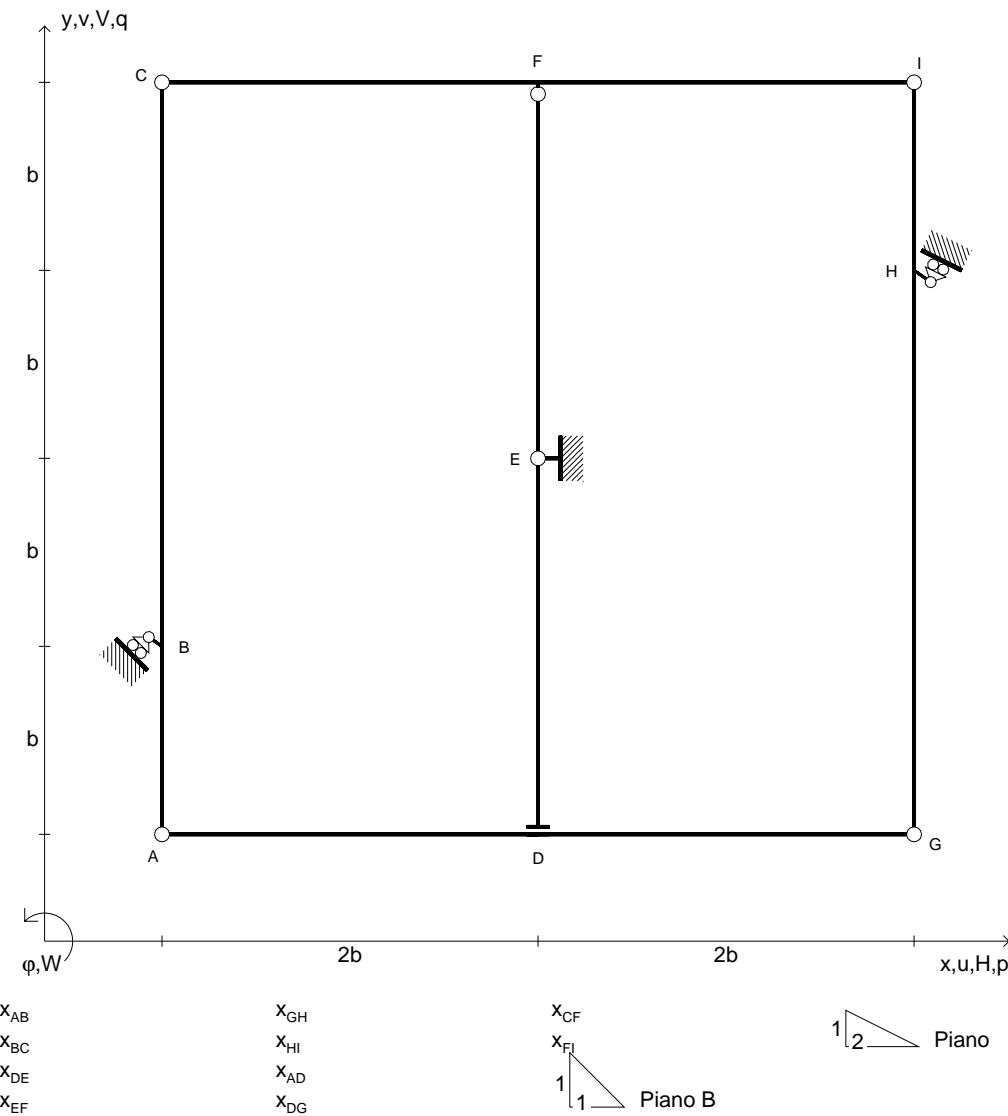


Svolgere l'analisi cinematica (geometrica e analitica).
Tracciare il meccanismo o i meccanismi della struttura.
Tracciare le mappe degli spost. orizzontali e verticali.

Calcolare il meccanismo o i meccanismi della struttura.
 $J_{YZ} - x_{YZ} - \theta_{YZ}$ riferimento locale asta YZ con origine in Y.
Piano di scorrimento del vincolo con inclinazione assegnata.
@ Adolfo Zavelani Rossi, Politecnico di Milano, vers.21.02.12

SPOSTAMENTI RIGIDI DELLE ASTE

$u_{AAB} =$	$u_{CCD} =$	$u_{DDE} =$	$u_{FFG} =$	$u_{GGB} =$	$u_{CCH} =$
$v_{AAB} =$	$v_{CCD} =$	$v_{DDE} =$	$v_{FFG} =$	$v_{GGB} =$	$v_{CCH} =$
$\phi_{AAB} =$	$\phi_{CCD} =$	$\phi_{DDE} =$	$\phi_{FFG} =$	$\phi_{GGB} =$	$\phi_{CCH} =$
$u_{HHF} =$	$u_{DDI} =$	$u_{IIG} =$	$u_{EEA} =$		
$v_{HHF} =$	$v_{DDI} =$	$v_{IIG} =$	$v_{EEA} =$		
$\phi_{HHF} =$	$\phi_{DDI} =$	$\phi_{IIG} =$	$\phi_{EEA} =$		

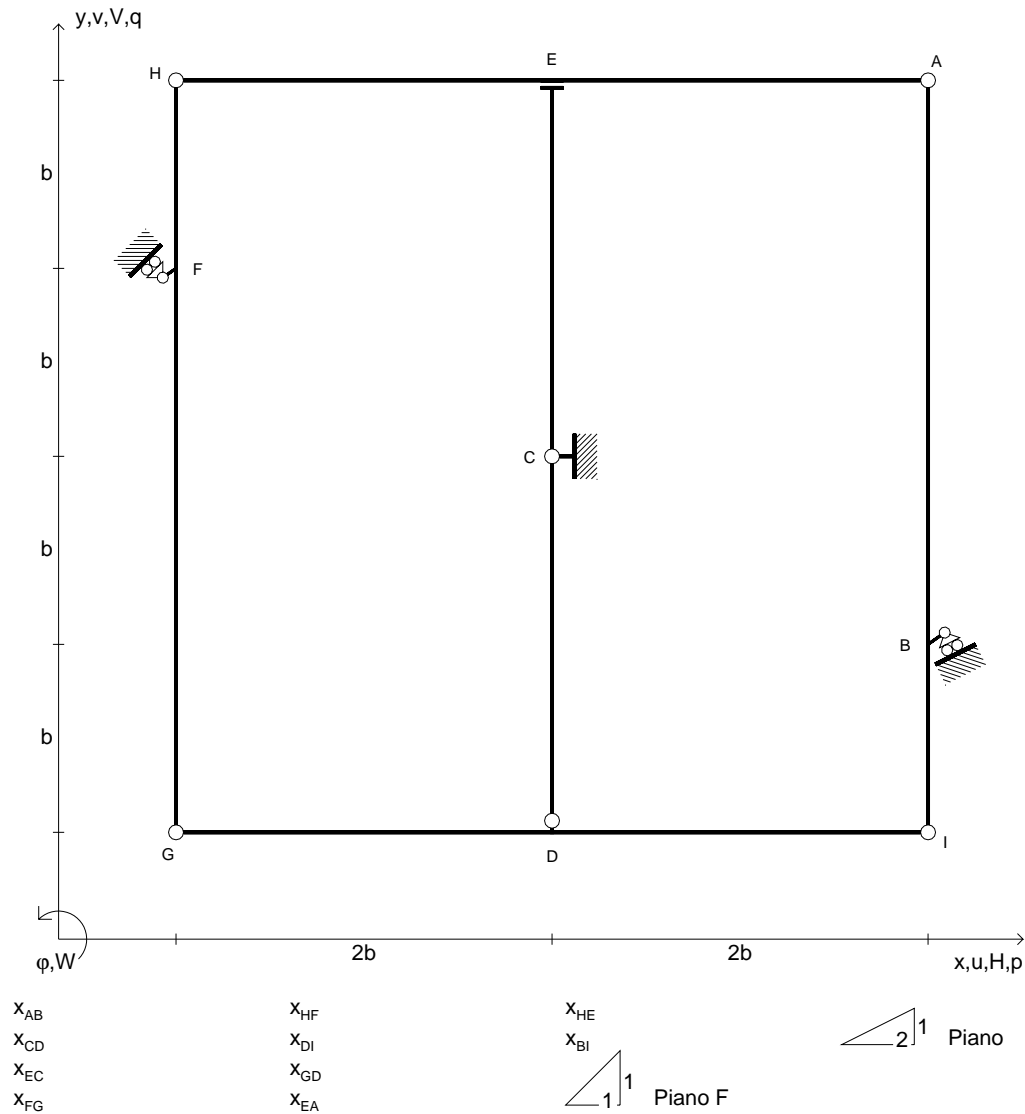


Svolgere l'analisi cinematica (geometrica e analitica).
Tracciare il meccanismo o i meccanismi della struttura.
Tracciare le mappe degli spost. orizzontali e verticali.

Calcolare il meccanismo o i meccanismi della struttura.
 $J_{YZ} - x_{YZ} - \theta_{YZ}$ riferimento locale asta YZ con origine in Y.
Piano di scorrimento del vincolo con inclinazione assegnata.
@ Adolfo Zavelani Rossi, Politecnico di Milano, vers.21.02.12

SPOSTAMENTI RIGIDI DELLE ASTE

$u_{AAB} =$	$u_{BBC} =$	$u_{DDE} =$	$u_{EEF} =$	$u_{GGH} =$
$v_{AAB} =$	$v_{BBC} =$	$v_{DDE} =$	$v_{EEF} =$	$v_{GGH} =$
$\phi_{AAB} =$	$\phi_{BBC} =$	$\phi_{DDE} =$	$\phi_{EEF} =$	$\phi_{GGH} =$
$u_{HHI} =$	$u_{AAD} =$	$u_{DDG} =$	$u_{CCF} =$	$u_{FFI} =$
$v_{HHI} =$	$v_{AAD} =$	$v_{DDG} =$	$v_{CCF} =$	$v_{FFI} =$
$\phi_{HHI} =$	$\phi_{AAD} =$	$\phi_{DDG} =$	$\phi_{CCF} =$	$\phi_{FFI} =$



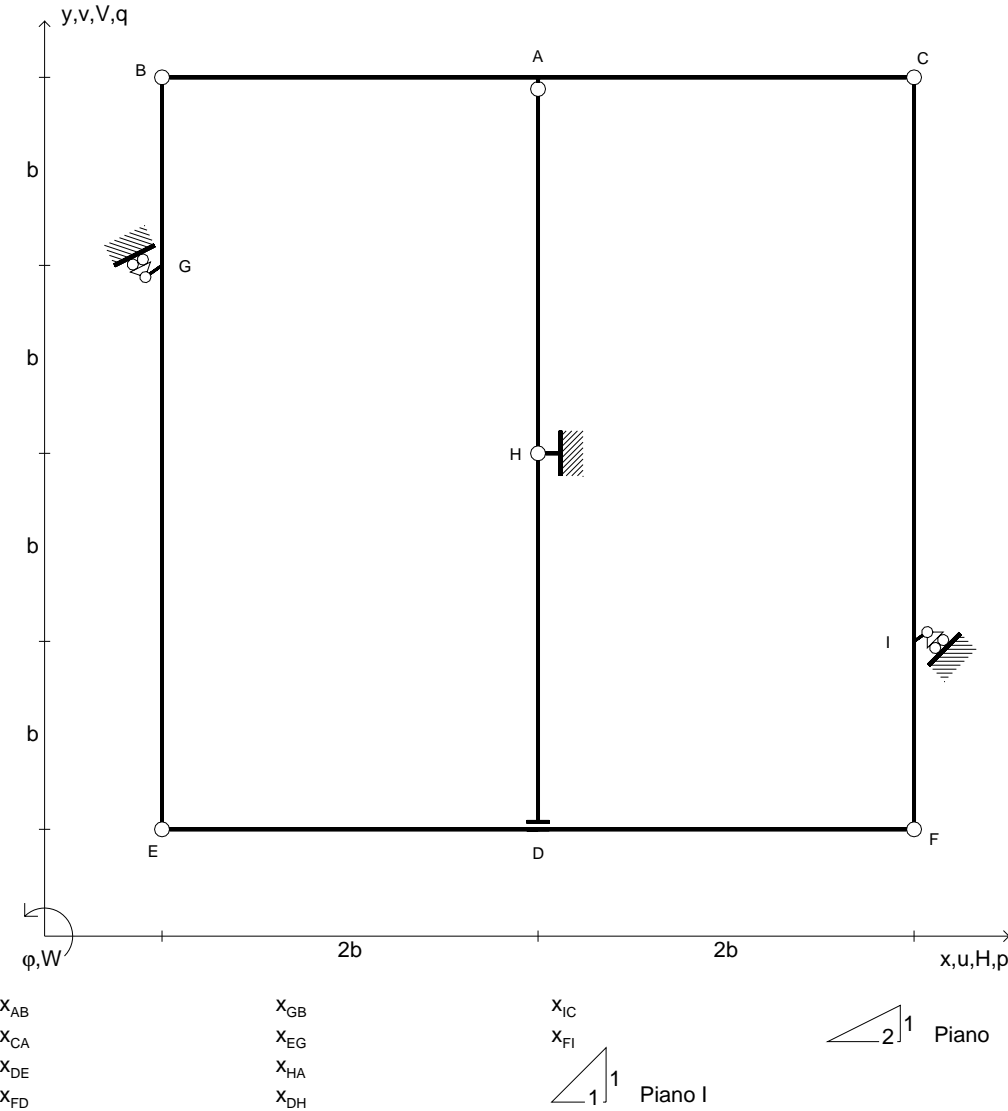
Svolgere l'analisi cinematica (geometrica e analitica).
Tracciare il meccanismo o i meccanismi della struttura.
Tracciare le mappe degli spost. orizzontali e verticali.

Calcolare il meccanismo o i meccanismi della struttura.
 $J_{YZ} - x_{YZ} - \theta_{YZ}$ riferimento locale asta YZ con origine in Y.
 Piano di scorrimento del vincolo con inclinazione assegnata.
 @ Adolfo Zavelani Rossi, Politecnico di Milano, vers.21.02.12

SPOSTAMENTI RIGIDI DELLE ASTE

$u_{AAB} =$	$u_{CCD} =$	$u_{EEC} =$	$u_{FFG} =$	$u_{HHF} =$
$v_{AAB} =$	$v_{CCD} =$	$v_{EEC} =$	$v_{FFG} =$	$v_{HHF} =$
$\phi_{AAB} =$	$\phi_{CCD} =$	$\phi_{EEC} =$	$\phi_{FFG} =$	$\phi_{HHF} =$
$u_{DDI} =$	$u_{GGD} =$	$u_{EEA} =$	$u_{HHE} =$	$u_{BBI} =$
$v_{DDI} =$	$v_{GGD} =$	$v_{EEA} =$	$v_{HHE} =$	$v_{BBI} =$
$\phi_{DDI} =$	$\phi_{GGD} =$	$\phi_{EEA} =$	$\phi_{HHE} =$	$\phi_{BBI} =$

@ Adolfo Zavelani Rossi, Politecnico di Milano, vers.21.02.12

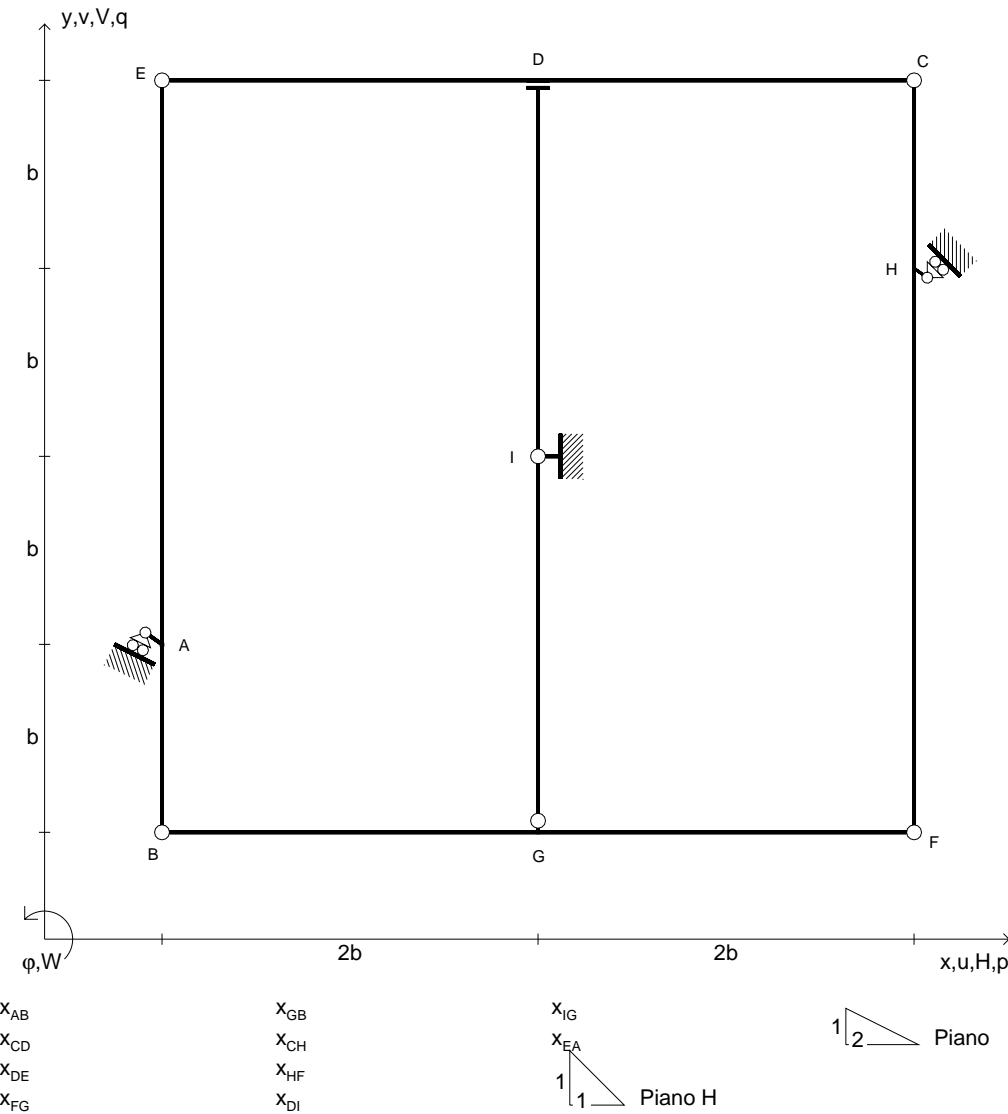


Svolgere l'analisi cinematica (geometrica e analitica).
Tracciare il meccanismo o i meccanismi della struttura.
Tracciare le mappe degli spost. orizzontali e verticali.

Calcolare il meccanismo o i meccanismi della struttura.
 $J_{YZ} - x_{YZ} - \theta_{YZ}$ riferimento locale asta YZ con origine in Y.
Piano di scorrimento del vincolo con inclinazione assegnata.
@ Adolfo Zavelani Rossi, Politecnico di Milano, vers.21.02.12

SPOSTAMENTI RIGIDI DELLE ASTE

$u_{AAB} =$	$u_{CCA} =$	$u_{DDE} =$	$u_{FFD} =$	$u_{GGB} =$	$u_{EEG} =$
$v_{AAB} =$	$v_{CCA} =$	$v_{DDE} =$	$v_{FFD} =$	$v_{GGB} =$	$v_{EEG} =$
$\phi_{AAB} =$	$\phi_{CCA} =$	$\phi_{DDE} =$	$\phi_{FFD} =$	$\phi_{GGB} =$	$\phi_{EEG} =$
$u_{HHA} =$	$u_{DDH} =$	$u_{IIC} =$	$u_{FFI} =$		
$v_{HHA} =$	$v_{DDH} =$	$v_{IIC} =$	$v_{FFI} =$		
$\phi_{HHA} =$	$\phi_{DDH} =$	$\phi_{IIC} =$	$\phi_{FFI} =$		

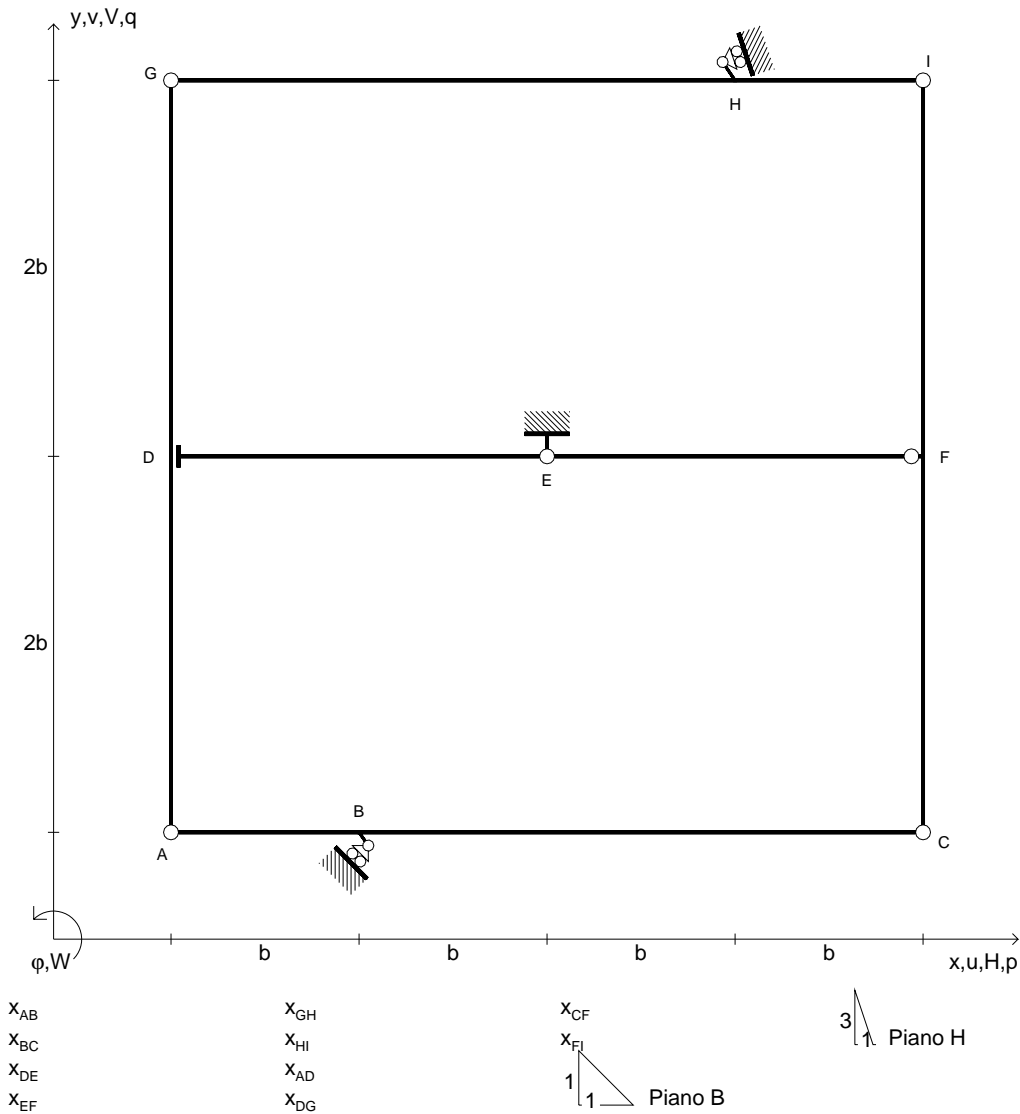


Svolgere l'analisi cinematica (geometrica e analitica).
Tracciare il meccanismo o i meccanismi della struttura.
Tracciare le mappe degli spost. orizzontali e verticali.

Calcolare il meccanismo o i meccanismi della struttura.
 $J_{YZ} - x_{YZ} - \theta_{YZ}$ riferimento locale asta YZ con origine in Y.
Piano di scorrimento del vincolo con inclinazione assegnata.
@ Adolfo Zavelani Rossi, Politecnico di Milano, vers.21.02.12

SPOSTAMENTI RIGIDI DELLE ASTE

$u_{AAB} =$	$u_{CCD} =$	$u_{DDE} =$	$u_{FFG} =$	$u_{GGB} =$	$u_{CCH} =$
$v_{AAB} =$	$v_{CCD} =$	$v_{DDE} =$	$v_{FFG} =$	$v_{GGB} =$	$v_{CCH} =$
$\phi_{AAB} =$	$\phi_{CCD} =$	$\phi_{DDE} =$	$\phi_{FFG} =$	$\phi_{GGB} =$	$\phi_{CCH} =$
$u_{HHF} =$	$u_{DDI} =$	$u_{IIG} =$	$u_{EEA} =$		
$v_{HHF} =$	$v_{DDI} =$	$v_{IIG} =$	$v_{EEA} =$		
$\phi_{HHF} =$	$\phi_{DDI} =$	$\phi_{IIG} =$	$\phi_{EEA} =$		



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

Calcolare il meccanismo o i meccanismi della struttura.
 $J_{YZ} - x_{YZ} - \theta_{YZ}$ riferimento locale asta YZ con origine in Y.
 Piano di scorrimento del vincolo con inclinazione assegnata.
 @ Adolfo Zavelani Rossi, Politecnico di Milano, vers.21.02.12

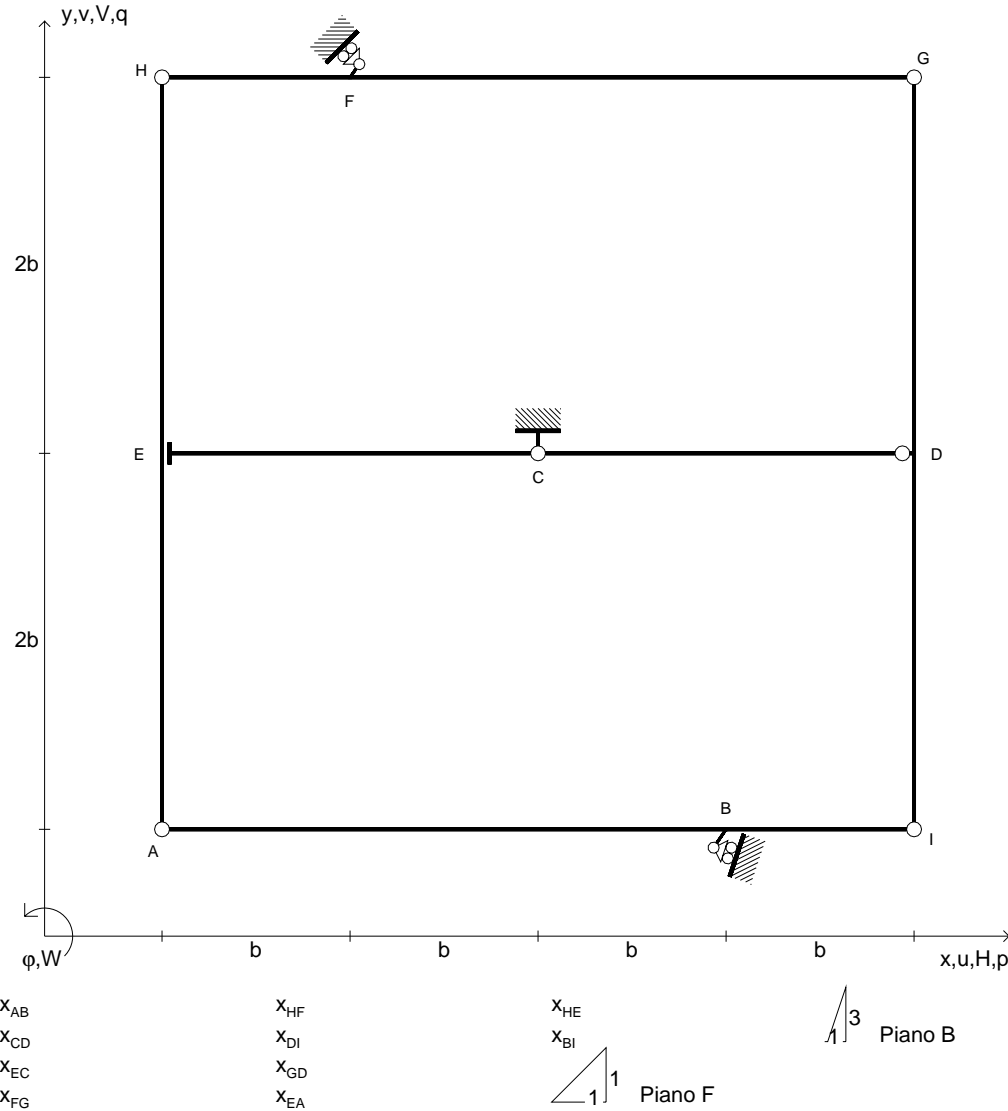
16.03.12

SPOSTAMENTI RIGIDI DELLE ASTE

$u_{AAB} =$	$u_{BBC} =$	$u_{DDE} =$	$u_{EEF} =$	$u_{GGH} =$	$u_{HHI} =$
$v_{AAB} =$	$v_{BBC} =$	$v_{DDE} =$	$v_{EEF} =$	$v_{GGH} =$	$v_{HHI} =$
$\phi_{AAB} =$	$\phi_{BBC} =$	$\phi_{DDE} =$	$\phi_{EEF} =$	$\phi_{GGH} =$	$\phi_{HHI} =$
$u_{AAD} =$	$u_{DDG} =$	$u_{CCF} =$	$u_{FFI} =$		
$v_{AAD} =$	$v_{DDG} =$	$v_{CCF} =$	$v_{FFI} =$		
$\phi_{AAD} =$	$\phi_{DDG} =$	$\phi_{CCF} =$	$\phi_{FFI} =$		

@ Adolfo Zavelani Rossi, Politecnico di Milano, vers.21.02.12

16.03.12

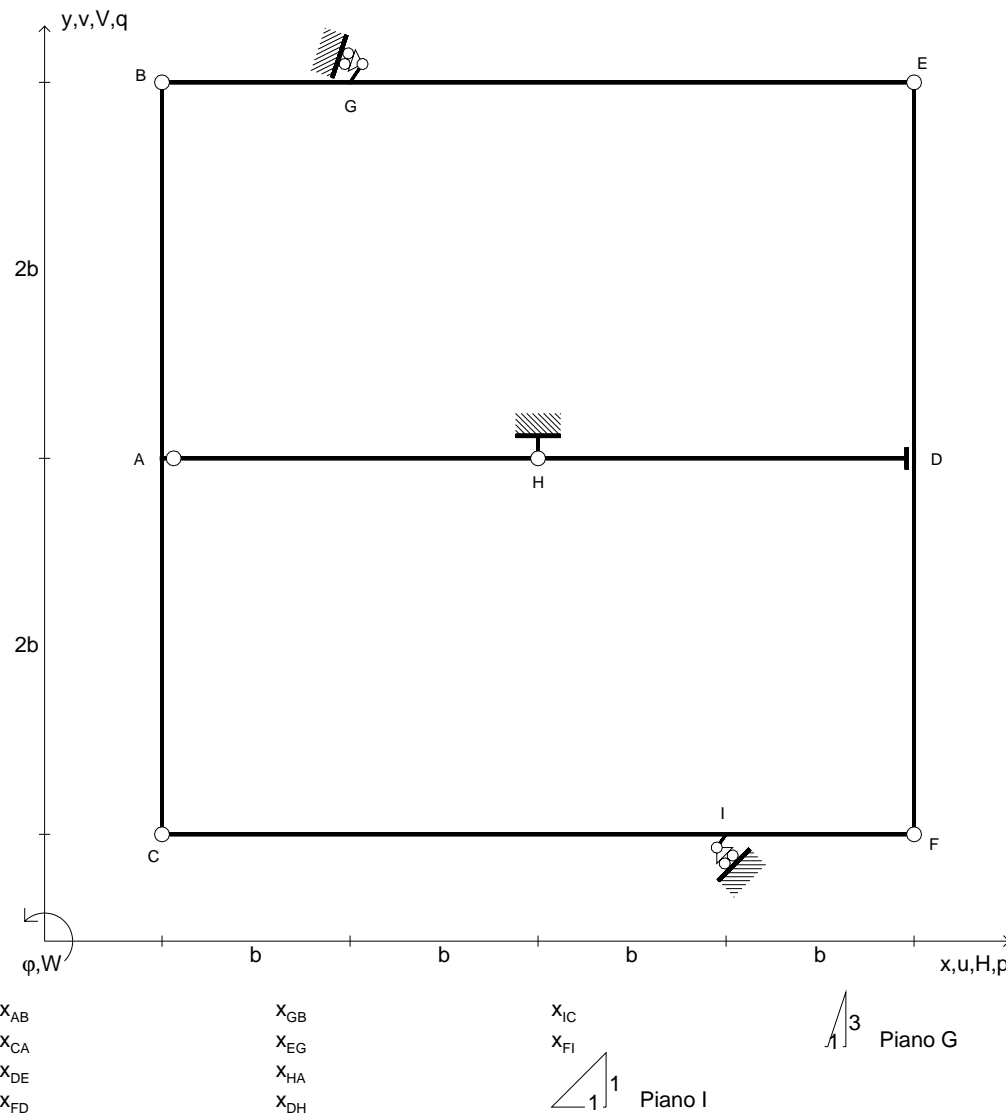


Svolgere l'analisi cinematica (geometrica e analitica).
Tracciare il meccanismo o i meccanismi della struttura.
Tracciare le mappe degli spost. orizzontali e verticali.

Calcolare il meccanismo o i meccanismi della struttura.
 $J_{YZ} - x_{YZ} - \theta_{YZ}$ riferimento locale asta YZ con origine in Y.
Piano di scorrimento del vincolo con inclinazione assegnata.
@ Adolfo Zavelani Rossi, Politecnico di Milano, vers.21.02.12

SPOSTAMENTI RIGIDI DELLE ASTE

$u_{AAB} =$	$u_{CCD} =$	$u_{EEC} =$	$u_{FFG} =$	$u_{HHF} =$	$u_{DDI} =$
$v_{AAB} =$	$v_{CCD} =$	$v_{EEC} =$	$v_{FFG} =$	$v_{HHF} =$	$v_{DDI} =$
$\phi_{AAB} =$	$\phi_{CCD} =$	$\phi_{EEC} =$	$\phi_{FFG} =$	$\phi_{HHF} =$	$\phi_{DDI} =$
$u_{GGD} =$	$u_{EEA} =$	$u_{HHE} =$	$u_{BBI} =$		
$v_{GGD} =$	$v_{EEA} =$	$v_{HHE} =$	$v_{BBI} =$		
$\phi_{GGD} =$	$\phi_{EEA} =$	$\phi_{HHE} =$	$\phi_{BBI} =$		

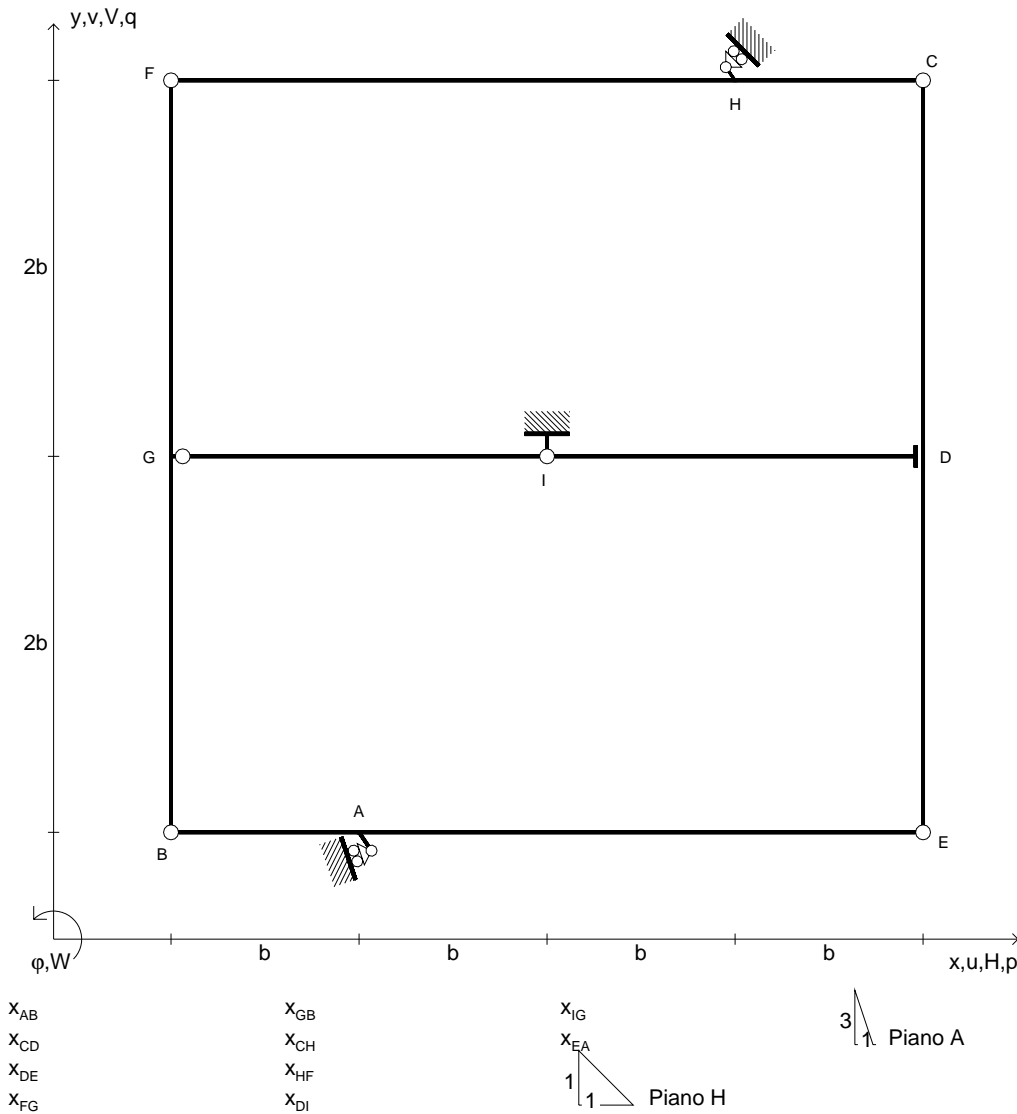


SPOSTAMENTI RIGIDI DELLE ASTE

$u_{AAB} =$	$u_{CCA} =$	$u_{DDE} =$	$u_{FFD} =$	$u_{GGB} =$	$u_{EEG} =$
$v_{AAB} =$	$v_{CCA} =$	$v_{DDE} =$	$v_{FFD} =$	$v_{GGB} =$	$v_{EEG} =$
$\varphi_{AAB} =$	$\varphi_{CCA} =$	$\varphi_{DDE} =$	$\varphi_{FFD} =$	$\varphi_{GGB} =$	$\varphi_{EEG} =$
$u_{HHA} =$	$u_{DDH} =$	$u_{IIC} =$	$u_{FFI} =$		
$v_{HHA} =$	$v_{DDH} =$	$v_{IIC} =$	$v_{FFI} =$		
$\varphi_{HHA} =$	$\varphi_{DDH} =$	$\varphi_{IIC} =$	$\varphi_{FFI} =$		

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

Calcolare il meccanismo o i meccanismi della struttura.
 $J_{YZ} - x_{YZ} - \theta_{YZ}$ riferimento locale asta YZ con origine in Y.
Piano di scorrimento del vincolo con inclinazione assegnata.
@ Adolfo Zavelani Rossi, Politecnico di Milano, vers.21.02.12



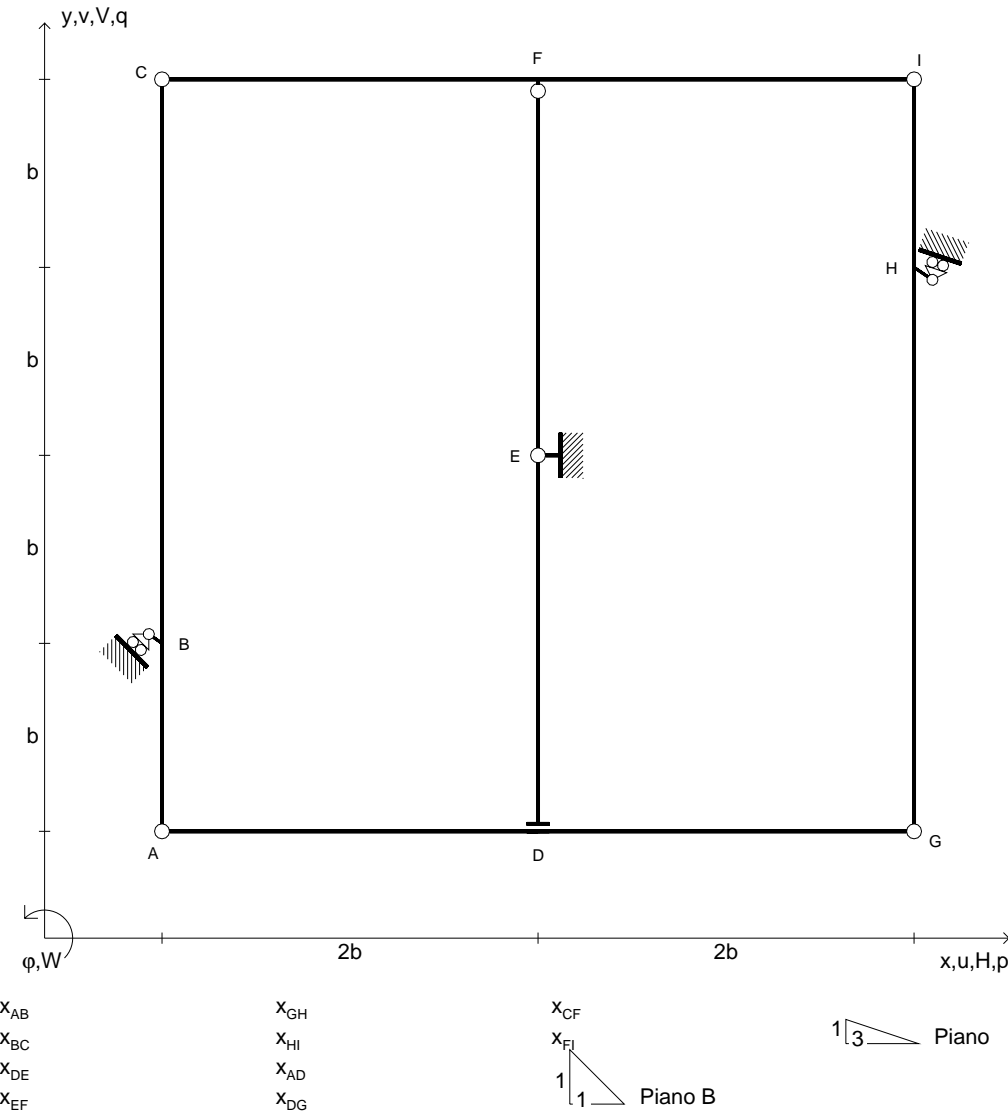
Svolgere l'analisi cinematica (geometrica e analitica).
Tracciare il meccanismo o i meccanismi della struttura.
Tracciare le mappe degli spost. orizzontali e verticali.

Calcolare il meccanismo o i meccanismi della struttura.
 $J_{YZ} - x_{YZ} - \theta_{YZ}$ riferimento locale asta YZ con origine in Y.
 Piano di scorrimento del vincolo con inclinazione assegnata.
 @ Adolfo Zavelani Rossi, Politecnico di Milano, vers.21.02.12

SPOSTAMENTI RIGIDI DELLE ASTE

$u_{AAB} =$	$u_{CCD} =$	$u_{DDE} =$	$u_{FFG} =$	$u_{GGB} =$	$u_{CCH} =$
$v_{AAB} =$	$v_{CCD} =$	$v_{DDE} =$	$v_{FFG} =$	$v_{GGB} =$	$v_{CCH} =$
$\phi_{AAB} =$	$\phi_{CCD} =$	$\phi_{DDE} =$	$\phi_{FFG} =$	$\phi_{GGB} =$	$\phi_{CCH} =$
$u_{HHF} =$	$u_{DDI} =$	$u_{IIG} =$	$u_{EEA} =$		
$v_{HHF} =$	$v_{DDI} =$	$v_{IIG} =$	$v_{EEA} =$		
$\phi_{HHF} =$	$\phi_{DDI} =$	$\phi_{IIG} =$	$\phi_{EEA} =$		

@ Adolfo Zavelani Rossi, Politecnico di Milano, vers.21.02.12

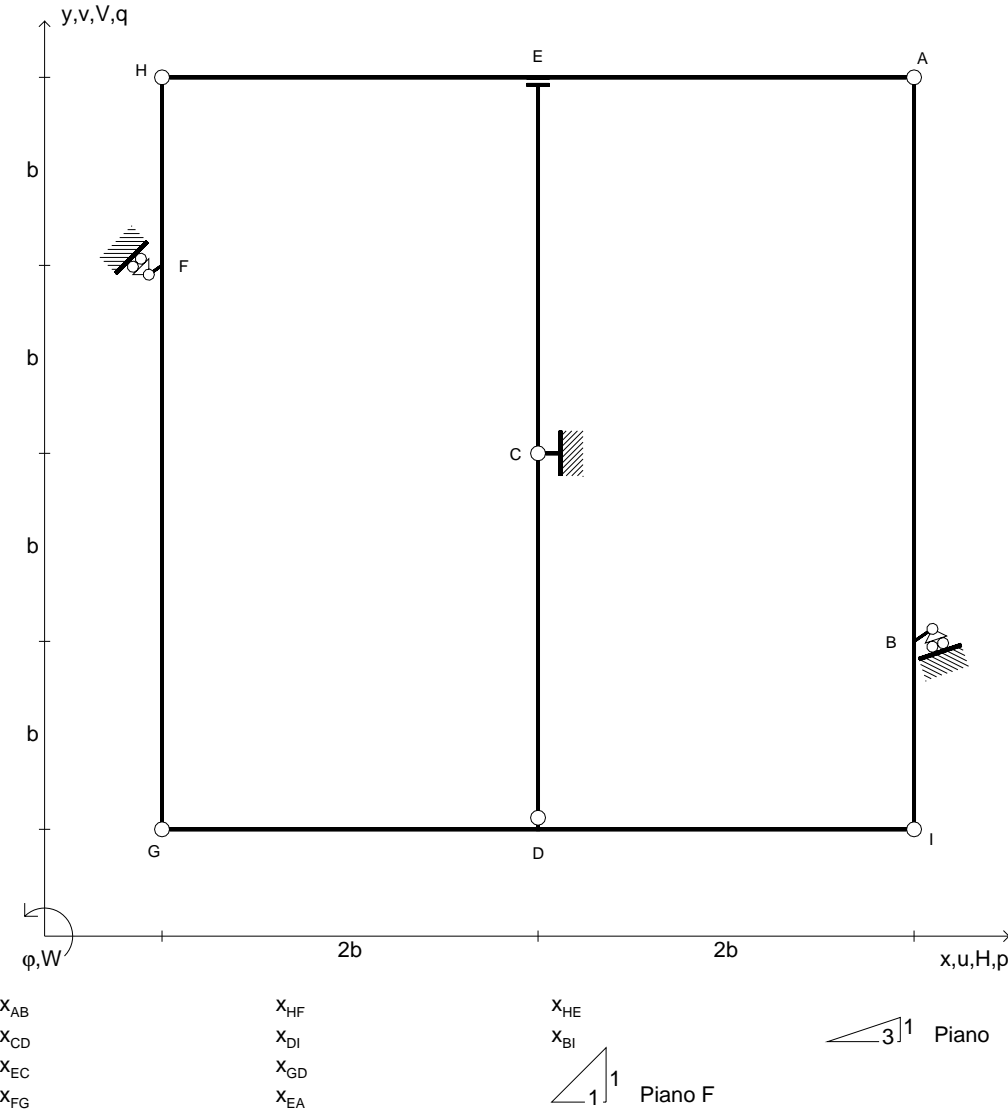


Svolgere l'analisi cinematica (geometrica e analitica).
Tracciare il meccanismo o i meccanismi della struttura.
Tracciare le mappe degli spost. orizzontali e verticali.

Calcolare il meccanismo o i meccanismi della struttura.
 $J_{YZ} - x_{YZ} - \theta_{YZ}$ riferimento locale asta YZ con origine in Y.
Piano di scorrimento del vincolo con inclinazione assegnata.
@ Adolfo Zavelani Rossi, Politecnico di Milano, vers.21.02.12

SPOSTAMENTI RIGIDI DELLE ASTE

$u_{AAB} =$	$u_{BBC} =$	$u_{DDE} =$	$u_{EEF} =$	$u_{GGH} =$	$u_{HHI} =$
$v_{AAB} =$	$v_{BBC} =$	$v_{DDE} =$	$v_{EEF} =$	$v_{GGH} =$	$v_{HHI} =$
$\varphi_{AAB} =$	$\varphi_{BBC} =$	$\varphi_{DDE} =$	$\varphi_{EEF} =$	$\varphi_{GGH} =$	$\varphi_{HHI} =$
$u_{AAD} =$	$u_{DDG} =$	$u_{CCF} =$	$u_{FFI} =$		
$v_{AAD} =$	$v_{DDG} =$	$v_{CCF} =$	$v_{FFI} =$		
$\varphi_{AAD} =$	$\varphi_{DDG} =$	$\varphi_{CCF} =$	$\varphi_{FFI} =$		

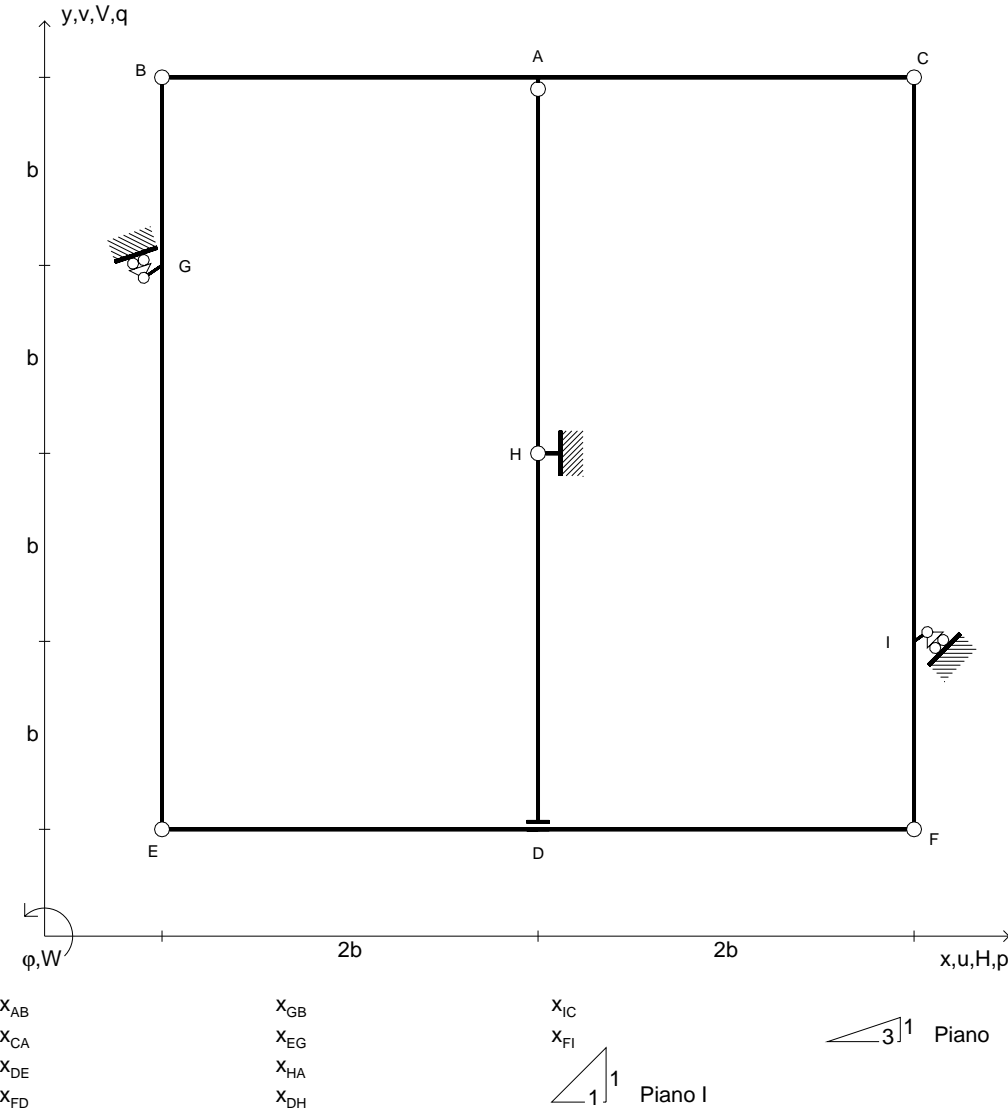


Svolgere l'analisi cinematica (geometrica e analitica).
Tracciare il meccanismo o i meccanismi della struttura.
Tracciare le mappe degli spost. orizzontali e verticali.

Calcolare il meccanismo o i meccanismi della struttura.
 $J_{YZ} - x_{YZ} - \theta_{YZ}$ riferimento locale asta YZ con origine in Y.
Piano di scorrimento del vincolo con inclinazione assegnata.
@ Adolfo Zavelani Rossi, Politecnico di Milano, vers.21.02.12

SPOSTAMENTI RIGIDI DELLE ASTE

$u_{AAB} =$	$u_{CCD} =$	$u_{EEC} =$	$u_{FFG} =$	$u_{HHF} =$	$u_{DDI} =$
$v_{AAB} =$	$v_{CCD} =$	$v_{EEC} =$	$v_{FFG} =$	$v_{HHF} =$	$v_{DDI} =$
$\phi_{AAB} =$	$\phi_{CCD} =$	$\phi_{EEC} =$	$\phi_{FFG} =$	$\phi_{HHF} =$	$\phi_{DDI} =$
$u_{GGD} =$	$u_{EEA} =$	$u_{HHE} =$	$u_{BBI} =$		
$v_{GGD} =$	$v_{EEA} =$	$v_{HHE} =$	$v_{BBI} =$		
$\phi_{GGD} =$	$\phi_{EEA} =$	$\phi_{HHE} =$	$\phi_{BBI} =$		

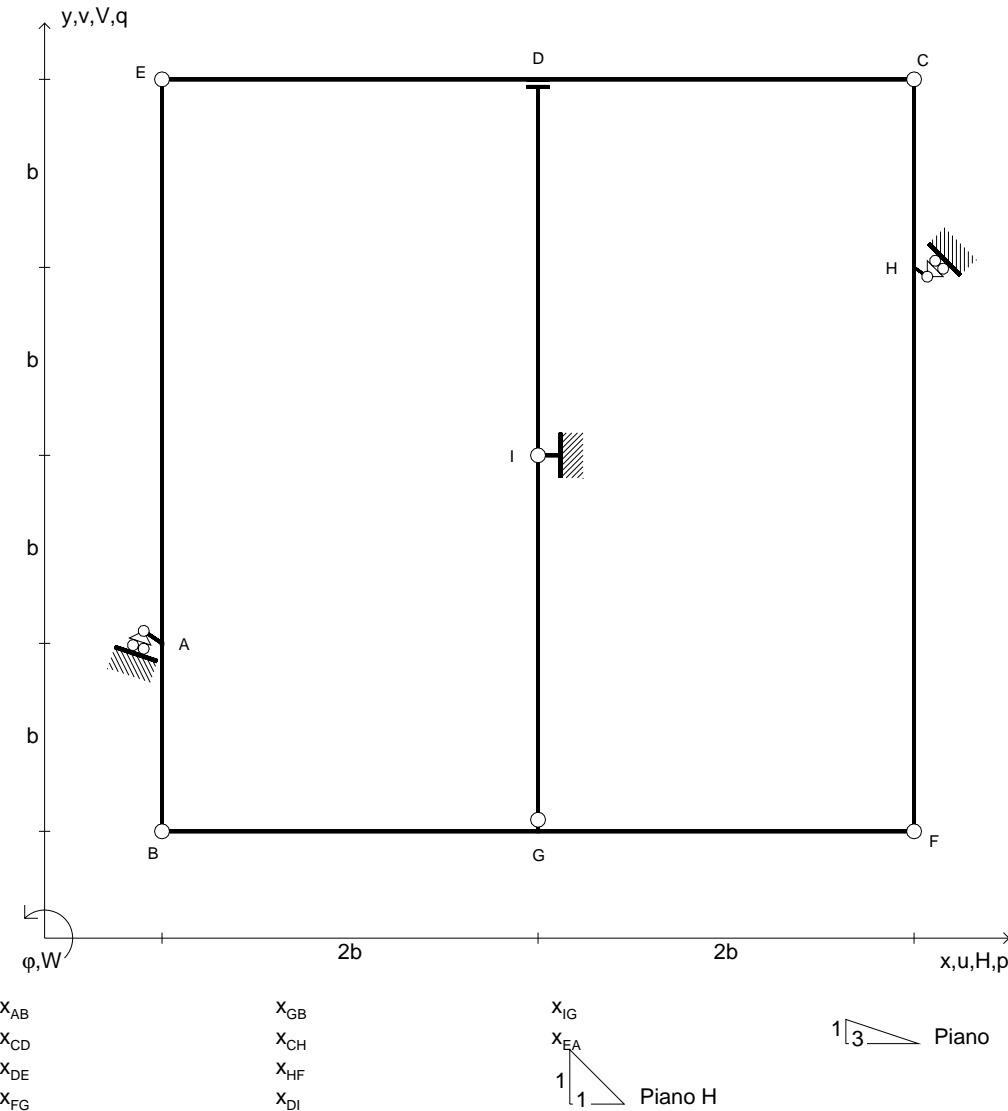


Svolgere l'analisi cinematica (geometrica e analitica).
Tracciare il meccanismo o i meccanismi della struttura.
Tracciare le mappe degli spost. orizzontali e verticali.

Calcolare il meccanismo o i meccanismi della struttura.
 $J_{YZ} - x_{YZ} - \theta_{YZ}$ riferimento locale asta YZ con origine in Y.
Piano di scorrimento del vincolo con inclinazione assegnata.
@ Adolfo Zavelani Rossi, Politecnico di Milano, vers.21.02.12

SPOSTAMENTI RIGIDI DELLE ASTE

$u_{AAB} =$	$u_{CCA} =$	$u_{DDE} =$	$u_{FFD} =$	$u_{GGB} =$	$u_{EEG} =$
$v_{AAB} =$	$v_{CCA} =$	$v_{DDE} =$	$v_{FFD} =$	$v_{GGB} =$	$v_{EEG} =$
$\varphi_{AAB} =$	$\varphi_{CCA} =$	$\varphi_{DDE} =$	$\varphi_{FFD} =$	$\varphi_{GGB} =$	$\varphi_{EEG} =$
$u_{HHA} =$	$u_{DDH} =$	$u_{IIC} =$	$u_{FFI} =$		
$v_{HHA} =$	$v_{DDH} =$	$v_{IIC} =$	$v_{FFI} =$		
$\varphi_{HHA} =$	$\varphi_{DDH} =$	$\varphi_{IIC} =$	$\varphi_{FFI} =$		

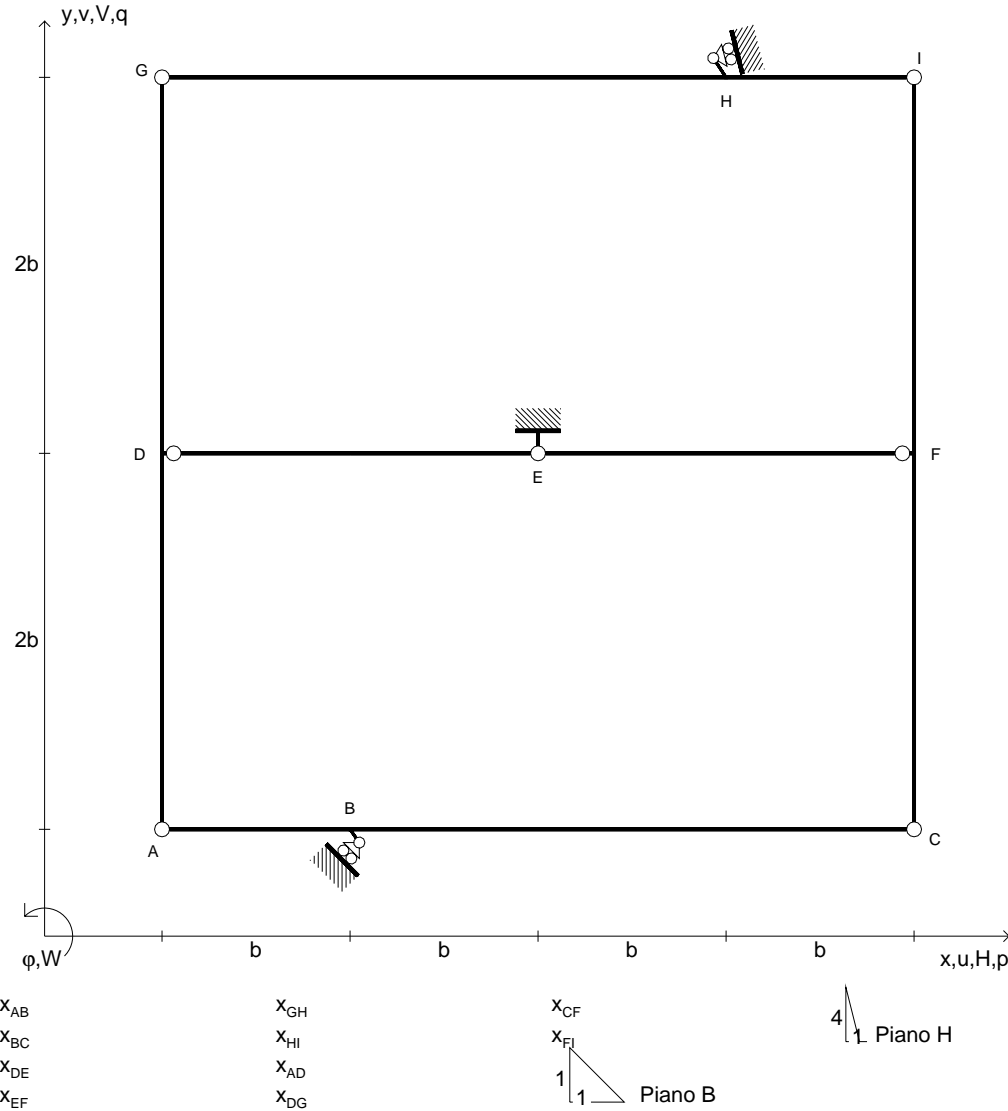


Svolgere l'analisi cinematica (geometrica e analitica).
Tracciare il meccanismo o i meccanismi della struttura.
Tracciare le mappe degli spost. orizzontali e verticali.

Calcolare il meccanismo o i meccanismi della struttura.
 $J_{YZ} - x_{YZ} - \theta_{YZ}$ riferimento locale asta YZ con origine in Y.
Piano di scorrimento del vincolo con inclinazione assegnata.
@ Adolfo Zavelani Rossi, Politecnico di Milano, vers.21.02.12

SPOSTAMENTI RIGIDI DELLE ASTE

$u_{AAB} =$	$u_{CCD} =$	$u_{DDE} =$	$u_{FFG} =$	$u_{GGB} =$	$u_{CCH} =$
$v_{AAB} =$	$v_{CCD} =$	$v_{DDE} =$	$v_{FFG} =$	$v_{GGB} =$	$v_{CCH} =$
$\varphi_{AAB} =$	$\varphi_{CCD} =$	$\varphi_{DDE} =$	$\varphi_{FFG} =$	$\varphi_{GGB} =$	$\varphi_{CCH} =$
$u_{HHF} =$	$u_{DDI} =$	$u_{IIG} =$	$u_{EEA} =$		
$v_{HHF} =$	$v_{DDI} =$	$v_{IIG} =$	$v_{EEA} =$		
$\varphi_{HHF} =$	$\varphi_{DDI} =$	$\varphi_{IIG} =$	$\varphi_{EEA} =$		

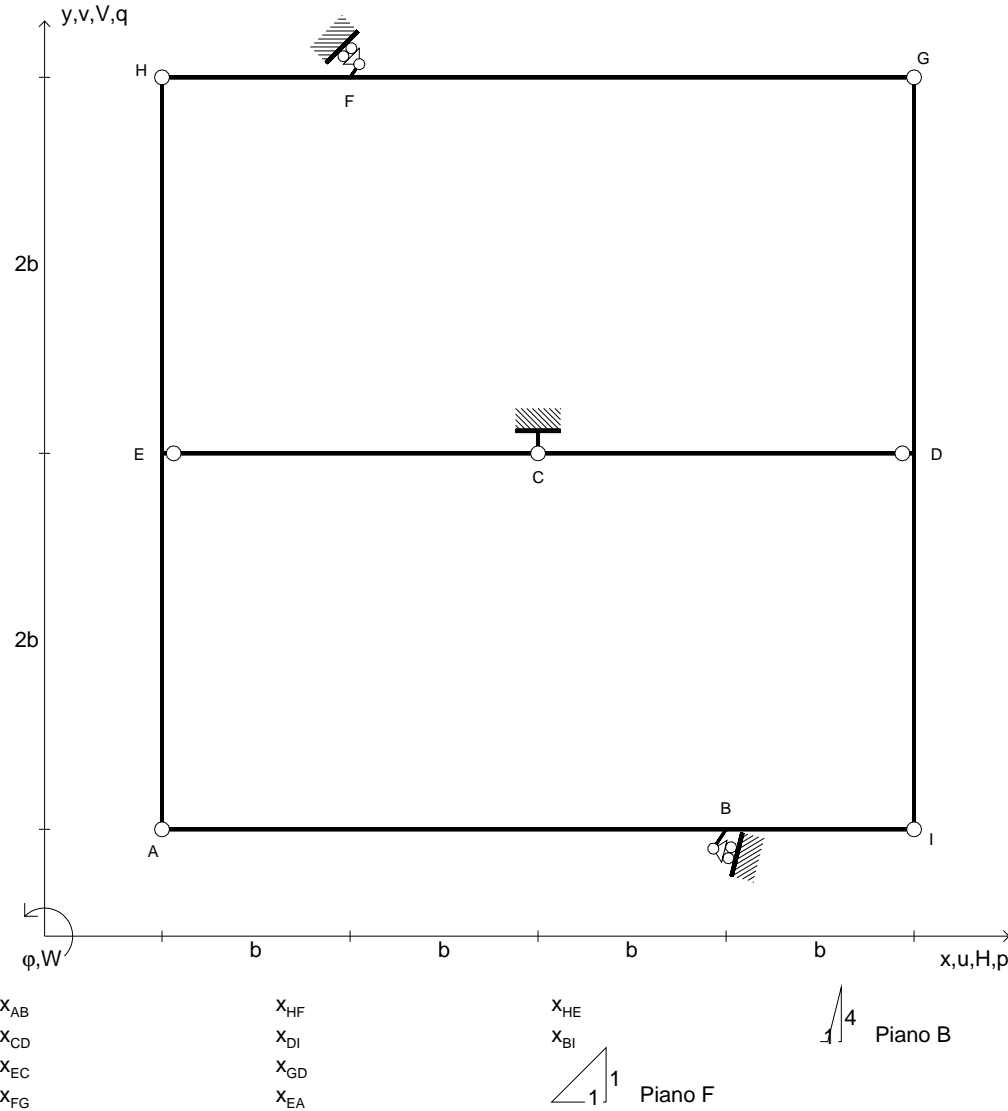


Svolgere l'analisi cinematica (geometrica e analitica).
Tracciare il meccanismo o i meccanismi della struttura.
Tracciare le mappe degli spost. orizzontali e verticali.

Calcolare il meccanismo o i meccanismi della struttura.
 $J_{YZ} - x_{YZ} - \theta_{YZ}$ riferimento locale asta YZ con origine in Y.
Piano di scorrimento del vincolo con inclinazione assegnata.
@ Adolfo Zavelani Rossi, Politecnico di Milano, vers.21.02.12

SPOSTAMENTI RIGIDI DELLE ASTE

$u_{AAB} =$	$u_{BBC} =$	$u_{DDE} =$	$u_{EEF} =$	$u_{GGH} =$
$v_{AAB} =$	$v_{BBC} =$	$v_{DDE} =$	$v_{EEF} =$	$v_{GGH} =$
$\phi_{AAB} =$	$\phi_{BBC} =$	$\phi_{DDE} =$	$\phi_{EEF} =$	$\phi_{GGH} =$
$u_{HHI} =$	$u_{AAD} =$	$u_{DDG} =$	$u_{CCF} =$	$u_{FFI} =$
$v_{HHI} =$	$v_{AAD} =$	$v_{DDG} =$	$v_{CCF} =$	$v_{FFI} =$
$\phi_{HHI} =$	$\phi_{AAD} =$	$\phi_{DDG} =$	$\phi_{CCF} =$	$\phi_{FFI} =$

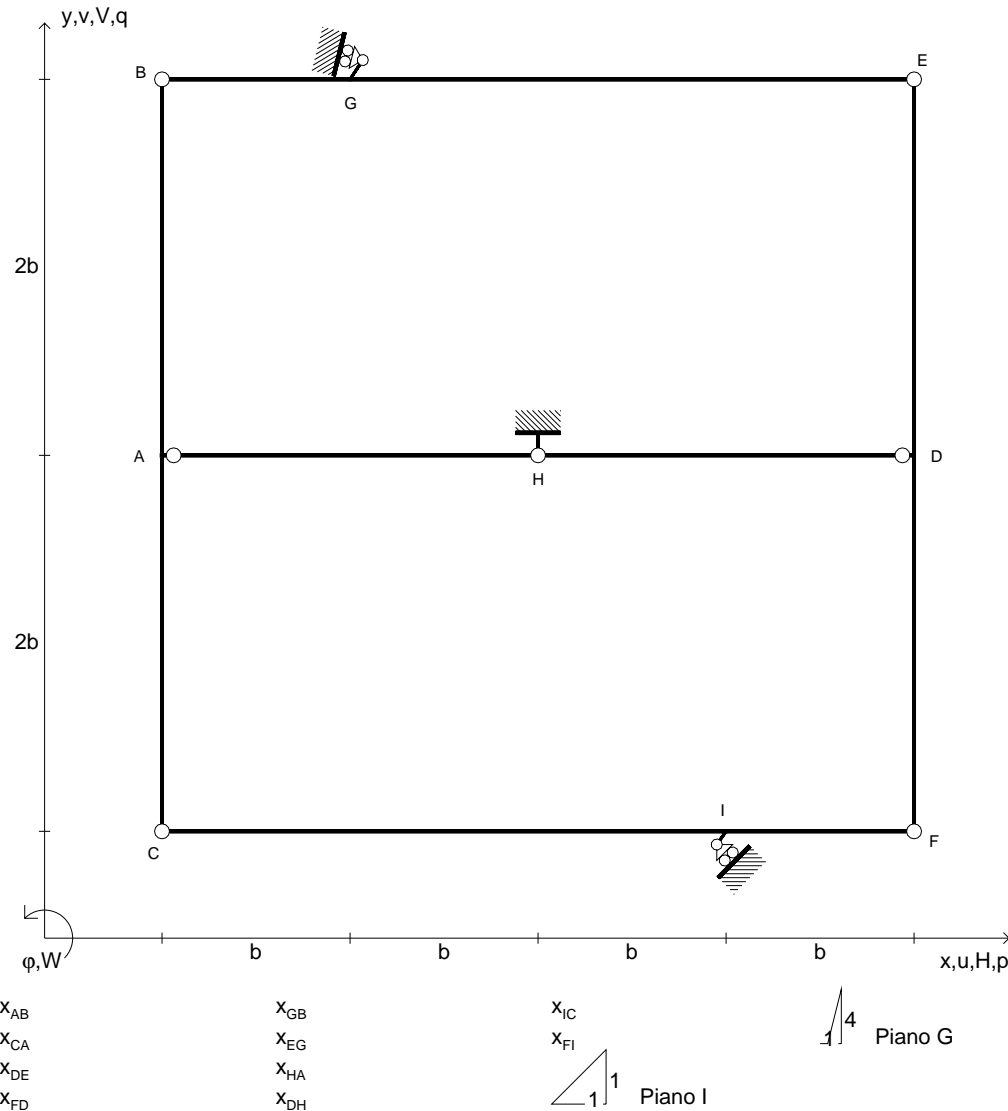


Svolgere l'analisi cinematica (geometrica e analitica).
Tracciare il meccanismo o i meccanismi della struttura.
Tracciare le mappe degli spost. orizzontali e verticali.

Calcolare il meccanismo o i meccanismi della struttura.
 $J_{YZ} - x_{YZ} - \theta_{YZ}$ riferimento locale asta YZ con origine in Y.
Piano di scorrimento del vincolo con inclinazione assegnata.
@ Adolfo Zavelani Rossi, Politecnico di Milano, vers.21.02.12

SPOSTAMENTI RIGIDI DELLE ASTE

$u_{AAB} =$	$u_{CCD} =$	$u_{EEC} =$	$u_{FFG} =$	$u_{HHF} =$
$v_{AAB} =$	$v_{CCD} =$	$v_{EEC} =$	$v_{FFG} =$	$v_{HHF} =$
$\phi_{AAB} =$	$\phi_{CCD} =$	$\phi_{EEC} =$	$\phi_{FFG} =$	$\phi_{HHF} =$
$u_{DDI} =$	$u_{GGD} =$	$u_{EEA} =$	$u_{HHE} =$	$u_{BBI} =$
$v_{DDI} =$	$v_{GGD} =$	$v_{EEA} =$	$v_{HHE} =$	$v_{BBI} =$
$\phi_{DDI} =$	$\phi_{GGD} =$	$\phi_{EEA} =$	$\phi_{HHE} =$	$\phi_{BBI} =$

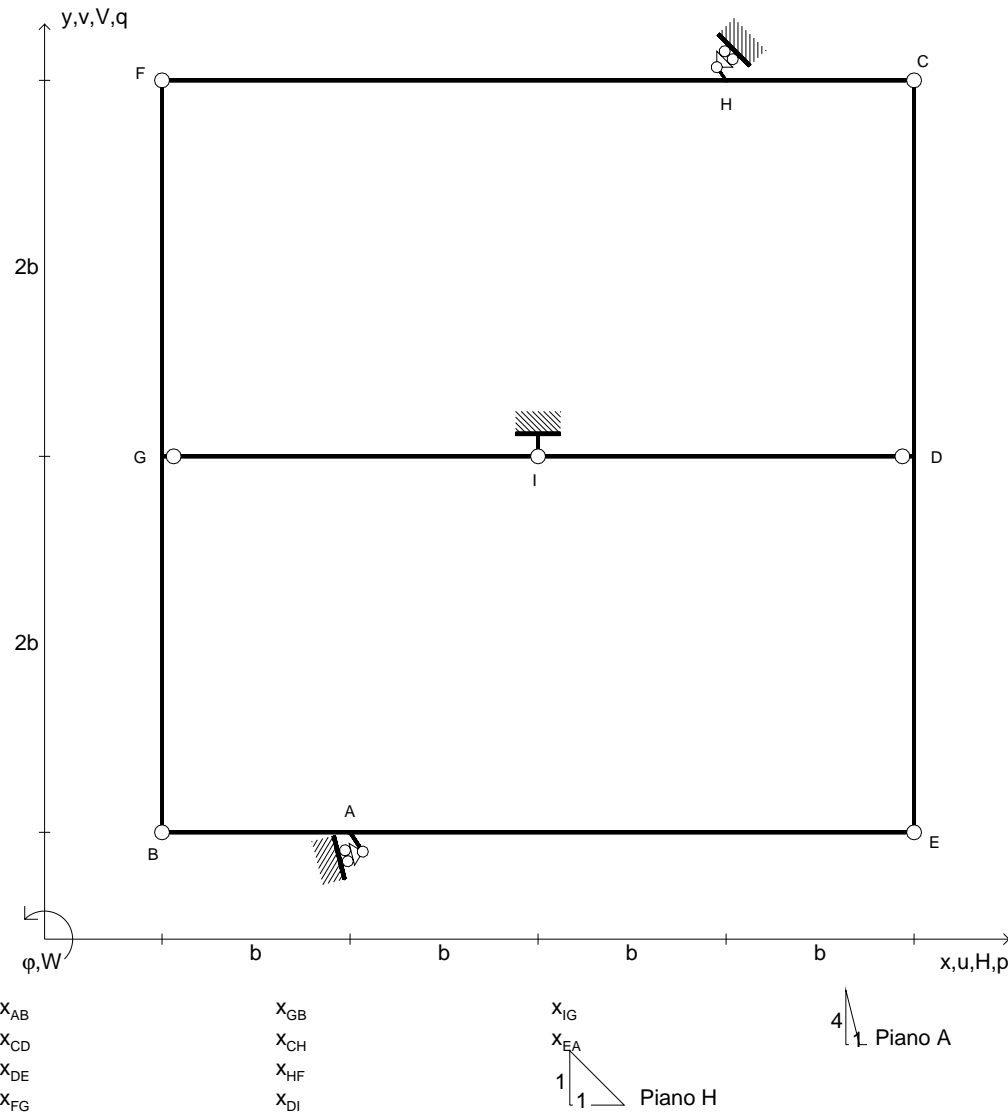


Svolgere l'analisi cinematica (geometrica e analitica).
Tracciare il meccanismo o i meccanismi della struttura.
Tracciare le mappe degli spost. orizzontali e verticali.

Calcolare il meccanismo o i meccanismi della struttura.
 $J_{YZ} - x_{YZ} - \theta_{YZ}$ riferimento locale asta YZ con origine in Y.
Piano di scorrimento del vincolo con inclinazione assegnata.
@ Adolfo Zavelani Rossi, Politecnico di Milano, vers.21.02.12

SPOSTAMENTI RIGIDI DELLE ASTE

$u_{AAB} =$	$u_{CCA} =$	$u_{DDE} =$	$u_{FFD} =$	$u_{GGB} =$	$u_{EEG} =$
$v_{AAB} =$	$v_{CCA} =$	$v_{DDE} =$	$v_{FFD} =$	$v_{GGB} =$	$v_{EEG} =$
$\phi_{AAB} =$	$\phi_{CCA} =$	$\phi_{DDE} =$	$\phi_{FFD} =$	$\phi_{GGB} =$	$\phi_{EEG} =$
$u_{HHA} =$	$u_{DDH} =$	$u_{IIC} =$	$u_{FFI} =$		
$v_{HHA} =$	$v_{DDH} =$	$v_{IIC} =$	$v_{FFI} =$		
$\phi_{HHA} =$	$\phi_{DDH} =$	$\phi_{IIC} =$	$\phi_{FFI} =$		

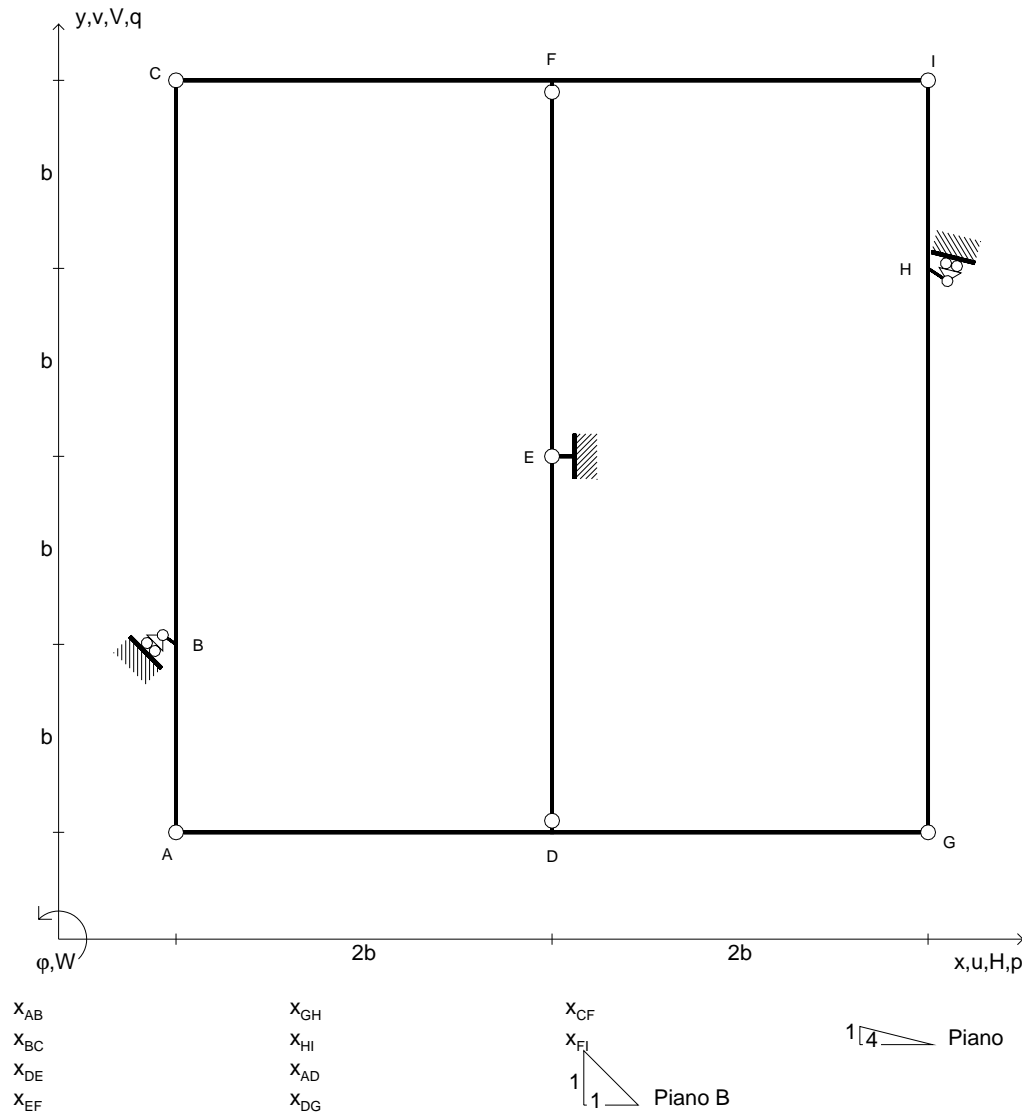


Svolgere l'analisi cinematica (geometrica e analitica).
Tracciare il meccanismo o i meccanismi della struttura.
Tracciare le mappe degli spost. orizzontali e verticali.

Calcolare il meccanismo o i meccanismi della struttura.
 $J_{YZ} - x_{YZ} - \theta_{YZ}$ riferimento locale asta YZ con origine in Y.
Piano di scorrimento del vincolo con inclinazione assegnata.
@ Adolfo Zavelani Rossi, Politecnico di Milano, vers.21.02.12

SPOSTAMENTI RIGIDI DELLE ASTE

$u_{AAB} =$	$u_{CCD} =$	$u_{DDE} =$	$u_{FFG} =$	$u_{GGB} =$	$u_{CCH} =$
$v_{AAB} =$	$v_{CCD} =$	$v_{DDE} =$	$v_{FFG} =$	$v_{GGB} =$	$v_{CCH} =$
$\phi_{AAB} =$	$\phi_{CCD} =$	$\phi_{DDE} =$	$\phi_{FFG} =$	$\phi_{GGB} =$	$\phi_{CCH} =$
$u_{HHF} =$	$u_{DDI} =$	$u_{IIG} =$	$u_{EEA} =$		
$v_{HHF} =$	$v_{DDI} =$	$v_{IIG} =$	$v_{EEA} =$		
$\phi_{HHF} =$	$\phi_{DDI} =$	$\phi_{IIG} =$	$\phi_{EEA} =$		



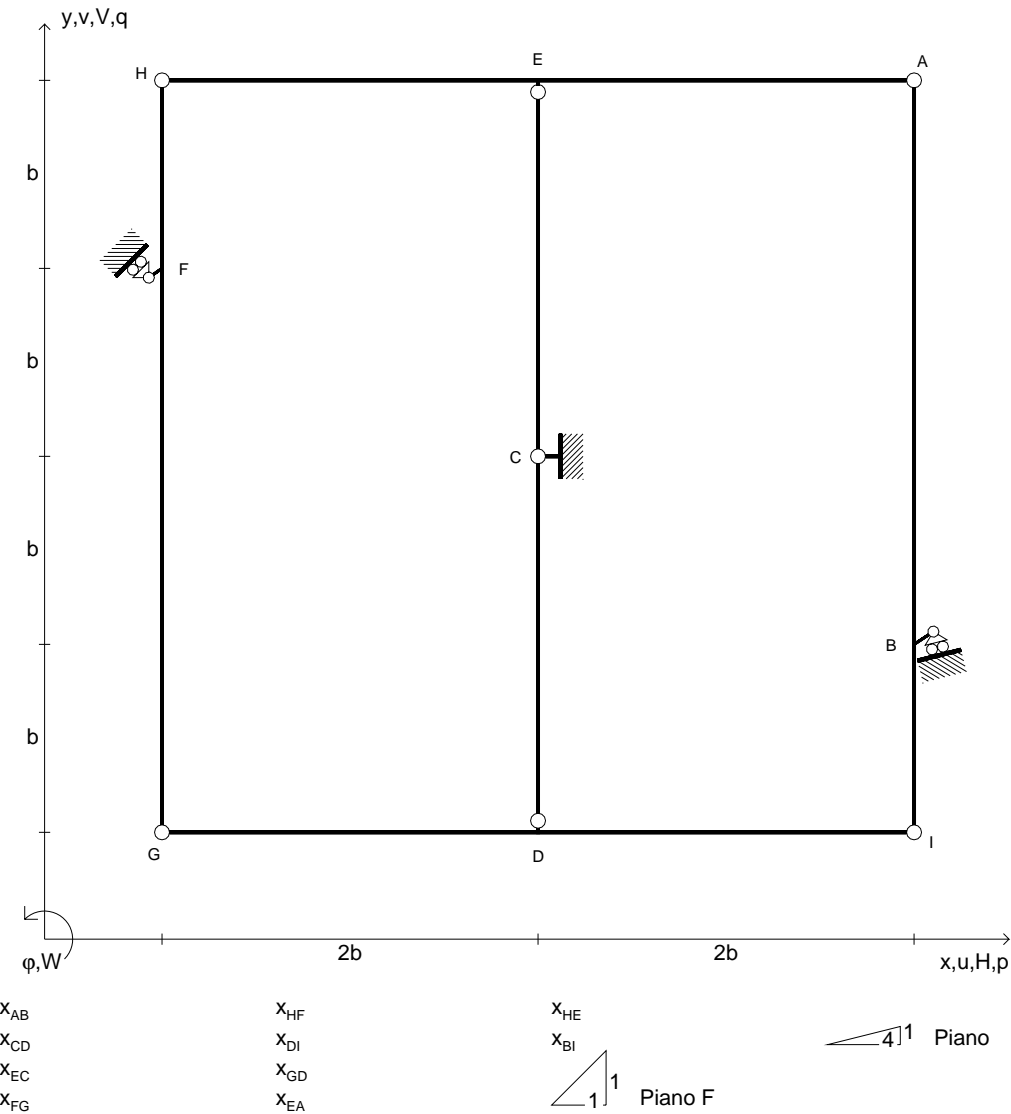
Svolgere l'analisi cinematica (geometrica e analitica).
Tracciare il meccanismo o i meccanismi della struttura.
Tracciare le mappe degli spost. orizzontali e verticali.

Calcolare il meccanismo o i meccanismi della struttura.
 $J_{YZ} - x_{YZ} - \theta_{YZ}$ riferimento locale asta YZ con origine in Y.
 Piano di scorrimento del vincolo con inclinazione assegnata.
 @ Adolfo Zavelani Rossi, Politecnico di Milano, vers.21.02.12

SPOSTAMENTI RIGIDI DELLE ASTE

$u_{AAB} =$	$u_{BBC} =$	$u_{DDE} =$	$u_{EEF} =$	$u_{GGH} =$
$v_{AAB} =$	$v_{BBC} =$	$v_{DDE} =$	$v_{EEF} =$	$v_{GGH} =$
$\phi_{AAB} =$	$\phi_{BBC} =$	$\phi_{DDE} =$	$\phi_{EEF} =$	$\phi_{GGH} =$
$u_{HHI} =$	$u_{AAD} =$	$u_{DDG} =$	$u_{CCF} =$	$u_{FFI} =$
$v_{HHI} =$	$v_{AAD} =$	$v_{DDG} =$	$v_{CCF} =$	$v_{FFI} =$
$\phi_{HHI} =$	$\phi_{AAD} =$	$\phi_{DDG} =$	$\phi_{CCF} =$	$\phi_{FFI} =$

@ Adolfo Zavelani Rossi, Politecnico di Milano, vers.21.02.12

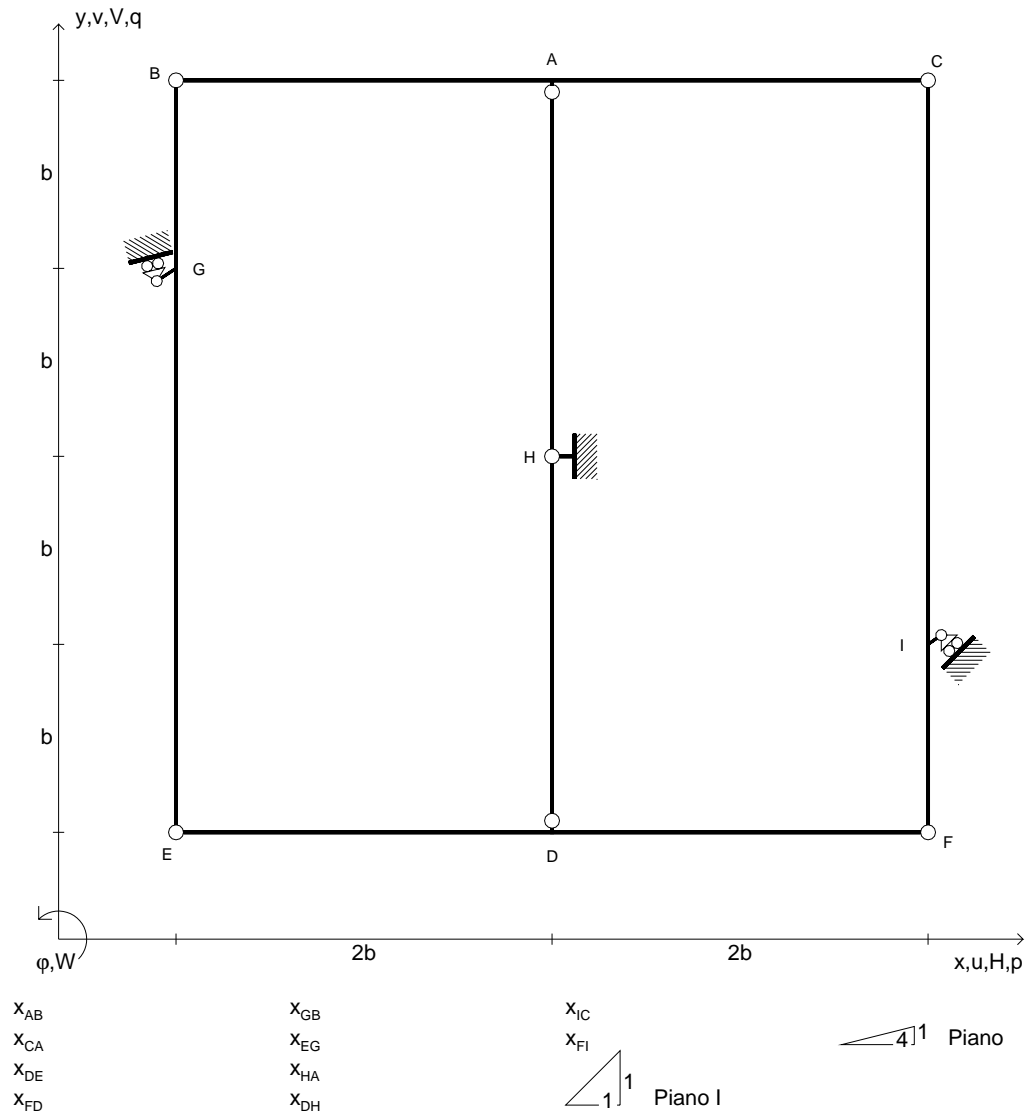


Svolgere l'analisi cinematica (geometrica e analitica).
Tracciare il meccanismo o i meccanismi della struttura.
Tracciare le mappe degli spost. orizzontali e verticali.

Calcolare il meccanismo o i meccanismi della struttura.
 $J_{YZ} - x_{YZ} - \theta_{YZ}$ riferimento locale asta YZ con origine in Y.
Piano di scorrimento del vincolo con inclinazione assegnata.
@ Adolfo Zavelani Rossi, Politecnico di Milano, vers.21.02.12

SPOSTAMENTI RIGIDI DELLE ASTE

$u_{AAB} =$	$u_{CCD} =$	$u_{EEC} =$	$u_{FFG} =$	$u_{HHF} =$
$v_{AAB} =$	$v_{CCD} =$	$v_{EEC} =$	$v_{FFG} =$	$v_{HHF} =$
$\phi_{AAB} =$	$\phi_{CCD} =$	$\phi_{EEC} =$	$\phi_{FFG} =$	$\phi_{HHF} =$
$u_{DDI} =$	$u_{GGD} =$	$u_{EEA} =$	$u_{HHE} =$	$u_{BBI} =$
$v_{DDI} =$	$v_{GGD} =$	$v_{EEA} =$	$v_{HHE} =$	$v_{BBI} =$
$\phi_{DDI} =$	$\phi_{GGD} =$	$\phi_{EEA} =$	$\phi_{HHE} =$	$\phi_{BBI} =$



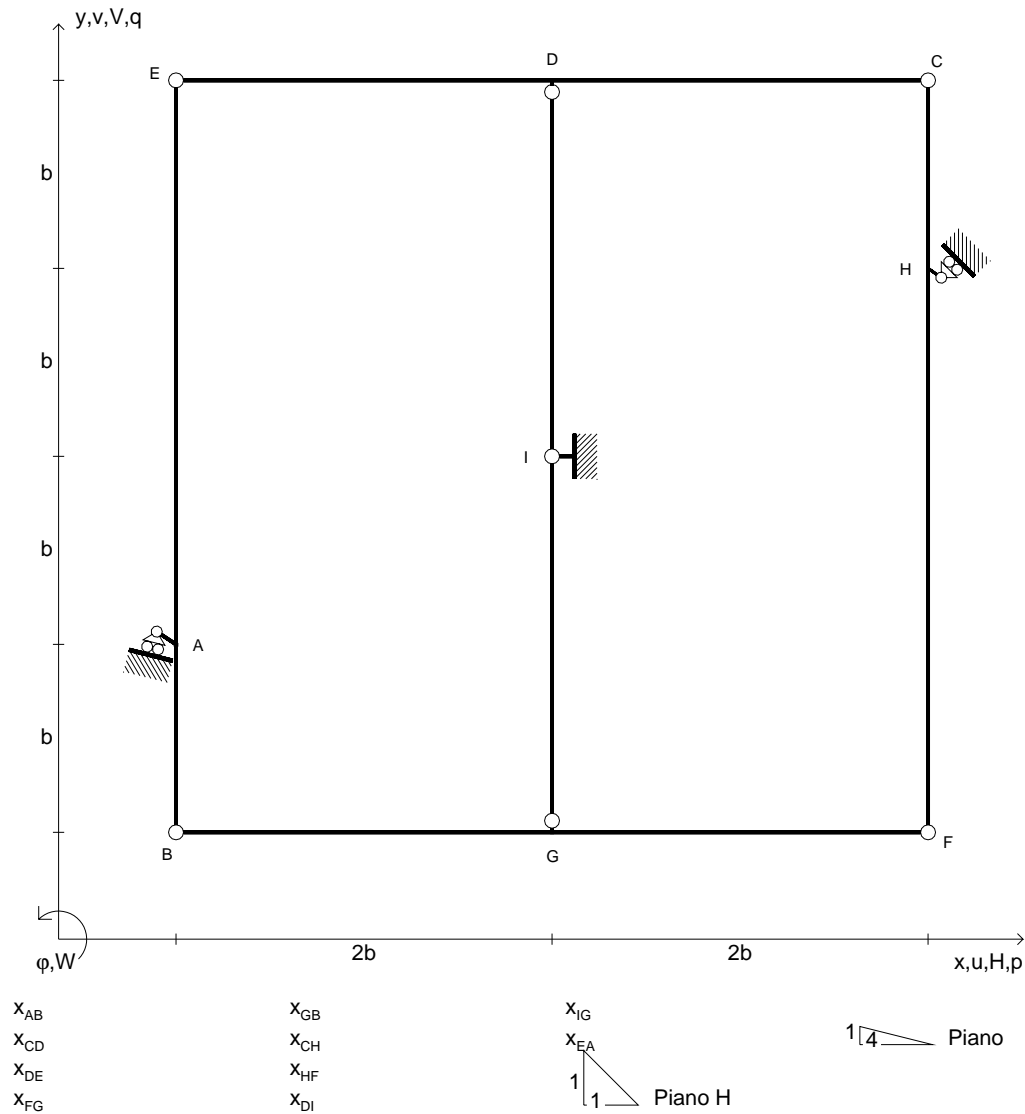
Svolgere l'analisi cinematica (geometrica e analitica).
Tracciare il meccanismo o i meccanismi della struttura.
Tracciare le mappe degli spost. orizzontali e verticali.

Calcolare il meccanismo o i meccanismi della struttura.
 $J_{YZ} - x_{YZ} - \theta_{YZ}$ riferimento locale asta YZ con origine in Y.
 Piano di scorrimento del vincolo con inclinazione assegnata.
 @ Adolfo Zavelani Rossi, Politecnico di Milano, vers.21.02.12

SPOSTAMENTI RIGIDI DELLE ASTE

$u_{AAB} =$	$u_{CCA} =$	$u_{DDE} =$	$u_{FFD} =$	$u_{GGB} =$	$u_{EEG} =$
$v_{AAB} =$	$v_{CCA} =$	$v_{DDE} =$	$v_{FFD} =$	$v_{GGB} =$	$v_{EEG} =$
$\phi_{AAB} =$	$\phi_{CCA} =$	$\phi_{DDE} =$	$\phi_{FFD} =$	$\phi_{GGB} =$	$\phi_{EEG} =$
$u_{HHA} =$	$u_{DDH} =$	$u_{IIC} =$	$u_{FFI} =$		
$v_{HHA} =$	$v_{DDH} =$	$v_{IIC} =$	$v_{FFI} =$		
$\phi_{HHA} =$	$\phi_{DDH} =$	$\phi_{IIC} =$	$\phi_{FFI} =$		

@ Adolfo Zavelani Rossi, Politecnico di Milano, vers.21.02.12



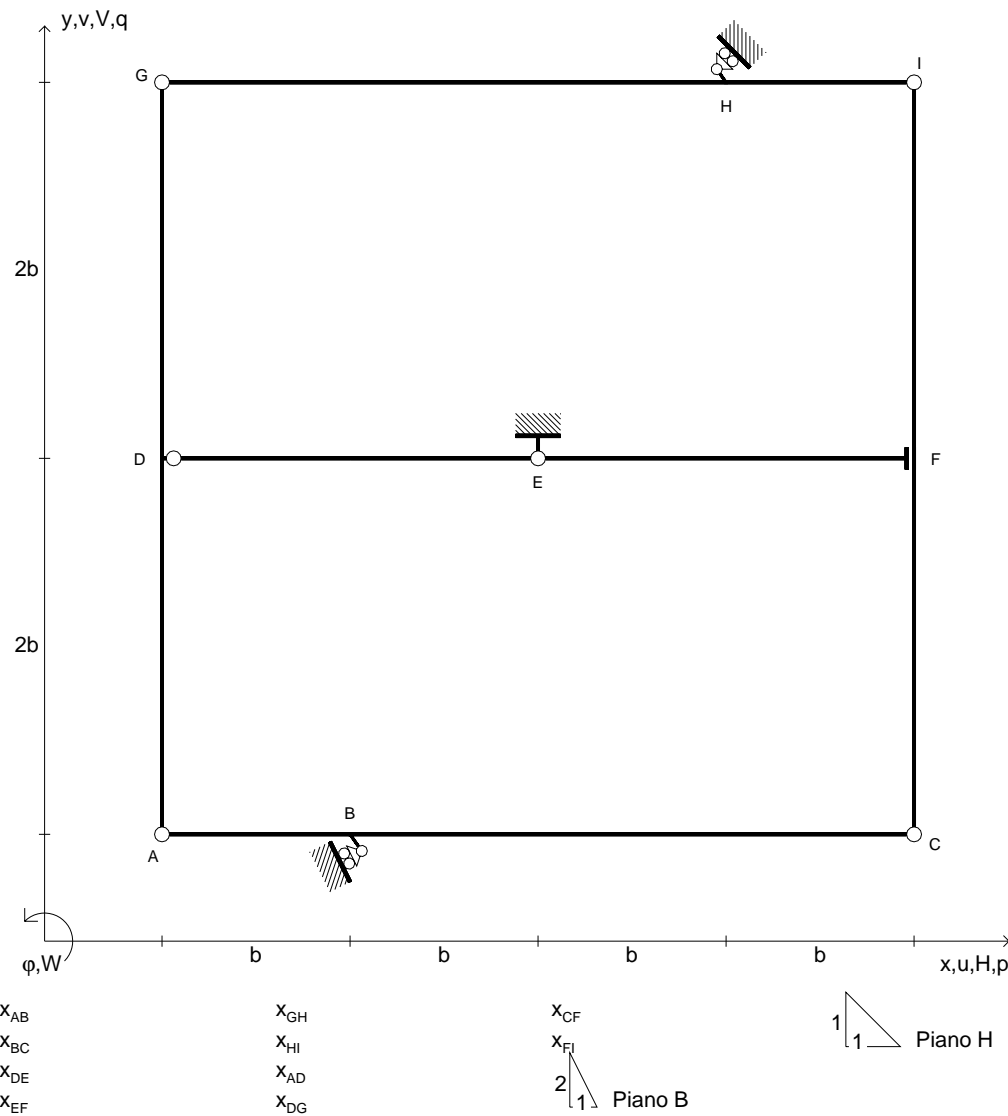
Svolgere l'analisi cinematica (geometrica e analitica).
Tracciare il meccanismo o i meccanismi della struttura.
Tracciare le mappe degli spost. orizzontali e verticali.

Calcolare il meccanismo o i meccanismi della struttura.
 $J_{YZ} - x_{YZ} - \theta_{YZ}$ riferimento locale asta YZ con origine in Y.
 Piano di scorrimento del vincolo con inclinazione assegnata.
 @ Adolfo Zavelani Rossi, Politecnico di Milano, vers.21.02.12

SPOSTAMENTI RIGIDI DELLE ASTE

$U_{AAB} =$	$U_{CCD} =$	$U_{DDE} =$	$U_{FFG} =$	$U_{GGB} =$	$U_{CCH} =$
$V_{AAB} =$	$V_{CCD} =$	$V_{DDE} =$	$V_{FFG} =$	$V_{GGB} =$	$V_{CCH} =$
$\Phi_{AAB} =$	$\Phi_{CCD} =$	$\Phi_{DDE} =$	$\Phi_{FFG} =$	$\Phi_{GGB} =$	$\Phi_{CCH} =$
$U_{HHF} =$	$U_{DDI} =$	$U_{IIG} =$	$U_{EEA} =$		
$V_{HHF} =$	$V_{DDI} =$	$V_{IIG} =$	$V_{EEA} =$		
$\Phi_{HHF} =$	$\Phi_{DDI} =$	$\Phi_{IIG} =$	$\Phi_{EEA} =$		

@ Adolfo Zavelani Rossi, Politecnico di Milano, vers.21.02.12

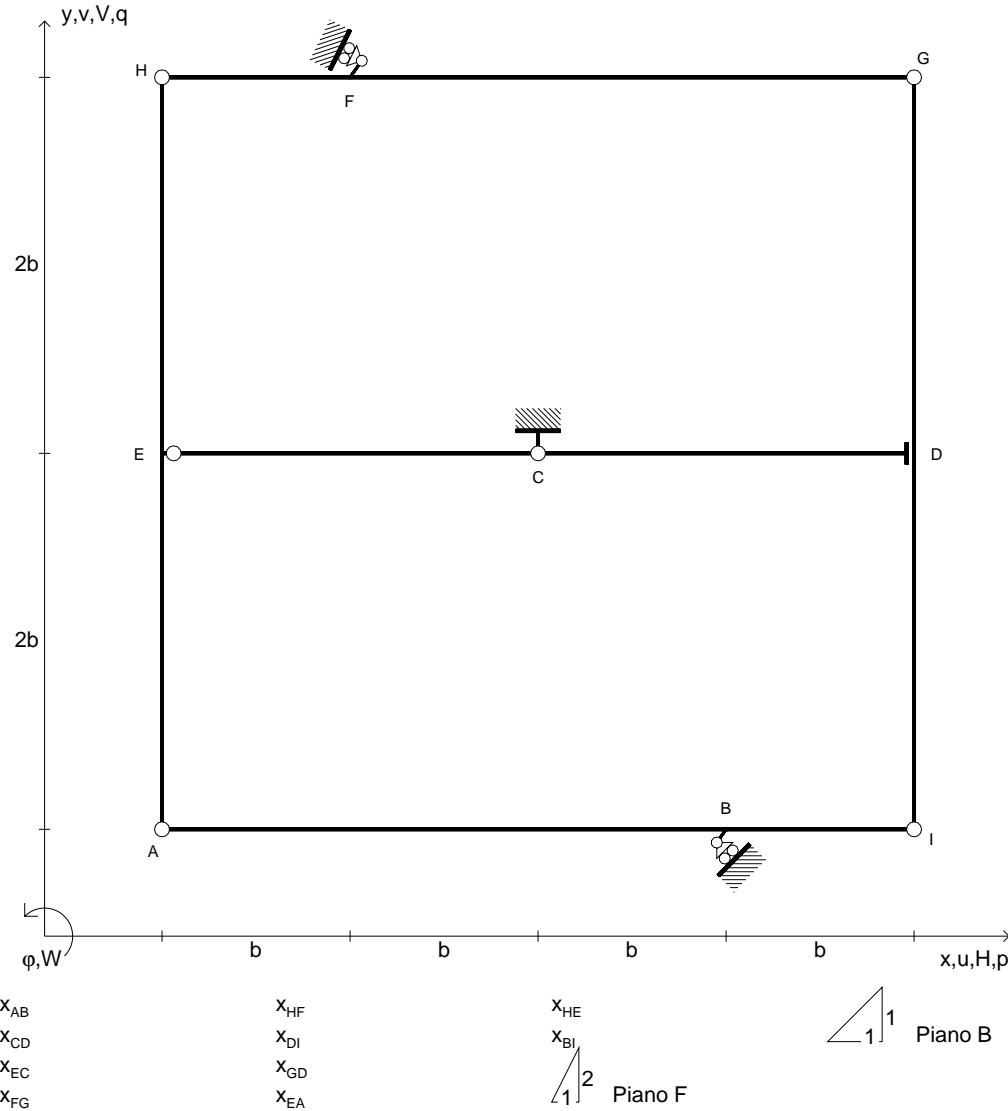


Svolgere l'analisi cinematica (geometrica e analitica).
Tracciare il meccanismo o i meccanismi della struttura.
Tracciare le mappe degli spost. orizzontali e verticali.

Calcolare il meccanismo o i meccanismi della struttura.
 $J_{YZ} - x_{YZ} - \theta_{YZ}$ riferimento locale asta YZ con origine in Y.
Piano di scorrimento del vincolo con inclinazione assegnata.
@ Adolfo Zavelani Rossi, Politecnico di Milano, vers.21.02.12

SPOSTAMENTI RIGIDI DELLE ASTE

$u_{AAB} =$	$u_{BBC} =$	$u_{DDE} =$	$u_{EEF} =$	$u_{GGH} =$	$u_{HHI} =$
$v_{AAB} =$	$v_{BBC} =$	$v_{DDE} =$	$v_{EEF} =$	$v_{GGH} =$	$v_{HHI} =$
$\phi_{AAB} =$	$\phi_{BBC} =$	$\phi_{DDE} =$	$\phi_{EEF} =$	$\phi_{GGH} =$	$\phi_{HHI} =$
$u_{AAD} =$	$u_{DDG} =$	$u_{CCF} =$	$u_{FFI} =$		
$v_{AAD} =$	$v_{DDG} =$	$v_{CCF} =$	$v_{FFI} =$		
$\phi_{AAD} =$	$\phi_{DDG} =$	$\phi_{CCF} =$	$\phi_{FFI} =$		

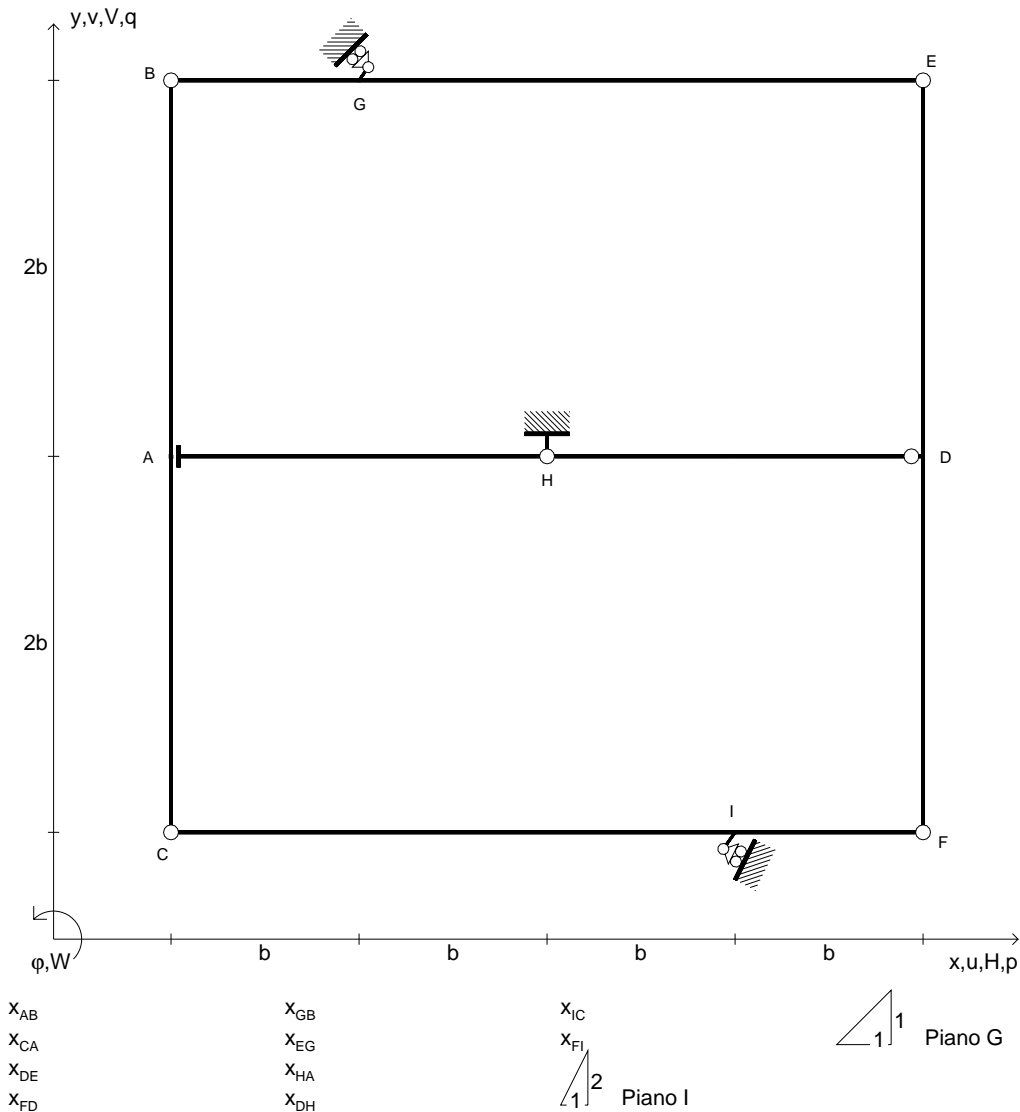


Svolgere l'analisi cinematica (geometrica e analitica).
Tracciare il meccanismo o i meccanismi della struttura.
Tracciare le mappe degli spost. orizzontali e verticali.

Calcolare il meccanismo o i meccanismi della struttura.
 $J_{YZ} - x_{YZ} - \theta_{YZ}$ riferimento locale asta YZ con origine in Y.
Piano di scorrimento del vincolo con inclinazione assegnata.
@ Adolfo Zavelani Rossi, Politecnico di Milano, vers.21.02.12

SPOSTAMENTI RIGIDI DELLE ASTE

$u_{AAB} =$	$u_{CCD} =$	$u_{EEC} =$	$u_{FFG} =$	$u_{HHF} =$	$u_{DDI} =$
$v_{AAB} =$	$v_{CCD} =$	$v_{EEC} =$	$v_{FFG} =$	$v_{HHF} =$	$v_{DDI} =$
$\phi_{AAB} =$	$\phi_{CCD} =$	$\phi_{EEC} =$	$\phi_{FFG} =$	$\phi_{HHF} =$	$\phi_{DDI} =$
$u_{GGD} =$	$u_{EEA} =$	$u_{HHE} =$	$u_{BBI} =$		
$v_{GGD} =$	$v_{EEA} =$	$v_{HHE} =$	$v_{BBI} =$		
$\phi_{GGD} =$	$\phi_{EEA} =$	$\phi_{HHE} =$	$\phi_{BBI} =$		



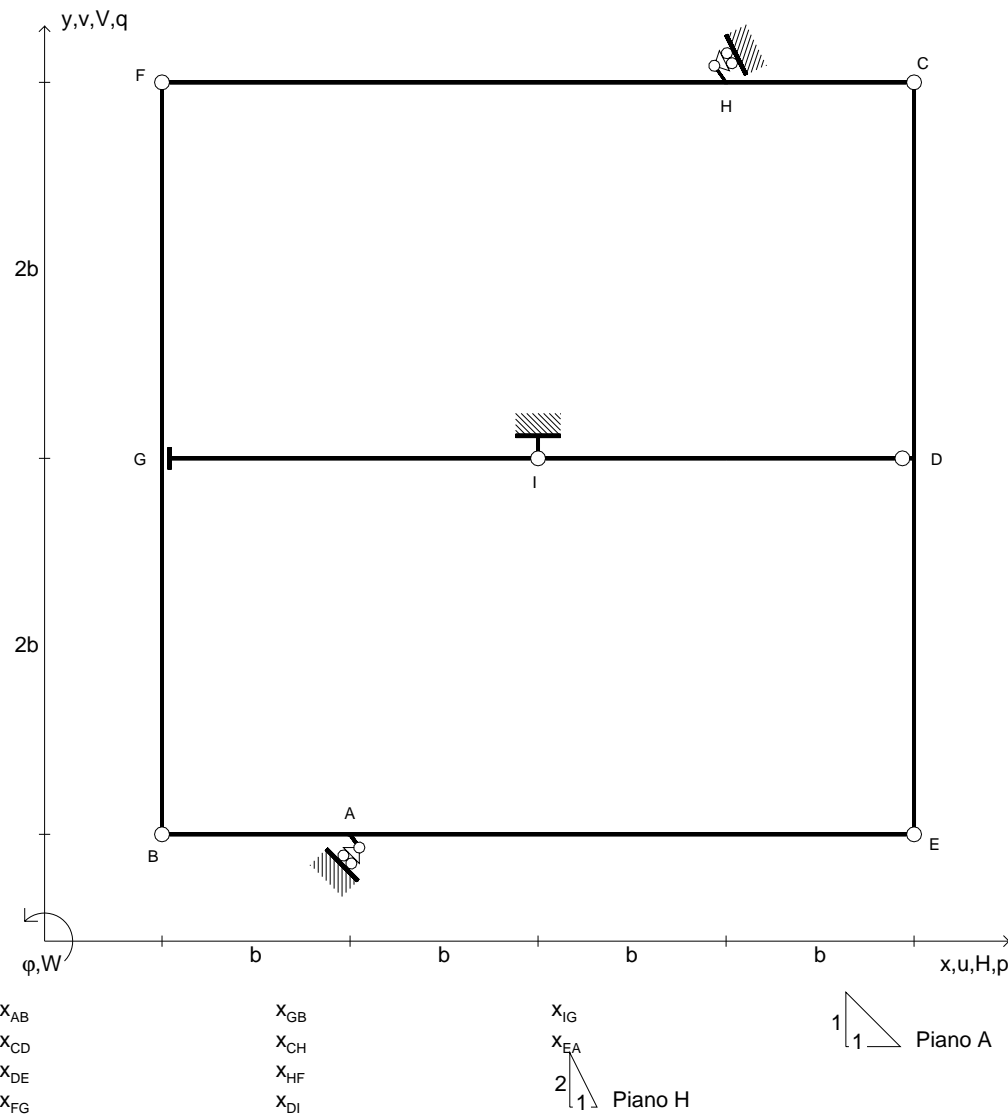
Svolgere l'analisi cinematica (geometrica e analitica).
Tracciare il meccanismo o i meccanismi della struttura.
Tracciare le mappe degli spost. orizzontali e verticali.

Calcolare il meccanismo o i meccanismi della struttura.
 $J_{YZ} - x_{YZ} - \theta_{YZ}$ riferimento locale asta YZ con origine in Y.
 Piano di scorrimento del vincolo con inclinazione assegnata.
 @ Adolfo Zavelani Rossi, Politecnico di Milano, vers.21.02.12

SPOSTAMENTI RIGIDI DELLE ASTE

$u_{AAB} =$	$u_{CCA} =$	$u_{DDE} =$	$u_{FFD} =$	$u_{GGB} =$	$u_{EEG} =$
$v_{AAB} =$	$v_{CCA} =$	$v_{DDE} =$	$v_{FFD} =$	$v_{GGB} =$	$v_{EEG} =$
$\phi_{AAB} =$	$\phi_{CCA} =$	$\phi_{DDE} =$	$\phi_{FFD} =$	$\phi_{GGB} =$	$\phi_{EEG} =$
$u_{HHA} =$	$u_{DDH} =$	$u_{IIC} =$	$u_{FFI} =$		
$v_{HHA} =$	$v_{DDH} =$	$v_{IIC} =$	$v_{FFI} =$		
$\phi_{HHA} =$	$\phi_{DDH} =$	$\phi_{IIC} =$	$\phi_{FFI} =$		

@ Adolfo Zavelani Rossi, Politecnico di Milano, vers.21.02.12

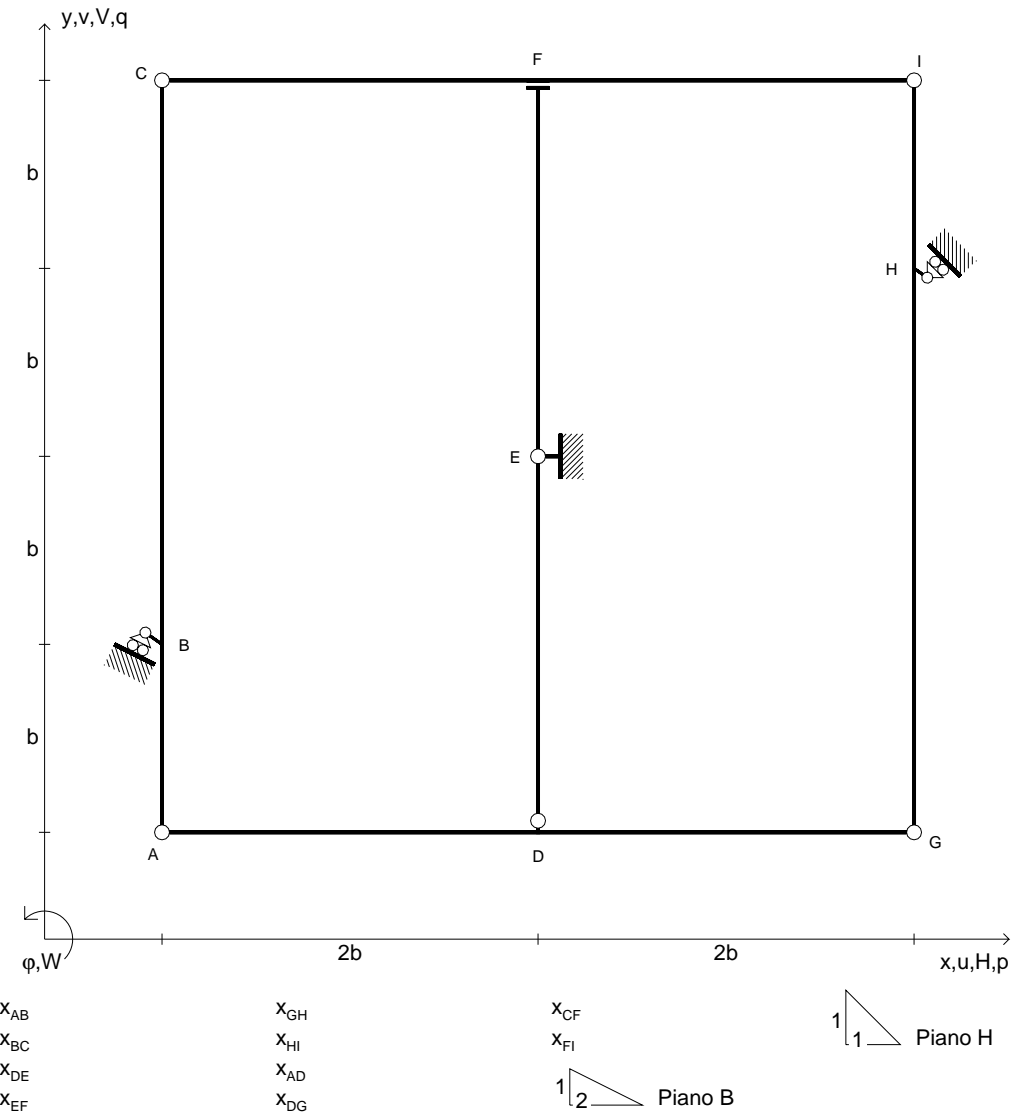


Svolgere l'analisi cinematica (geometrica e analitica).
Tracciare il meccanismo o i meccanismi della struttura.
Tracciare le mappe degli spost. orizzontali e verticali.

Calcolare il meccanismo o i meccanismi della struttura.
 $J_{YZ} - x_{YZ} - \theta_{YZ}$ riferimento locale asta YZ con origine in Y.
Piano di scorrimento del vincolo con inclinazione assegnata.
@ Adolfo Zavelani Rossi, Politecnico di Milano, vers.21.02.12

SPOSTAMENTI RIGIDI DELLE ASTE

$u_{AAB} =$	$u_{CCD} =$	$u_{DDE} =$	$u_{FFG} =$	$u_{GGB} =$	$u_{CCH} =$
$v_{AAB} =$	$v_{CCD} =$	$v_{DDE} =$	$v_{FFG} =$	$v_{GGB} =$	$v_{CCH} =$
$\phi_{AAB} =$	$\phi_{CCD} =$	$\phi_{DDE} =$	$\phi_{FFG} =$	$\phi_{GGB} =$	$\phi_{CCH} =$
$u_{HHF} =$	$u_{DDI} =$	$u_{IIG} =$	$u_{EEA} =$		
$v_{HHF} =$	$v_{DDI} =$	$v_{IIG} =$	$v_{EEA} =$		
$\phi_{HHF} =$	$\phi_{DDI} =$	$\phi_{IIG} =$	$\phi_{EEA} =$		

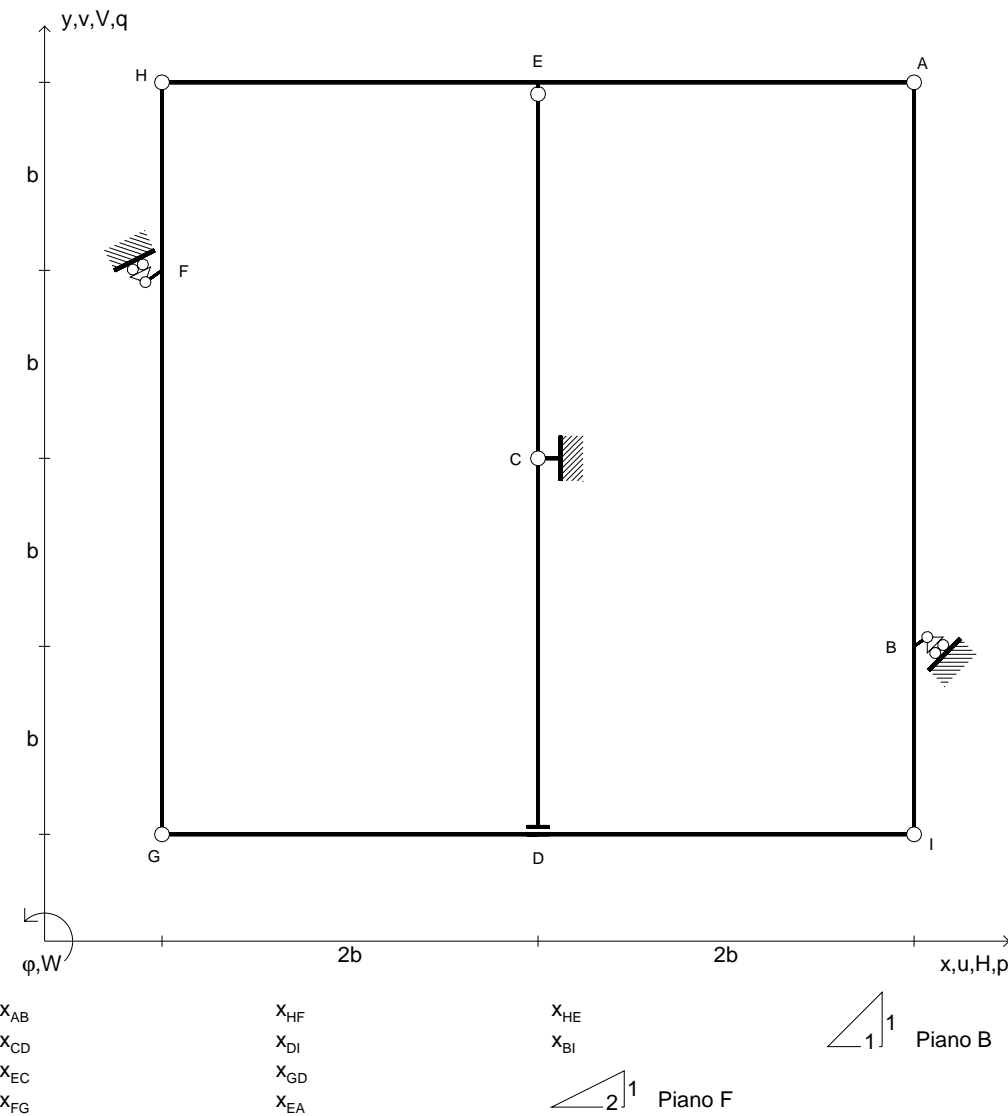


Svolgere l'analisi cinematica (geometrica e analitica).
Tracciare il meccanismo o i meccanismi della struttura.
Tracciare le mappe degli spost. orizzontali e verticali.

Calcolare il meccanismo o i meccanismi della struttura.
 $J_{YZ} - x_{YZ} - \theta_{YZ}$ riferimento locale asta YZ con origine in Y.
Piano di scorrimento del vincolo con inclinazione assegnata.
@ Adolfo Zavelani Rossi, Politecnico di Milano, vers.21.02.12

SPOSTAMENTI RIGIDI DELLE ASTE

$u_{AAB} =$	$u_{BBC} =$	$u_{DDE} =$	$u_{EEF} =$	$u_{GGH} =$	$u_{HHI} =$
$v_{AAB} =$	$v_{BBC} =$	$v_{DDE} =$	$v_{EEF} =$	$v_{GGH} =$	$v_{HHI} =$
$\varphi_{AAB} =$	$\varphi_{BBC} =$	$\varphi_{DDE} =$	$\varphi_{EEF} =$	$\varphi_{GGH} =$	$\varphi_{HHI} =$
$u_{AAD} =$	$u_{DDG} =$	$u_{CCF} =$	$u_{FFI} =$		
$v_{AAD} =$	$v_{DDG} =$	$v_{CCF} =$	$v_{FFI} =$		
$\varphi_{AAD} =$	$\varphi_{DDG} =$	$\varphi_{CCF} =$	$\varphi_{FFI} =$		

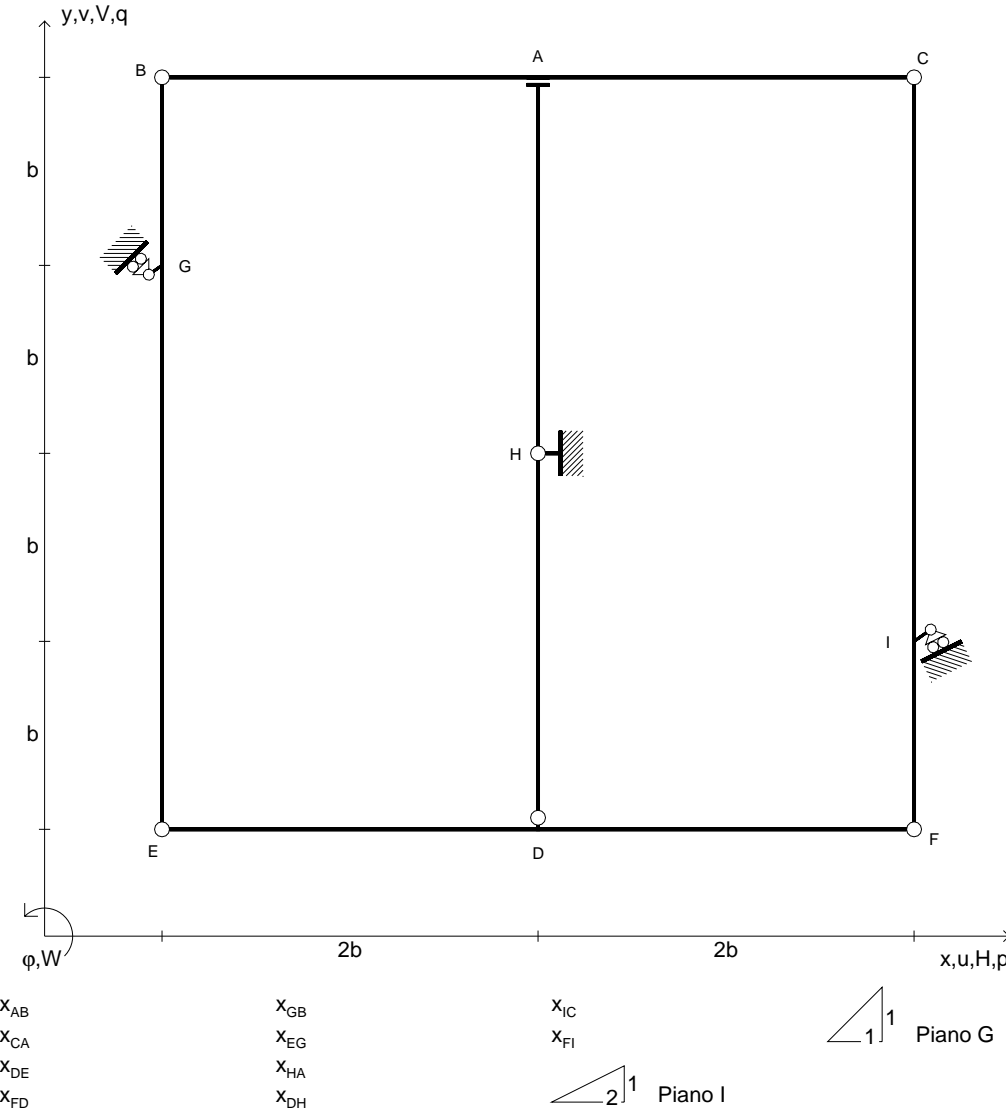


Svolgere l'analisi cinematica (geometrica e analitica).
Tracciare il meccanismo o i meccanismi della struttura.
Tracciare le mappe degli spost. orizzontali e verticali.

Calcolare il meccanismo o i meccanismi della struttura.
 $J_{YZ} - x_{YZ} - \theta_{YZ}$ riferimento locale asta YZ con origine in Y.
Piano di scorrimento del vincolo con inclinazione assegnata.
@ Adolfo Zavelani Rossi, Politecnico di Milano, vers.21.02.12

SPOSTAMENTI RIGIDI DELLE ASTE

$u_{AAB} =$	$u_{CCD} =$	$u_{EEC} =$	$u_{FFG} =$	$u_{HHF} =$	$u_{DDI} =$
$v_{AAB} =$	$v_{CCD} =$	$v_{EEC} =$	$v_{FFG} =$	$v_{HHF} =$	$v_{DDI} =$
$\phi_{AAB} =$	$\phi_{CCD} =$	$\phi_{EEC} =$	$\phi_{FFG} =$	$\phi_{HHF} =$	$\phi_{DDI} =$
$u_{GGD} =$	$u_{EEA} =$	$u_{HHE} =$	$u_{BBI} =$		
$v_{GGD} =$	$v_{EEA} =$	$v_{HHE} =$	$v_{BBI} =$		
$\phi_{GGD} =$	$\phi_{EEA} =$	$\phi_{HHE} =$	$\phi_{BBI} =$		

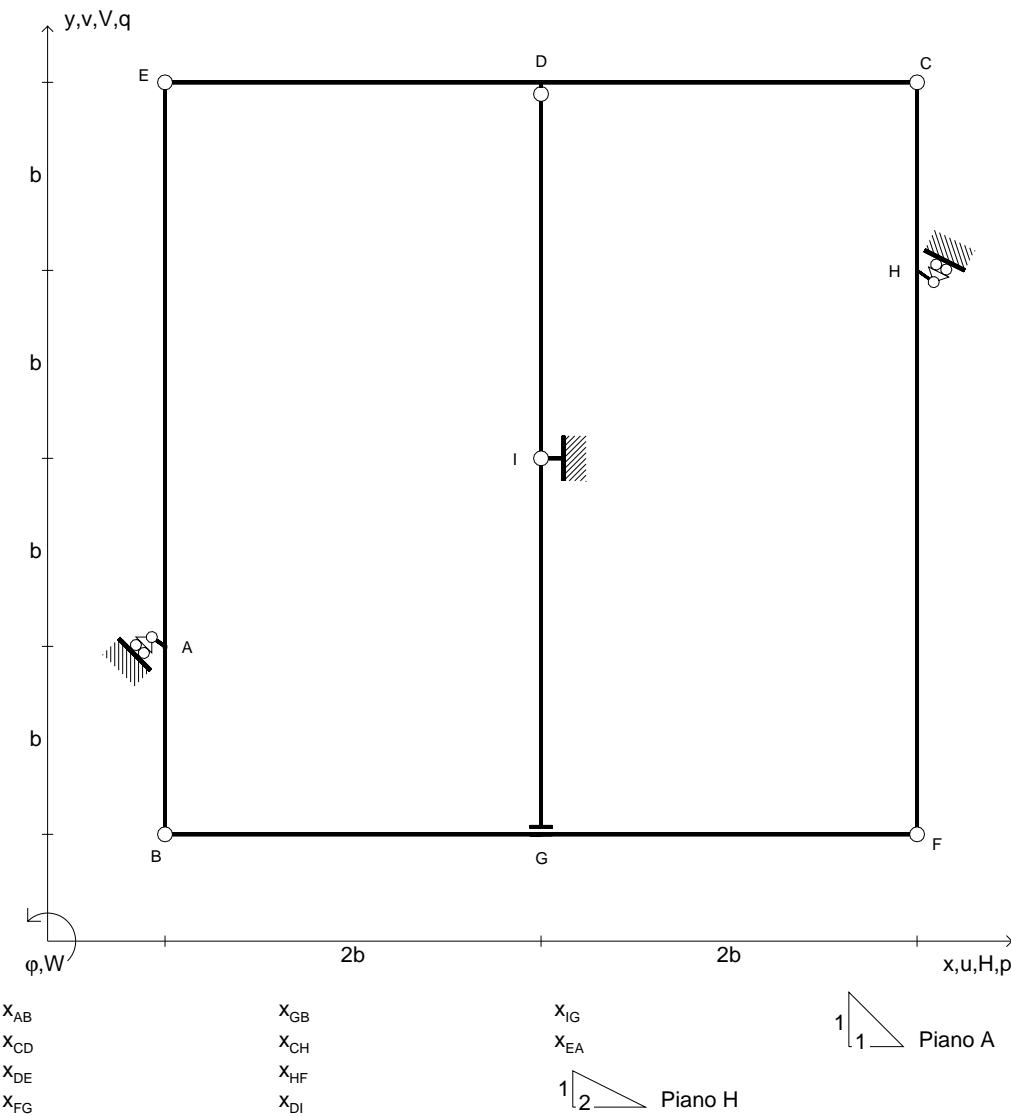


Svolgere l'analisi cinematica (geometrica e analitica).
Tracciare il meccanismo o i meccanismi della struttura.
Tracciare le mappe degli spost. orizzontali e verticali.

Calcolare il meccanismo o i meccanismi della struttura.
 $J_{YZ} - x_{YZ} - \theta_{YZ}$ riferimento locale asta YZ con origine in Y.
Piano di scorrimento del vincolo con inclinazione assegnata.
@ Adolfo Zavelani Rossi, Politecnico di Milano, vers.21.02.12

SPOSTAMENTI RIGIDI DELLE ASTE

$u_{AAB} =$	$u_{CCA} =$	$u_{DDE} =$	$u_{FFD} =$	$u_{GGB} =$	$u_{EEG} =$
$v_{AAB} =$	$v_{CCA} =$	$v_{DDE} =$	$v_{FFD} =$	$v_{GGB} =$	$v_{EEG} =$
$\varphi_{AAB} =$	$\varphi_{CCA} =$	$\varphi_{DDE} =$	$\varphi_{FFD} =$	$\varphi_{GGB} =$	$\varphi_{EEG} =$
$u_{HHA} =$	$u_{DDH} =$	$u_{IIC} =$	$u_{FFI} =$		
$v_{HHA} =$	$v_{DDH} =$	$v_{IIC} =$	$v_{FFI} =$		
$\varphi_{HHA} =$	$\varphi_{DDH} =$	$\varphi_{IIC} =$	$\varphi_{FFI} =$		

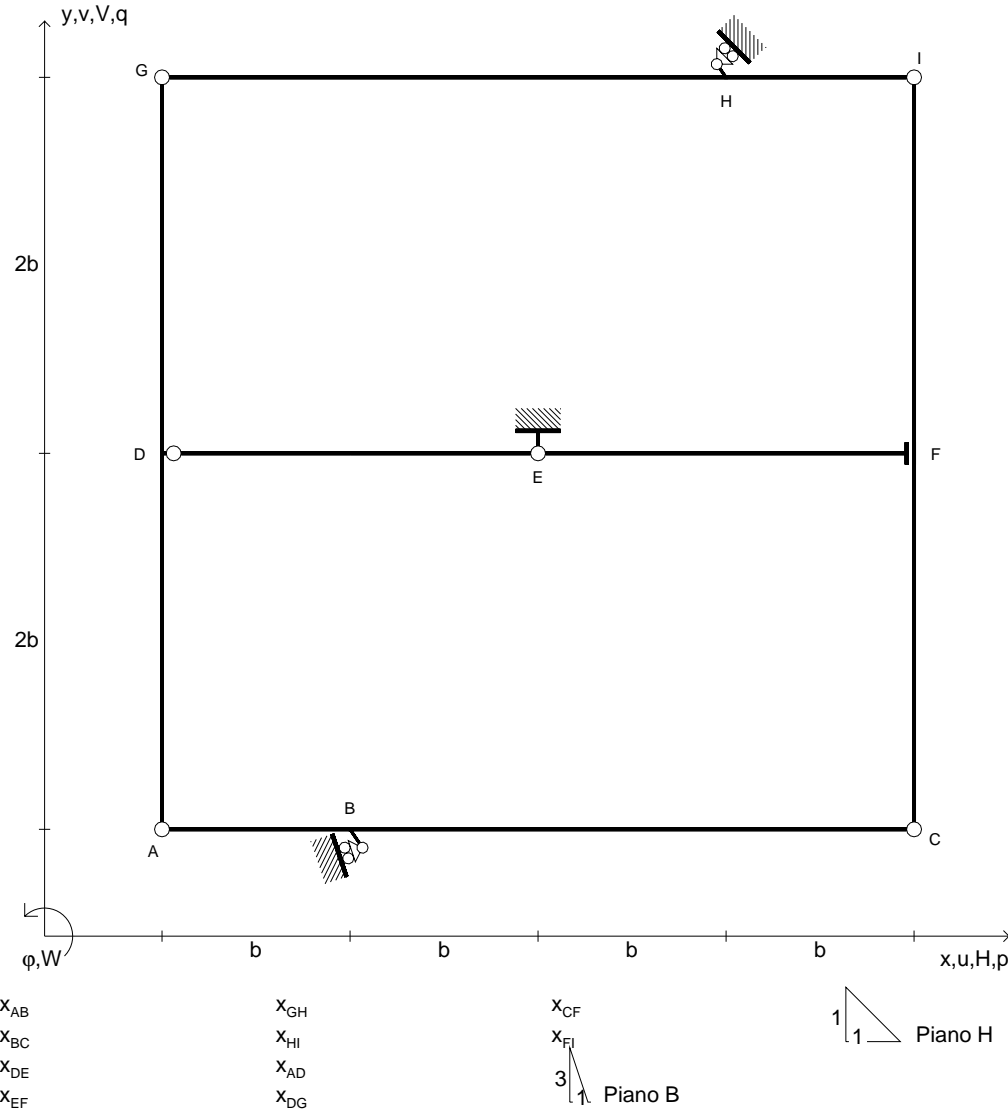


SPOSTAMENTI RIGIDI DELLE ASTE

$u_{AAB} =$	$u_{CCD} =$	$u_{DDE} =$	$u_{FFG} =$	$u_{GGB} =$	$u_{CCH} =$
$v_{AAB} =$	$v_{CCD} =$	$v_{DDE} =$	$v_{FFG} =$	$v_{GGB} =$	$v_{CCH} =$
$\varphi_{AAB} =$	$\varphi_{CCD} =$	$\varphi_{DDE} =$	$\varphi_{FFG} =$	$\varphi_{GGB} =$	$\varphi_{CCH} =$
$u_{HHF} =$	$u_{DDI} =$	$u_{IIG} =$	$u_{EEA} =$		
$v_{HHF} =$	$v_{DDI} =$	$v_{IIG} =$	$v_{EEA} =$		
$\varphi_{HHF} =$	$\varphi_{DDI} =$	$\varphi_{IIG} =$	$\varphi_{EEA} =$		

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

Calcolare il meccanismo o i meccanismi della struttura.
 $J_{YZ} - x_{YZ} - \theta_{YZ}$ riferimento locale asta YZ con origine in Y.
Piano di scorrimento del vincolo con inclinazione assegnata.
@ Adolfo Zavelani Rossi, Politecnico di Milano, vers.21.02.12

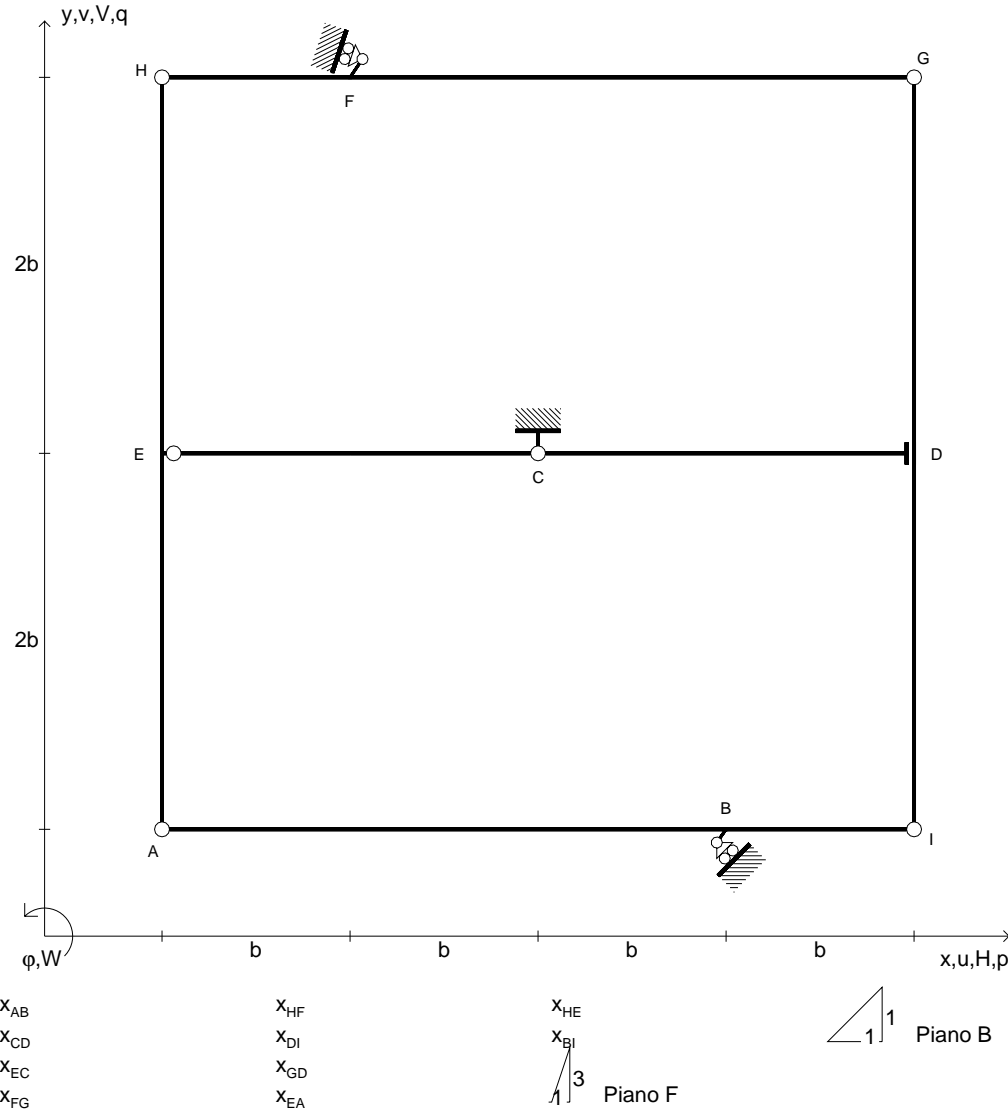


Svolgere l'analisi cinematica (geometrica e analitica).
Tracciare il meccanismo o i meccanismi della struttura.
Tracciare le mappe degli spost. orizzontali e verticali.

Calcolare il meccanismo o i meccanismi della struttura.
 $J_{YZ} - x_{YZ} - \theta_{YZ}$ riferimento locale asta YZ con origine in Y.
Piano di scorrimento del vincolo con inclinazione assegnata.
@ Adolfo Zavelani Rossi, Politecnico di Milano, vers.21.02.12

SPOSTAMENTI RIGIDI DELLE ASTE

$u_{AAB} =$	$u_{BBC} =$	$u_{DDE} =$	$u_{EEF} =$	$u_{GGH} =$
$v_{AAB} =$	$v_{BBC} =$	$v_{DDE} =$	$v_{EEF} =$	$v_{GGH} =$
$\phi_{AAB} =$	$\phi_{BBC} =$	$\phi_{DDE} =$	$\phi_{EEF} =$	$\phi_{GGH} =$
$u_{HHI} =$	$u_{AAD} =$	$u_{DDG} =$	$u_{CCF} =$	$u_{FFI} =$
$v_{HHI} =$	$v_{AAD} =$	$v_{DDG} =$	$v_{CCF} =$	$v_{FFI} =$
$\phi_{HHI} =$	$\phi_{AAD} =$	$\phi_{DDG} =$	$\phi_{CCF} =$	$\phi_{FFI} =$

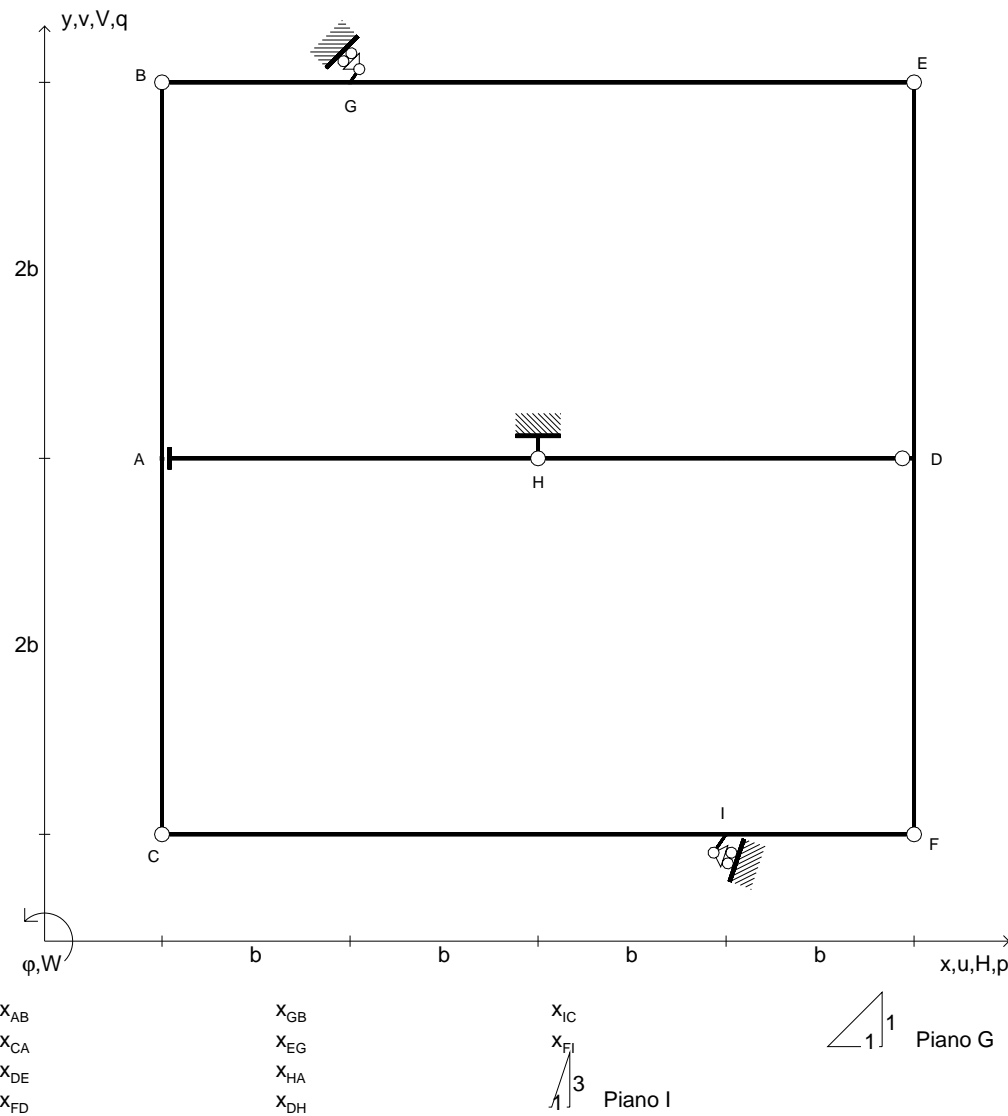


Svolgere l'analisi cinematica (geometrica e analitica).
Tracciare il meccanismo o i meccanismi della struttura.
Tracciare le mappe degli spost. orizzontali e verticali.

Calcolare il meccanismo o i meccanismi della struttura.
 $J_{YZ} - x_{YZ} - \theta_{YZ}$ riferimento locale asta YZ con origine in Y .
Piano di scorrimento del vincolo con inclinazione assegnata.
@ Adolfo Zavelani Rossi, Politecnico di Milano, vers.21.02.12

SPOSTAMENTI RIGIDI DELLE ASTE

$u_{AAB} =$	$u_{CCD} =$	$u_{EEC} =$	$u_{FFG} =$	$u_{HHF} =$
$v_{AAB} =$	$v_{CCD} =$	$v_{EEC} =$	$v_{FFG} =$	$v_{HHF} =$
$\phi_{AAB} =$	$\phi_{CCD} =$	$\phi_{EEC} =$	$\phi_{FFG} =$	$\phi_{HHF} =$
$u_{DDI} =$	$u_{GGD} =$	$u_{EEA} =$	$u_{HHE} =$	$u_{BBI} =$
$v_{DDI} =$	$v_{GGD} =$	$v_{EEA} =$	$v_{HHE} =$	$v_{BBI} =$
$\phi_{DDI} =$	$\phi_{GGD} =$	$\phi_{EEA} =$	$\phi_{HHE} =$	$\phi_{BBI} =$

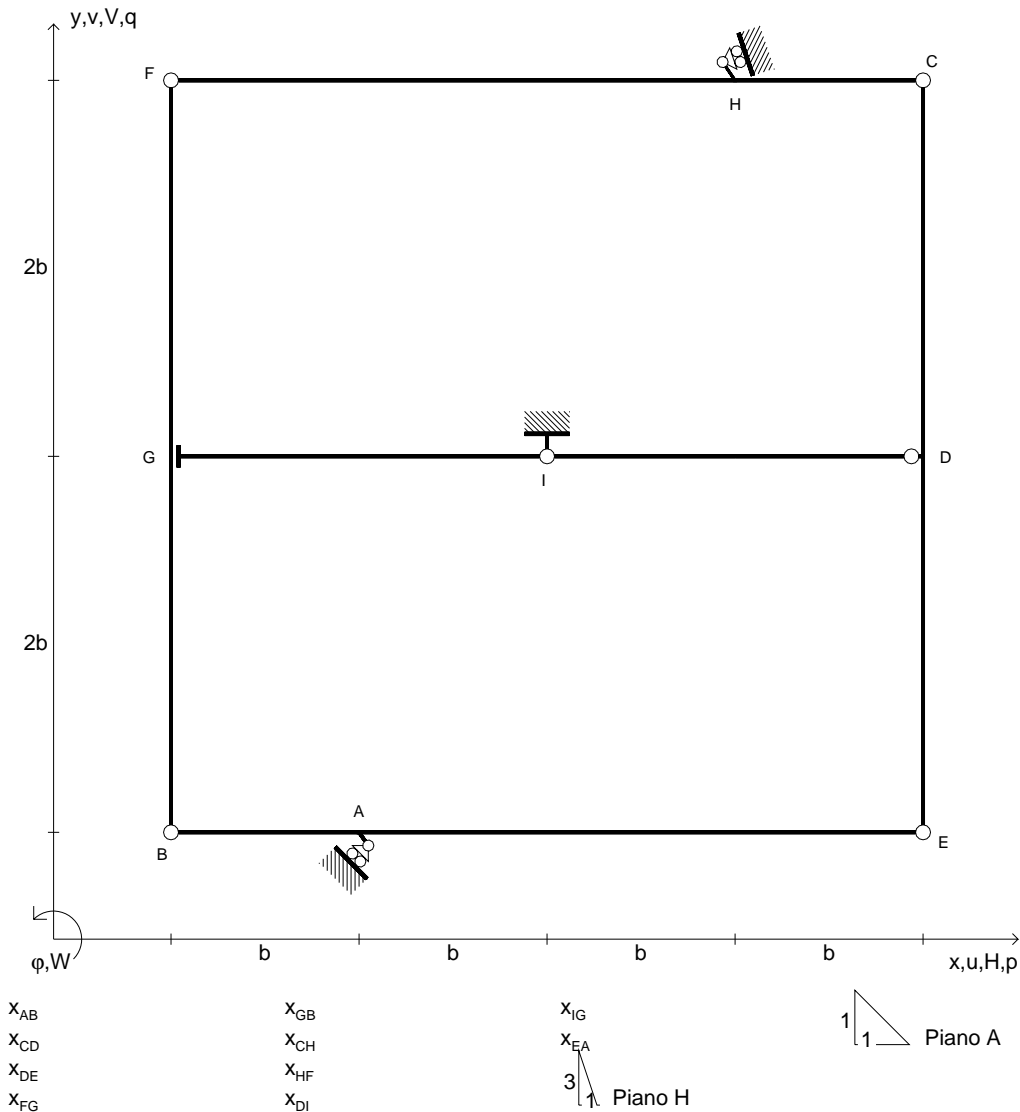


Svolgere l'analisi cinematica (geometrica e analitica).
Tracciare il meccanismo o i meccanismi della struttura.
Tracciare le mappe degli spost. orizzontali e verticali.

Calcolare il meccanismo o i meccanismi della struttura.
 $J_{YZ} - x_{YZ} - \theta_{YZ}$ riferimento locale asta YZ con origine in Y.
Piano di scorrimento del vincolo con inclinazione assegnata.
@ Adolfo Zavelani Rossi, Politecnico di Milano, vers.21.02.12

SPOSTAMENTI RIGIDI DELLE ASTE

$u_{AAB} =$	$u_{CCA} =$	$u_{DDE} =$	$u_{FFD} =$	$u_{GGB} =$	$u_{EEG} =$
$v_{AAB} =$	$v_{CCA} =$	$v_{DDE} =$	$v_{FFD} =$	$v_{GGB} =$	$v_{EEG} =$
$\phi_{AAB} =$	$\phi_{CCA} =$	$\phi_{DDE} =$	$\phi_{FFD} =$	$\phi_{GGB} =$	$\phi_{EEG} =$
$u_{HHA} =$	$u_{DDH} =$	$u_{IIC} =$	$u_{FFI} =$		
$v_{HHA} =$	$v_{DDH} =$	$v_{IIC} =$	$v_{FFI} =$		
$\phi_{HHA} =$	$\phi_{DDH} =$	$\phi_{IIC} =$	$\phi_{FFI} =$		



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

Calcolare il meccanismo o i meccanismi della struttura.
 $J_{YZ} - x_{YZ} - \theta_{YZ}$ riferimento locale asta YZ con origine in Y.
 Piano di scorrimento del vincolo con inclinazione assegnata.
 @ Adolfo Zavelani Rossi, Politecnico di Milano, vers.21.02.12

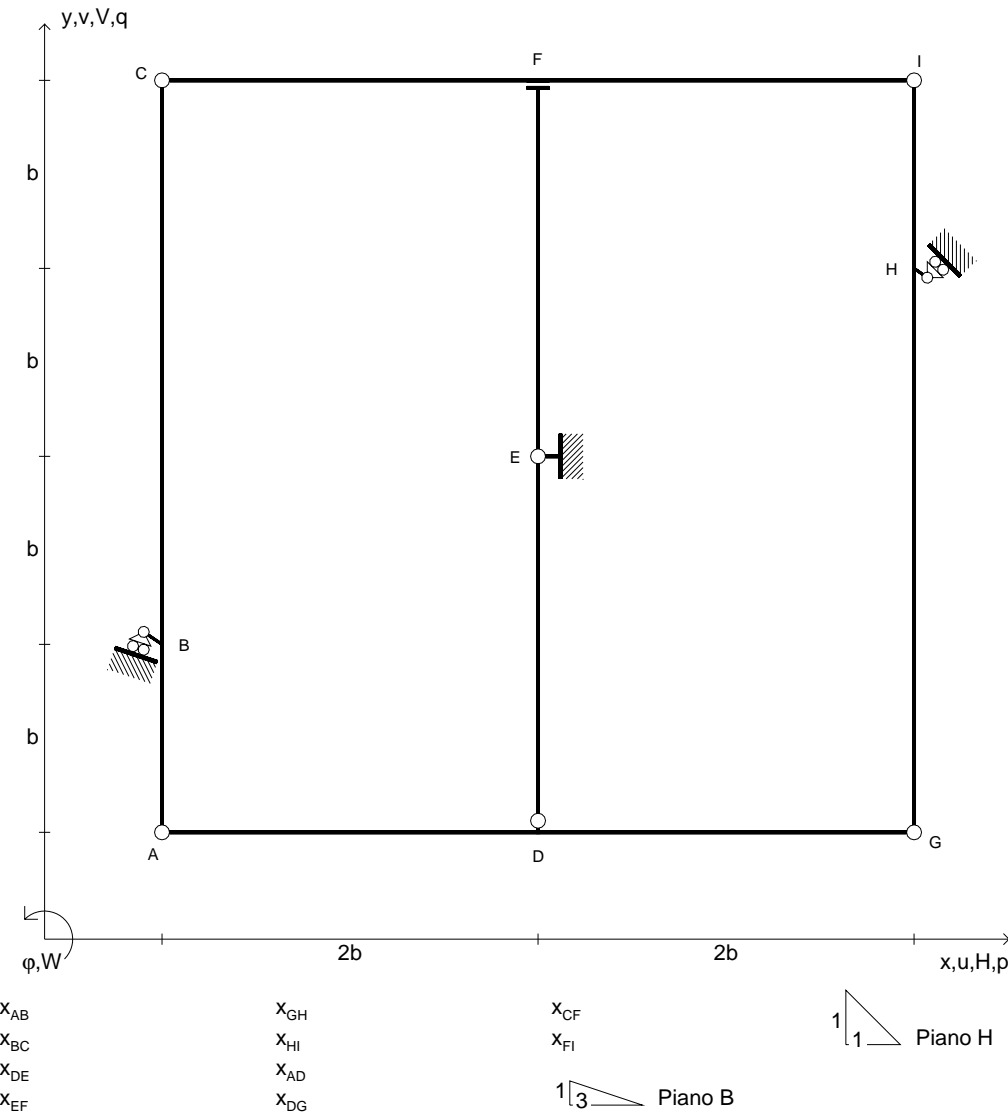
16.03.12

SPOSTAMENTI RIGIDI DELLE ASTE

$u_{AAB} =$	$u_{CCD} =$	$u_{DDE} =$	$u_{FFG} =$	$u_{GGB} =$	$u_{CCH} =$
$v_{AAB} =$	$v_{CCD} =$	$v_{DDE} =$	$v_{FFG} =$	$v_{GGB} =$	$v_{CCH} =$
$\phi_{AAB} =$	$\phi_{CCD} =$	$\phi_{DDE} =$	$\phi_{FFG} =$	$\phi_{GGB} =$	$\phi_{CCH} =$
$u_{HHF} =$	$u_{DDI} =$	$u_{IIG} =$	$u_{EEA} =$		
$v_{HHF} =$	$v_{DDI} =$	$v_{IIG} =$	$v_{EEA} =$		
$\phi_{HHF} =$	$\phi_{DDI} =$	$\phi_{IIG} =$	$\phi_{EEA} =$		

@ Adolfo Zavelani Rossi, Politecnico di Milano, vers.21.02.12

16.03.12



x_{AB} x_{GH} x_{CF}
 x_{BC} x_{HI} x_{FI}
 x_{DE} x_{AD}
 x_{EF} x_{DG}

1 1 Piano H

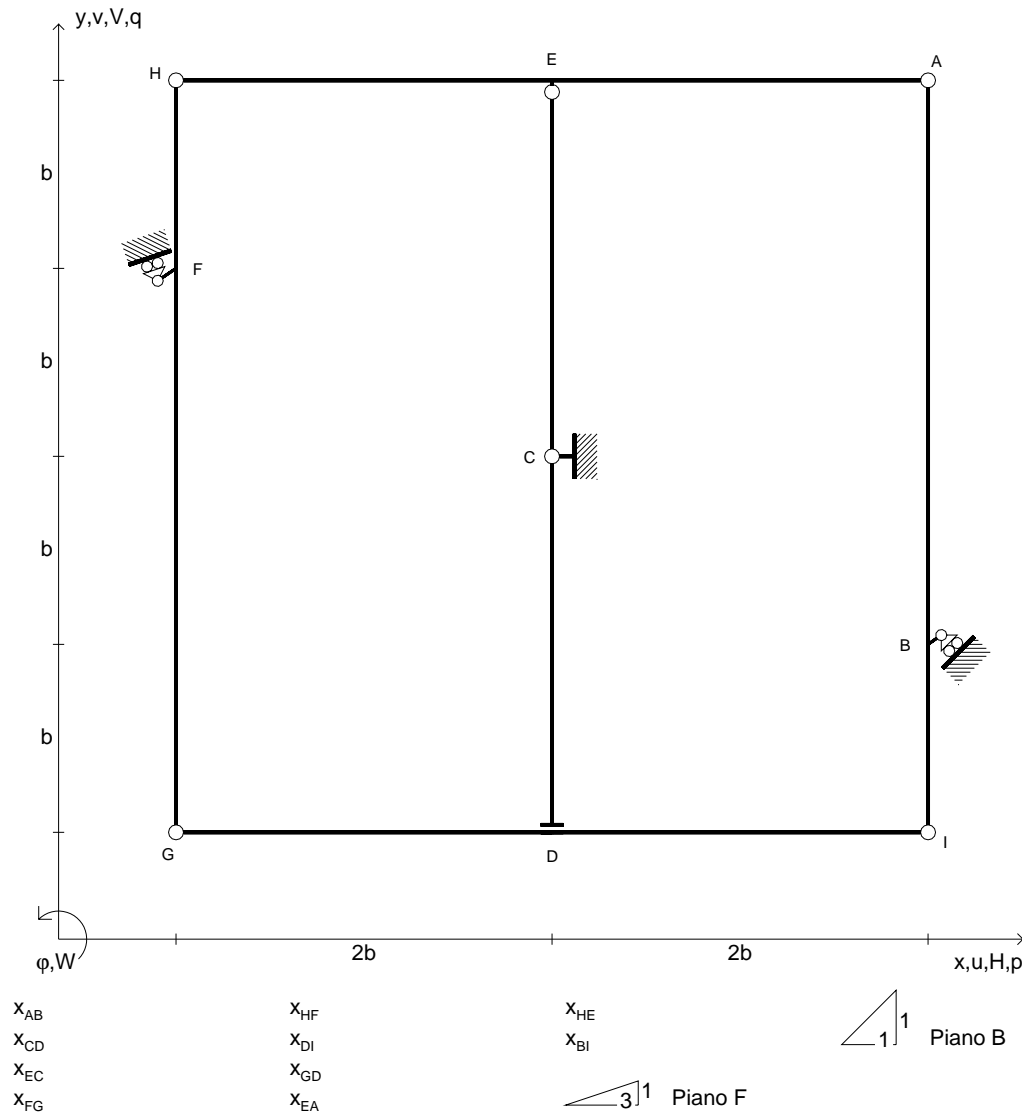
1 3 Piano B

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

Calcolare il meccanismo o i meccanismi della struttura.
 $J_{YZ} - x_{YZ} - \theta_{YZ}$ riferimento locale asta YZ con origine in Y.
Piano di scorrimento del vincolo con inclinazione assegnata.
@ Adolfo Zavelani Rossi, Politecnico di Milano, vers.21.02.12

SPOSTAMENTI RIGIDI DELLE ASTE

$u_{AAB} =$	$u_{BBC} =$	$u_{DDE} =$	$u_{EEF} =$	$u_{GGH} =$
$v_{AAB} =$	$v_{BBC} =$	$v_{DDE} =$	$v_{EEF} =$	$v_{GGH} =$
$\varphi_{AAB} =$	$\varphi_{BBC} =$	$\varphi_{DDE} =$	$\varphi_{EEF} =$	$\varphi_{GGH} =$
$u_{HHI} =$	$u_{AAD} =$	$u_{DDG} =$	$u_{CCF} =$	$u_{FFI} =$
$v_{HHI} =$	$v_{AAD} =$	$v_{DDG} =$	$v_{CCF} =$	$v_{FFI} =$
$\varphi_{HHI} =$	$\varphi_{AAD} =$	$\varphi_{DDG} =$	$\varphi_{CCF} =$	$\varphi_{FFI} =$



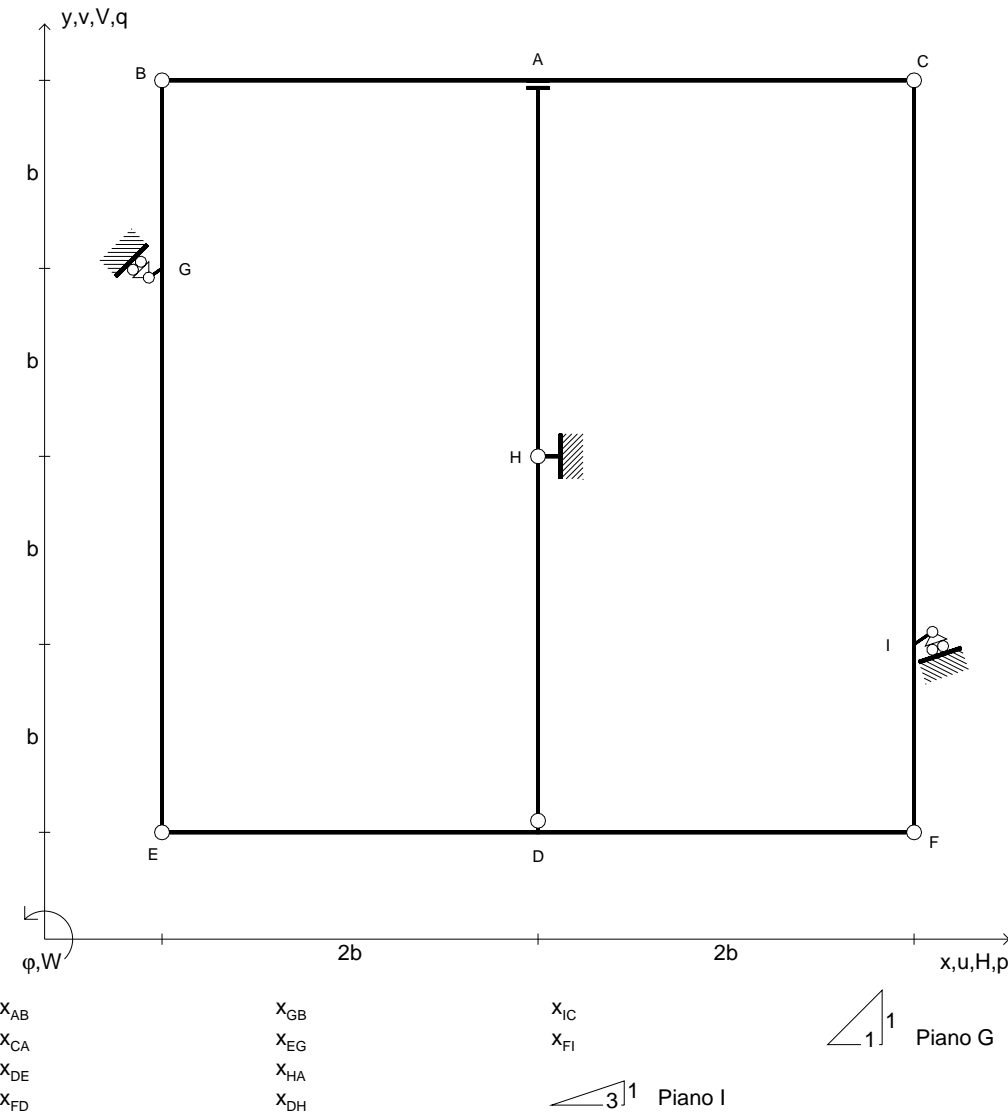
Svolgere l'analisi cinematica (geometrica e analitica).
Tracciare il meccanismo o i meccanismi della struttura.
Tracciare le mappe degli spost. orizzontali e verticali.

Calcolare il meccanismo o i meccanismi della struttura.
 $J_{YZ} - x_{YZ} - \theta_{YZ}$ riferimento locale asta YZ con origine in Y.
 Piano di scorrimento del vincolo con inclinazione assegnata.
 @ Adolfo Zavelani Rossi, Politecnico di Milano, vers.21.02.12

SPOSTAMENTI RIGIDI DELLE ASTE

$u_{AAB} =$	$u_{CCD} =$	$u_{EEC} =$	$u_{FFG} =$	$u_{HHF} =$
$v_{AAB} =$	$v_{CCD} =$	$v_{EEC} =$	$v_{FFG} =$	$v_{HHF} =$
$\phi_{AAB} =$	$\phi_{CCD} =$	$\phi_{EEC} =$	$\phi_{FFG} =$	$\phi_{HHF} =$
$u_{DDI} =$	$u_{GGD} =$	$u_{EEA} =$	$u_{HHE} =$	$u_{BBI} =$
$v_{DDI} =$	$v_{GGD} =$	$v_{EEA} =$	$v_{HHE} =$	$v_{BBI} =$
$\phi_{DDI} =$	$\phi_{GGD} =$	$\phi_{EEA} =$	$\phi_{HHE} =$	$\phi_{BBI} =$

@ Adolfo Zavelani Rossi, Politecnico di Milano, vers.21.02.12

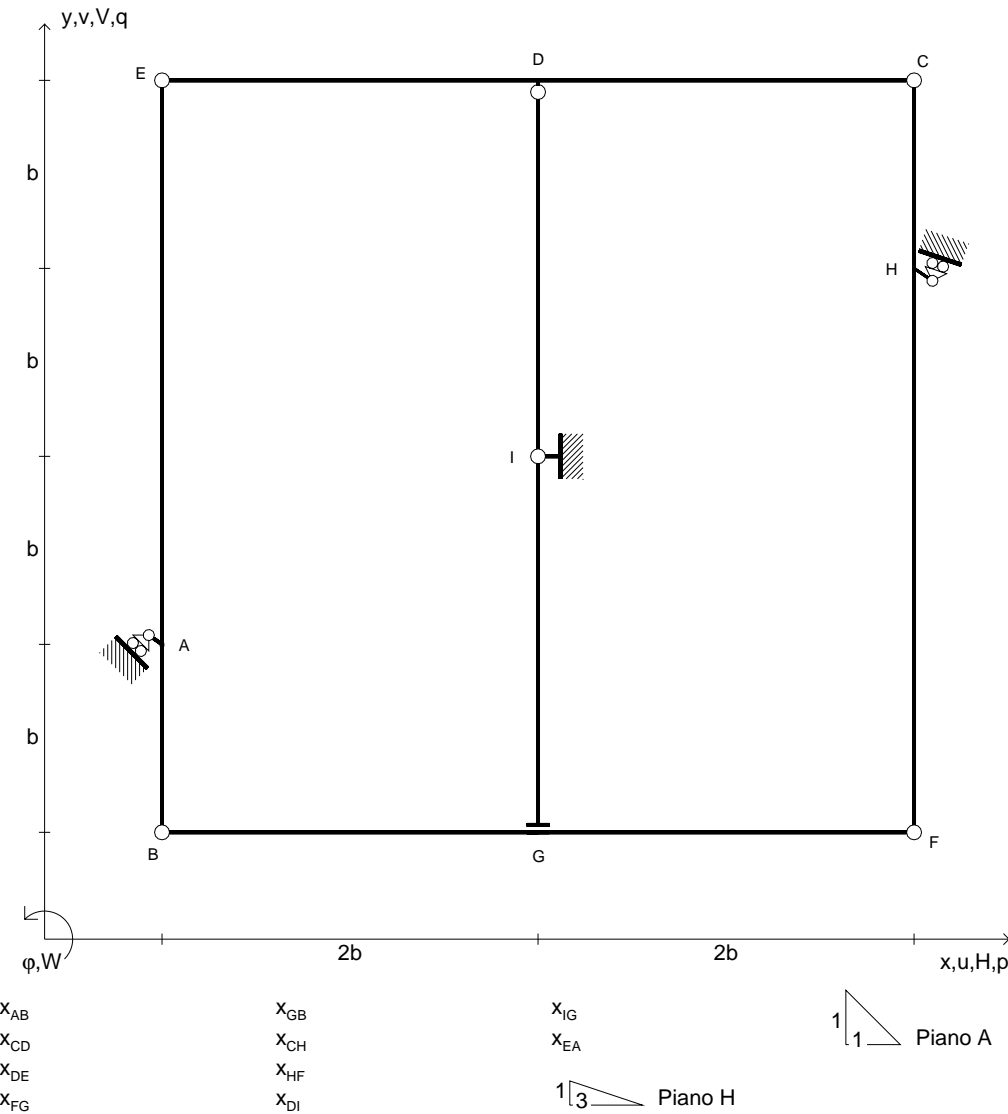


Svolgere l'analisi cinematica (geometrica e analitica).
Tracciare il meccanismo o i meccanismi della struttura.
Tracciare le mappe degli spost. orizzontali e verticali.

Calcolare il meccanismo o i meccanismi della struttura.
 $J_{YZ} - x_{YZ} - \theta_{YZ}$ riferimento locale asta YZ con origine in Y.
Piano di scorrimento del vincolo con inclinazione assegnata.
@ Adolfo Zavelani Rossi, Politecnico di Milano, vers.21.02.12

SPOSTAMENTI RIGIDI DELLE ASTE

$u_{AAB} =$	$u_{CCA} =$	$u_{DDE} =$	$u_{FFD} =$	$u_{GGB} =$	$u_{EEG} =$
$v_{AAB} =$	$v_{CCA} =$	$v_{DDE} =$	$v_{FFD} =$	$v_{GGB} =$	$v_{EEG} =$
$\phi_{AAB} =$	$\phi_{CCA} =$	$\phi_{DDE} =$	$\phi_{FFD} =$	$\phi_{GGB} =$	$\phi_{EEG} =$
$u_{HHA} =$	$u_{DDH} =$	$u_{IIC} =$	$u_{FFI} =$		
$v_{HHA} =$	$v_{DDH} =$	$v_{IIC} =$	$v_{FFI} =$		
$\phi_{HHA} =$	$\phi_{DDH} =$	$\phi_{IIC} =$	$\phi_{FFI} =$		

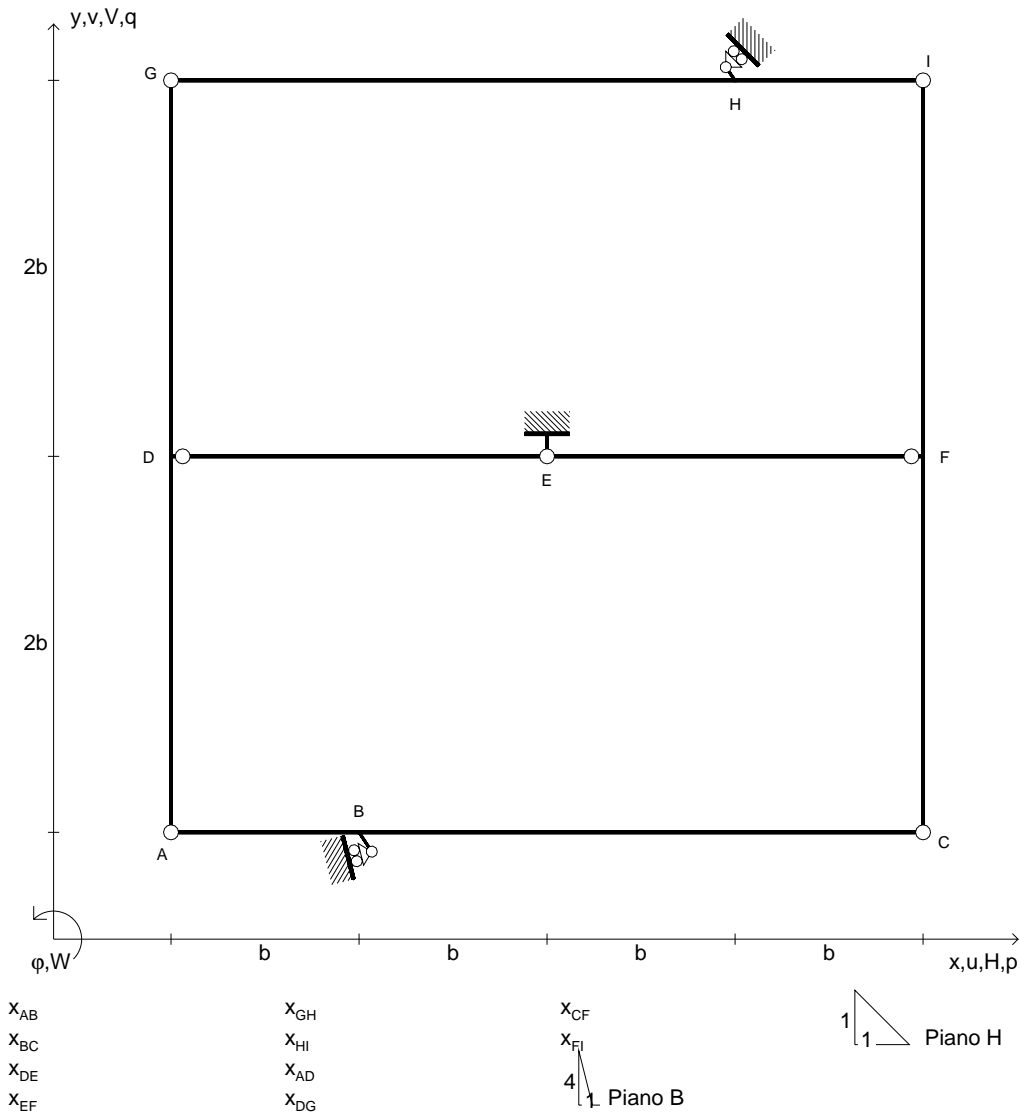


Svolgere l'analisi cinematica (geometrica e analitica).
Tracciare il meccanismo o i meccanismi della struttura.
Tracciare le mappe degli spost. orizzontali e verticali.

Calcolare il meccanismo o i meccanismi della struttura.
 $J_{YZ} - x_{YZ} - \theta_{YZ}$ riferimento locale asta YZ con origine in Y.
Piano di scorrimento del vincolo con inclinazione assegnata.
@ Adolfo Zavelani Rossi, Politecnico di Milano, vers.21.02.12

SPOSTAMENTI RIGIDI DELLE ASTE

$u_{AAB} =$	$u_{CCD} =$	$u_{DDE} =$	$u_{FFG} =$	$u_{GGB} =$	$u_{CCH} =$
$v_{AAB} =$	$v_{CCD} =$	$v_{DDE} =$	$v_{FFG} =$	$v_{GGB} =$	$v_{CCH} =$
$\phi_{AAB} =$	$\phi_{CCD} =$	$\phi_{DDE} =$	$\phi_{FFG} =$	$\phi_{GGB} =$	$\phi_{CCH} =$
$u_{HHF} =$	$u_{DDI} =$	$u_{IIG} =$	$u_{EEA} =$		
$v_{HHF} =$	$v_{DDI} =$	$v_{IIG} =$	$v_{EEA} =$		
$\phi_{HHF} =$	$\phi_{DDI} =$	$\phi_{IIG} =$	$\phi_{EEA} =$		



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

Calcolare il meccanismo o i meccanismi della struttura.
 $J_{YZ} - x_{YZ} - \theta_{YZ}$ riferimento locale asta YZ con origine in Y.
 Piano di scorrimento del vincolo con inclinazione assegnata.
 @ Adolfo Zavelani Rossi, Politecnico di Milano, vers.21.02.12

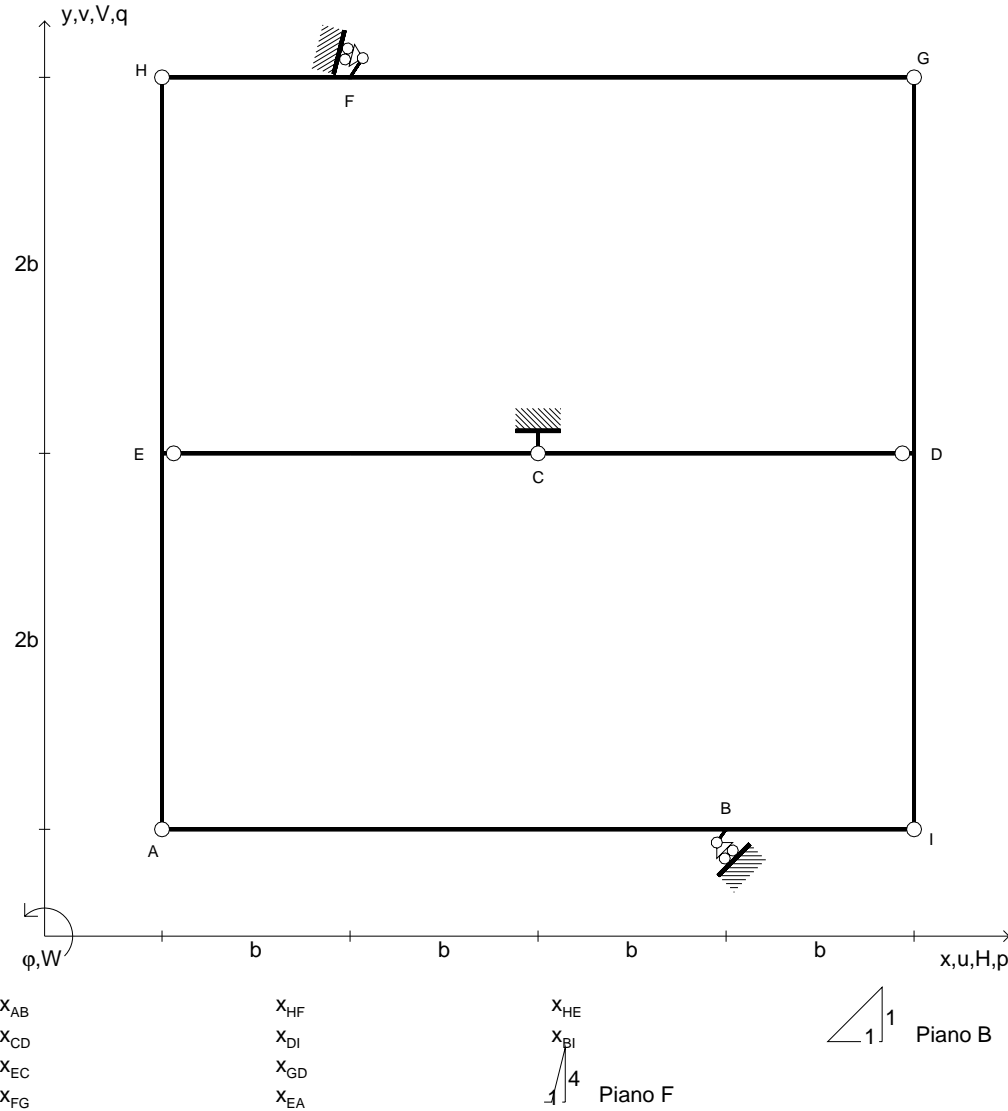
16.03.12

SPOSTAMENTI RIGIDI DELLE ASTE

$u_{AAB} =$	$u_{BBC} =$	$u_{DDE} =$	$u_{EEF} =$	$u_{GGH} =$
$v_{AAB} =$	$v_{BBC} =$	$v_{DDE} =$	$v_{EEF} =$	$v_{GGH} =$
$\phi_{AAB} =$	$\phi_{BBC} =$	$\phi_{DDE} =$	$\phi_{EEF} =$	$\phi_{GGH} =$
$u_{HHI} =$	$u_{AAD} =$	$u_{DDG} =$	$u_{CCF} =$	$u_{FFI} =$
$v_{HHI} =$	$v_{AAD} =$	$v_{DDG} =$	$v_{CCF} =$	$v_{FFI} =$
$\phi_{HHI} =$	$\phi_{AAD} =$	$\phi_{DDG} =$	$\phi_{CCF} =$	$\phi_{FFI} =$

@ Adolfo Zavelani Rossi, Politecnico di Milano, vers.21.02.12

16.03.12

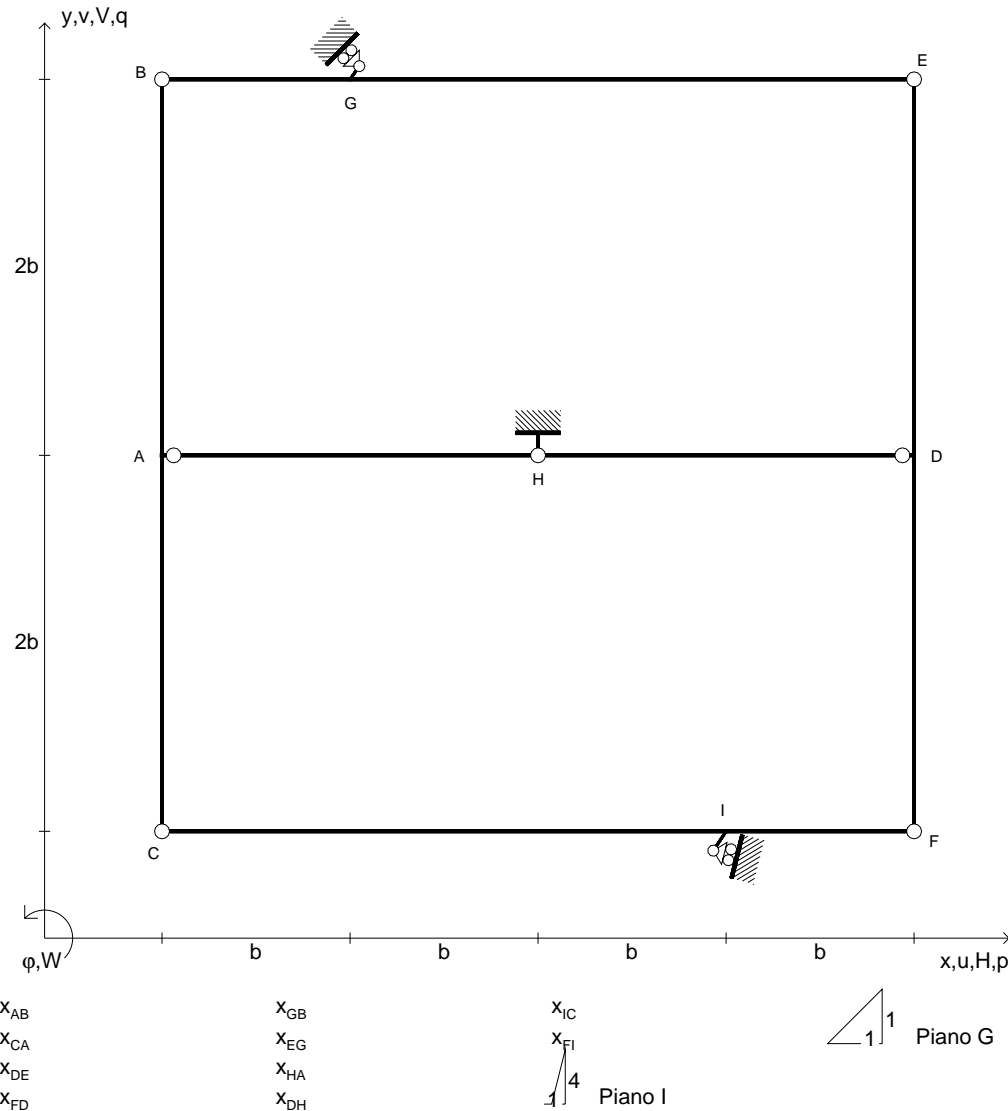


Svolgere l'analisi cinematica (geometrica e analitica).
Tracciare il meccanismo o i meccanismi della struttura.
Tracciare le mappe degli spost. orizzontali e verticali.

Calcolare il meccanismo o i meccanismi della struttura.
 $J_{YZ} - x_{YZ} - \theta_{YZ}$ riferimento locale asta YZ con origine in Y.
Piano di scorrimento del vincolo con inclinazione assegnata.
@ Adolfo Zavelani Rossi, Politecnico di Milano, vers.21.02.12

SPOSTAMENTI RIGIDI DELLE ASTE

$u_{AAB} =$	$u_{CCD} =$	$u_{EEC} =$	$u_{FFG} =$	$u_{HHF} =$
$v_{AAB} =$	$v_{CCD} =$	$v_{EEC} =$	$v_{FFG} =$	$v_{HHF} =$
$\phi_{AAB} =$	$\phi_{CCD} =$	$\phi_{EEC} =$	$\phi_{FFG} =$	$\phi_{HHF} =$
$u_{DDI} =$	$u_{GGD} =$	$u_{EEA} =$	$u_{HHE} =$	$u_{BBI} =$
$v_{DDI} =$	$v_{GGD} =$	$v_{EEA} =$	$v_{HHE} =$	$v_{BBI} =$
$\phi_{DDI} =$	$\phi_{GGD} =$	$\phi_{EEA} =$	$\phi_{HHE} =$	$\phi_{BBI} =$

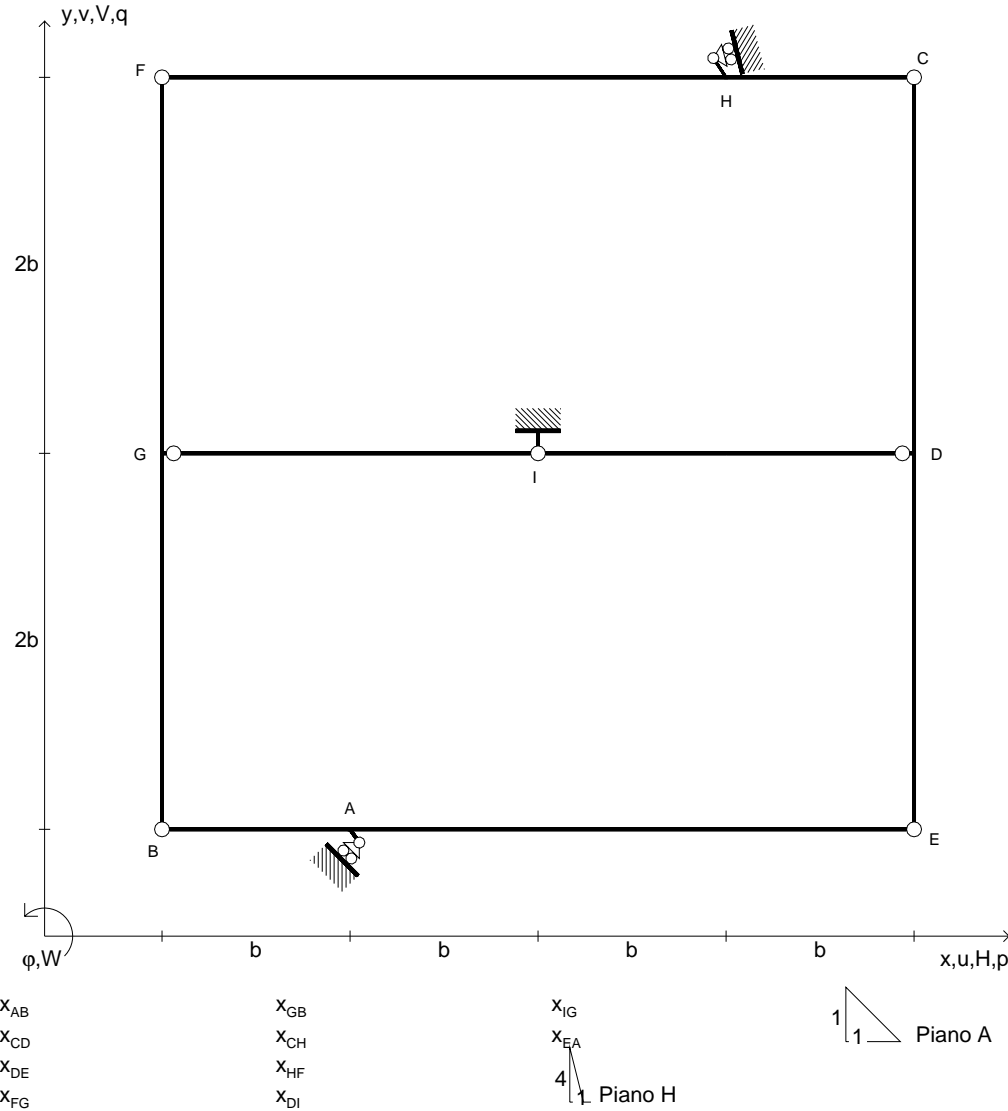


Svolgere l'analisi cinematica (geometrica e analitica).
Tracciare il meccanismo o i meccanismi della struttura.
Tracciare le mappe degli spost. orizzontali e verticali.

Calcolare il meccanismo o i meccanismi della struttura.
 $J_{YZ} - x_{YZ} - \theta_{YZ}$ riferimento locale asta YZ con origine in Y.
Piano di scorrimento del vincolo con inclinazione assegnata.
@ Adolfo Zavelani Rossi, Politecnico di Milano, vers.21.02.12

SPOSTAMENTI RIGIDI DELLE ASTE

$u_{AAB} =$	$u_{CCA} =$	$u_{DDE} =$	$u_{FFD} =$	$u_{GGB} =$	$u_{EEG} =$
$v_{AAB} =$	$v_{CCA} =$	$v_{DDE} =$	$v_{FFD} =$	$v_{GGB} =$	$v_{EEG} =$
$\phi_{AAB} =$	$\phi_{CCA} =$	$\phi_{DDE} =$	$\phi_{FFD} =$	$\phi_{GGB} =$	$\phi_{EEG} =$
$u_{HHA} =$	$u_{DDH} =$	$u_{IIC} =$	$u_{FFI} =$		
$v_{HHA} =$	$v_{DDH} =$	$v_{IIC} =$	$v_{FFI} =$		
$\phi_{HHA} =$	$\phi_{DDH} =$	$\phi_{IIC} =$	$\phi_{FFI} =$		

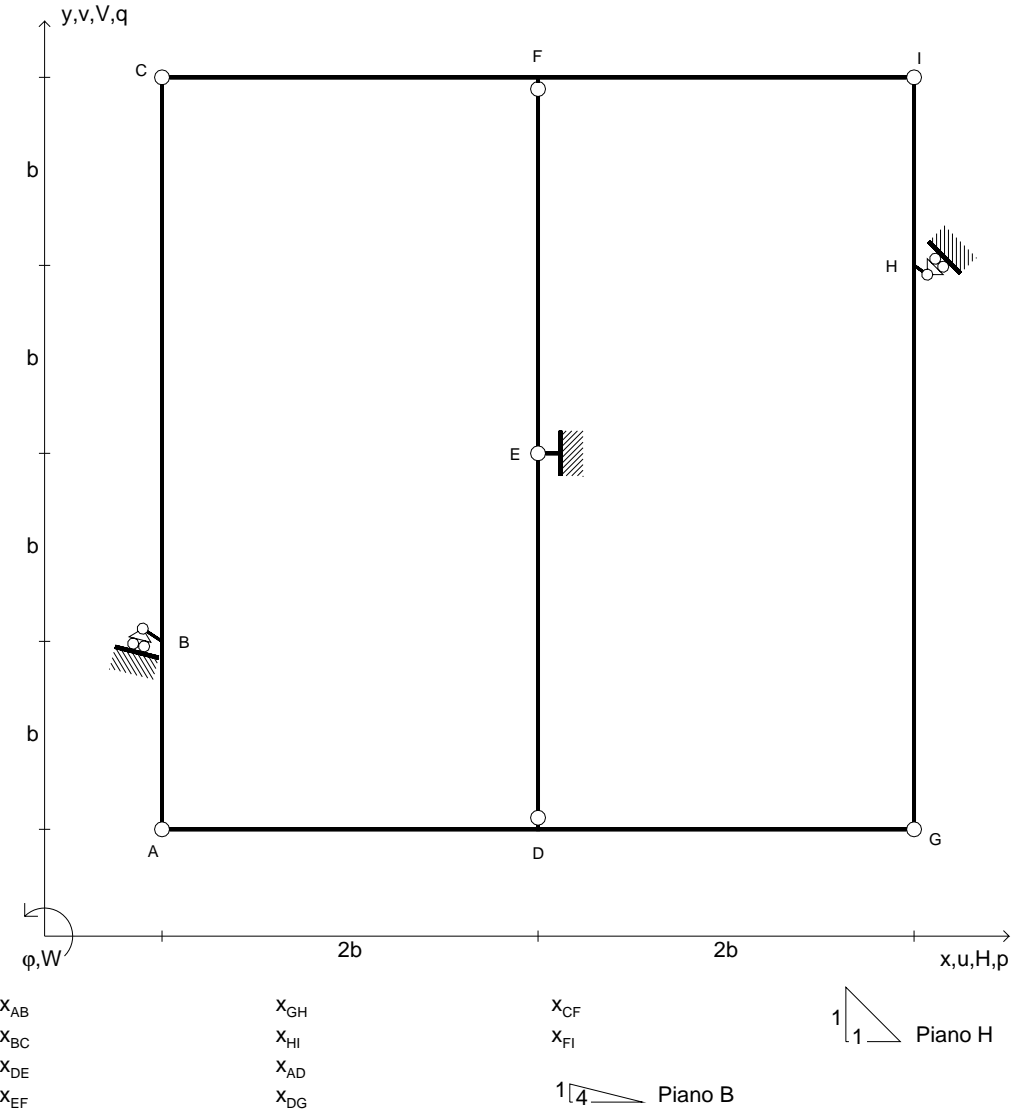


Svolgere l'analisi cinematica (geometrica e analitica).
Tracciare il meccanismo o i meccanismi della struttura.
Tracciare le mappe degli spost. orizzontali e verticali.

Calcolare il meccanismo o i meccanismi della struttura.
 $J_{YZ} - x_{YZ} - \theta_{YZ}$ riferimento locale asta YZ con origine in Y.
Piano di scorrimento del vincolo con inclinazione assegnata.
@ Adolfo Zavelani Rossi, Politecnico di Milano, vers.21.02.12

SPOSTAMENTI RIGIDI DELLE ASTE

$u_{AAB} =$	$u_{CCD} =$	$u_{DDE} =$	$u_{FFG} =$	$u_{GGB} =$	$u_{CCH} =$
$v_{AAB} =$	$v_{CCD} =$	$v_{DDE} =$	$v_{FFG} =$	$v_{GGB} =$	$v_{CCH} =$
$\phi_{AAB} =$	$\phi_{CCD} =$	$\phi_{DDE} =$	$\phi_{FFG} =$	$\phi_{GGB} =$	$\phi_{CCH} =$
$u_{HHF} =$	$u_{DDI} =$	$u_{IIG} =$	$u_{EEA} =$		
$v_{HHF} =$	$v_{DDI} =$	$v_{IIG} =$	$v_{EEA} =$		
$\phi_{HHF} =$	$\phi_{DDI} =$	$\phi_{IIG} =$	$\phi_{EEA} =$		

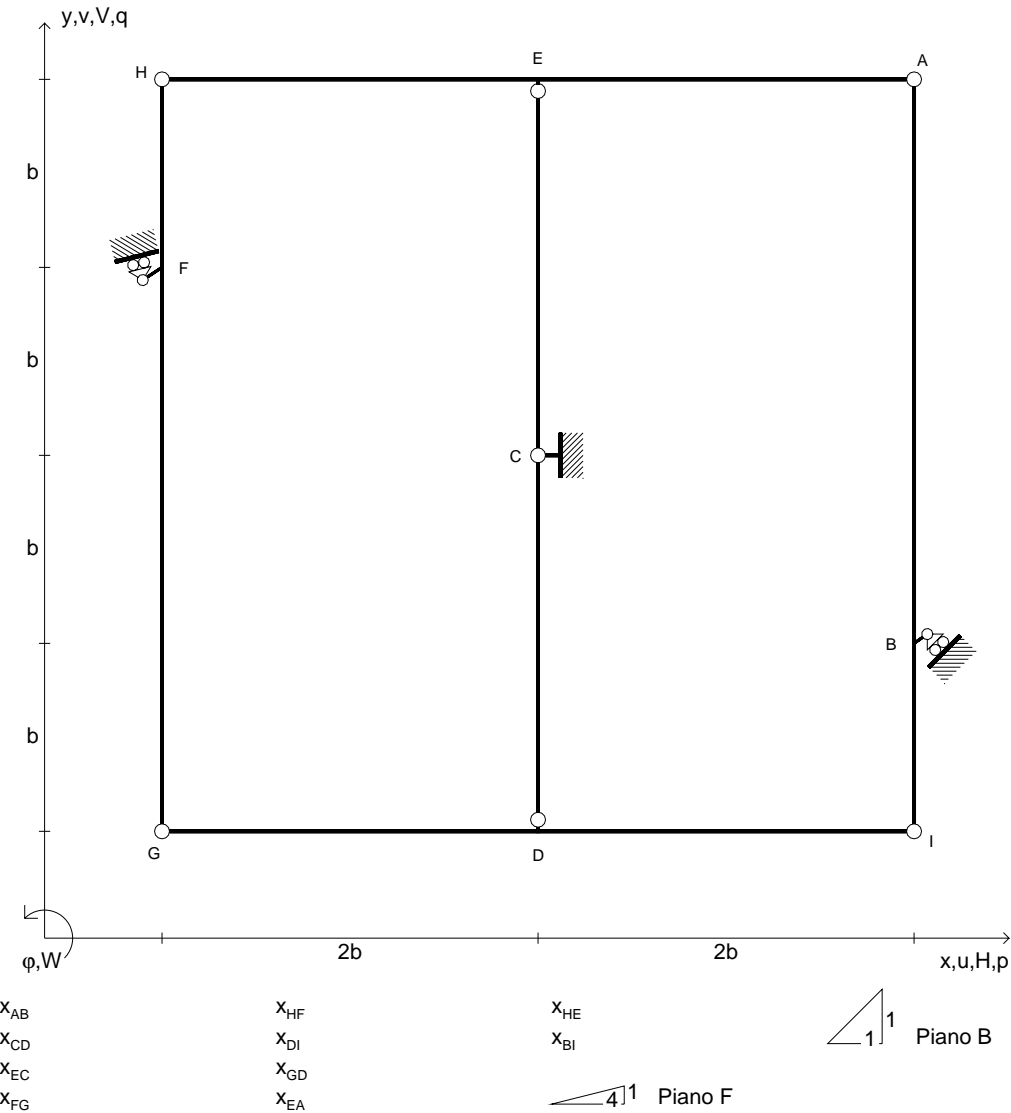


Svolgere l'analisi cinematica (geometrica e analitica).
Tracciare il meccanismo o i meccanismi della struttura.
Tracciare le mappe degli spost. orizzontali e verticali.

Calcolare il meccanismo o i meccanismi della struttura.
 $J_{YZ} - x_{YZ} - \theta_{YZ}$ riferimento locale asta YZ con origine in Y.
Piano di scorrimento del vincolo con inclinazione assegnata.
@ Adolfo Zavelani Rossi, Politecnico di Milano, vers.21.02.12

SPOSTAMENTI RIGIDI DELLE ASTE

$u_{AAB} =$	$u_{BBC} =$	$u_{DDE} =$	$u_{EEF} =$	$u_{GGH} =$
$v_{AAB} =$	$v_{BBC} =$	$v_{DDE} =$	$v_{EEF} =$	$v_{GGH} =$
$\phi_{AAB} =$	$\phi_{BBC} =$	$\phi_{DDE} =$	$\phi_{EEF} =$	$\phi_{GGH} =$
$u_{HHI} =$	$u_{AAD} =$	$u_{DDG} =$	$u_{CCF} =$	$u_{FFI} =$
$v_{HHI} =$	$v_{AAD} =$	$v_{DDG} =$	$v_{CCF} =$	$v_{FFI} =$
$\phi_{HHI} =$	$\phi_{AAD} =$	$\phi_{DDG} =$	$\phi_{CCF} =$	$\phi_{FFI} =$

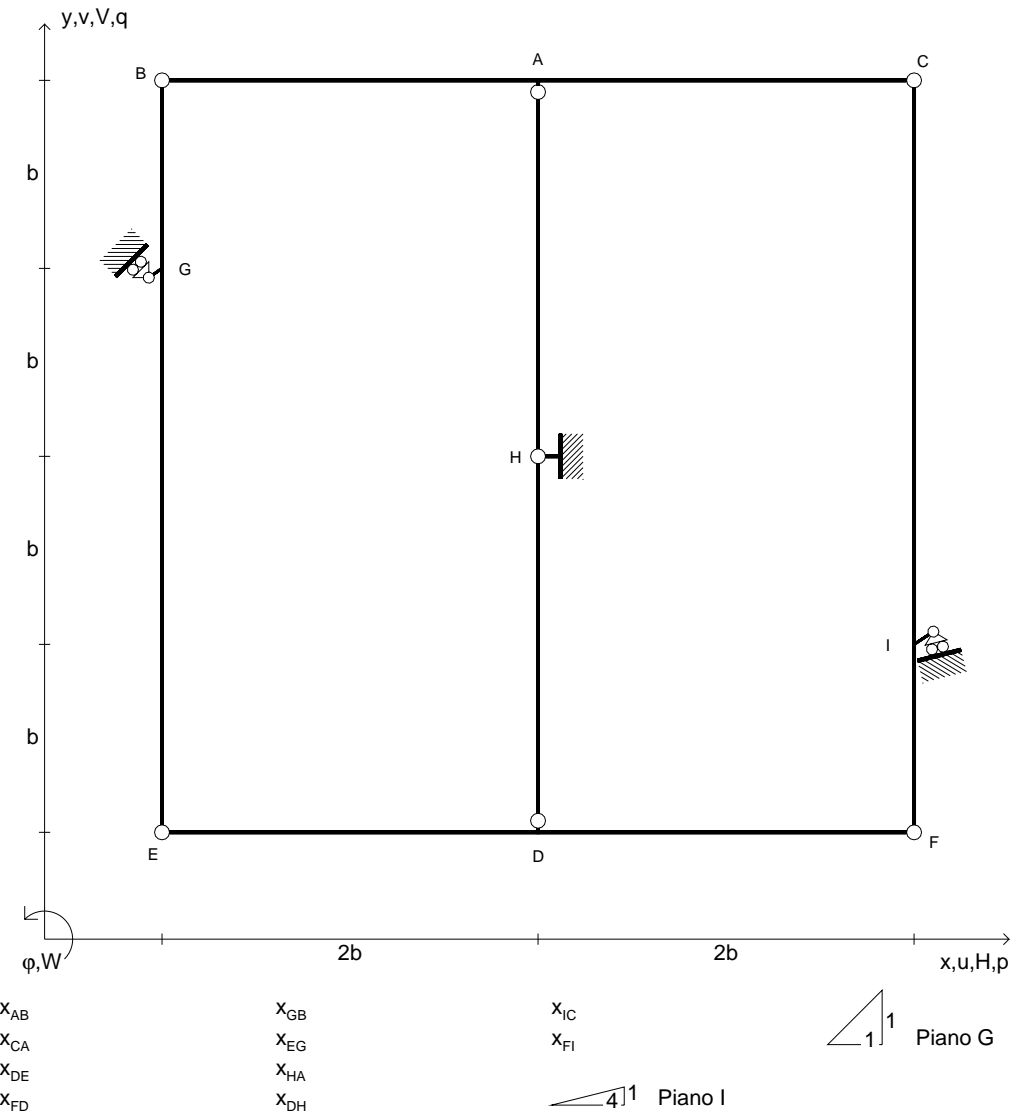


Svolgere l'analisi cinematica (geometrica e analitica).
 Tracciare il meccanismo o i meccanismi della struttura.
 Tracciare le mappe degli spost. orizzontali e verticali.

Calcolare il meccanismo o i meccanismi della struttura.
 $J_{YZ} - x_{YZ} - \theta_{YZ}$ riferimento locale asta YZ con origine in Y.
 Piano di scorrimento del vincolo con inclinazione assegnata.
 @ Adolfo Zavelani Rossi, Politecnico di Milano, vers.21.02.12

SPOSTAMENTI RIGIDI DELLE ASTE

$u_{AAB} =$	$u_{CCD} =$	$u_{EEC} =$	$u_{FFG} =$	$u_{HHF} =$
$v_{AAB} =$	$v_{CCD} =$	$v_{EEC} =$	$v_{FFG} =$	$v_{HHF} =$
$\phi_{AAB} =$	$\phi_{CCD} =$	$\phi_{EEC} =$	$\phi_{FFG} =$	$\phi_{HHF} =$
$u_{DDI} =$	$u_{GGD} =$	$u_{EEA} =$	$u_{HHE} =$	$u_{BBI} =$
$v_{DDI} =$	$v_{GGD} =$	$v_{EEA} =$	$v_{HHE} =$	$v_{BBI} =$
$\phi_{DDI} =$	$\phi_{GGD} =$	$\phi_{EEA} =$	$\phi_{HHE} =$	$\phi_{BBI} =$

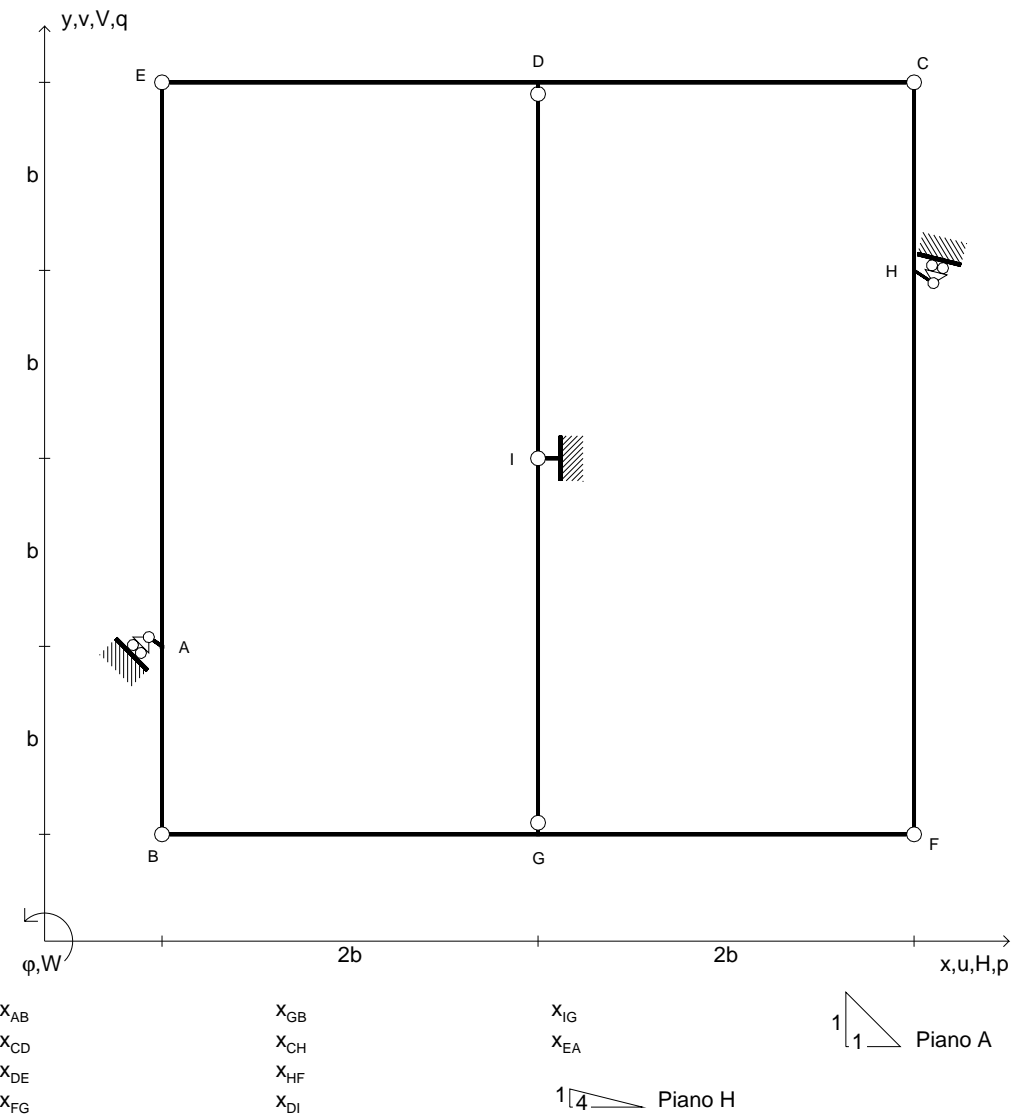


Svolgere l'analisi cinematica (geometrica e analitica).
Tracciare il meccanismo o i meccanismi della struttura.
Tracciare le mappe degli spost. orizzontali e verticali.

Calcolare il meccanismo o i meccanismi della struttura.
 $J_{YZ} - x_{YZ} - \theta_{YZ}$ riferimento locale asta YZ con origine in Y.
Piano di scorrimento del vincolo con inclinazione assegnata.
@ Adolfo Zavelani Rossi, Politecnico di Milano, vers.21.02.12

SPOSTAMENTI RIGIDI DELLE ASTE

$u_{AAB} =$	$u_{CCA} =$	$u_{DDE} =$	$u_{FFD} =$	$u_{GGB} =$	$u_{EEG} =$
$v_{AAB} =$	$v_{CCA} =$	$v_{DDE} =$	$v_{FFD} =$	$v_{GGB} =$	$v_{EEG} =$
$\phi_{AAB} =$	$\phi_{CCA} =$	$\phi_{DDE} =$	$\phi_{FFD} =$	$\phi_{GGB} =$	$\phi_{EEG} =$
$u_{HHA} =$	$u_{DDH} =$	$u_{IIC} =$	$u_{FFI} =$		
$v_{HHA} =$	$v_{DDH} =$	$v_{IIC} =$	$v_{FFI} =$		
$\phi_{HHA} =$	$\phi_{DDH} =$	$\phi_{IIC} =$	$\phi_{FFI} =$		

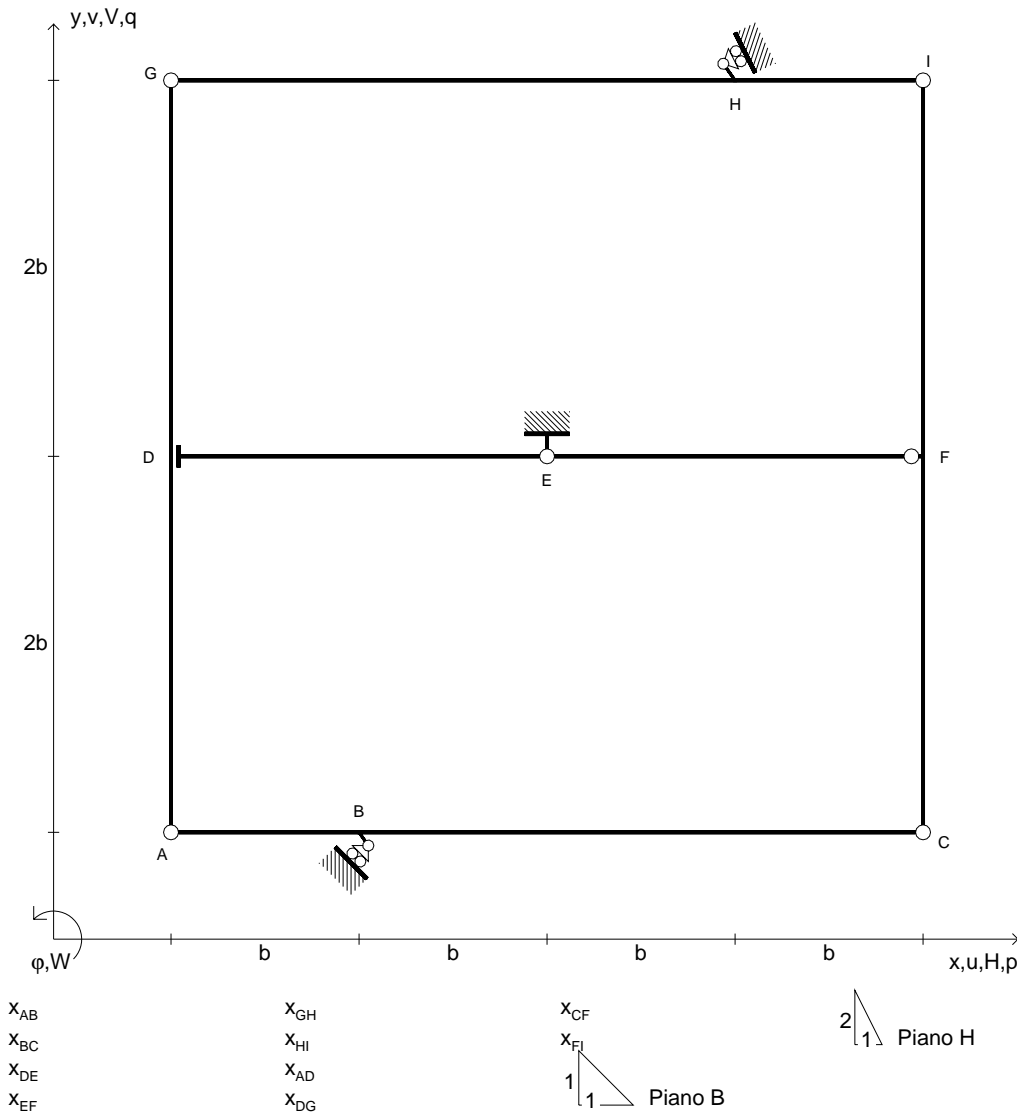


Svolgere l'analisi cinematica (geometrica e analitica).
Tracciare il meccanismo o i meccanismi della struttura.
Tracciare le mappe degli spost. orizzontali e verticali.

Calcolare il meccanismo o i meccanismi della struttura.
 $J_{YZ} - x_{YZ} - \theta_{YZ}$ riferimento locale asta YZ con origine in Y.
Piano di scorrimento del vincolo con inclinazione assegnata.
@ Adolfo Zavelani Rossi, Politecnico di Milano, vers.21.02.12

SPOSTAMENTI RIGIDI DELLE ASTE

$u_{AAB} =$	$u_{CCD} =$	$u_{DDE} =$	$u_{FFG} =$	$u_{GGB} =$	$u_{CCH} =$
$v_{AAB} =$	$v_{CCD} =$	$v_{DDE} =$	$v_{FFG} =$	$v_{GGB} =$	$v_{CCH} =$
$\varphi_{AAB} =$	$\varphi_{CCD} =$	$\varphi_{DDE} =$	$\varphi_{FFG} =$	$\varphi_{GGB} =$	$\varphi_{CCH} =$
$u_{HHF} =$	$u_{DDI} =$	$u_{IIG} =$	$u_{EEA} =$		
$v_{HHF} =$	$v_{DDI} =$	$v_{IIG} =$	$v_{EEA} =$		
$\varphi_{HHF} =$	$\varphi_{DDI} =$	$\varphi_{IIG} =$	$\varphi_{EEA} =$		



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

Calcolare il meccanismo o i meccanismi della struttura.
 $J_{YZ} - x_{YZ} - \theta_{YZ}$ riferimento locale asta YZ con origine in Y.
 Piano di scorrimento del vincolo con inclinazione assegnata.
 @ Adolfo Zavelani Rossi, Politecnico di Milano, vers.21.02.12

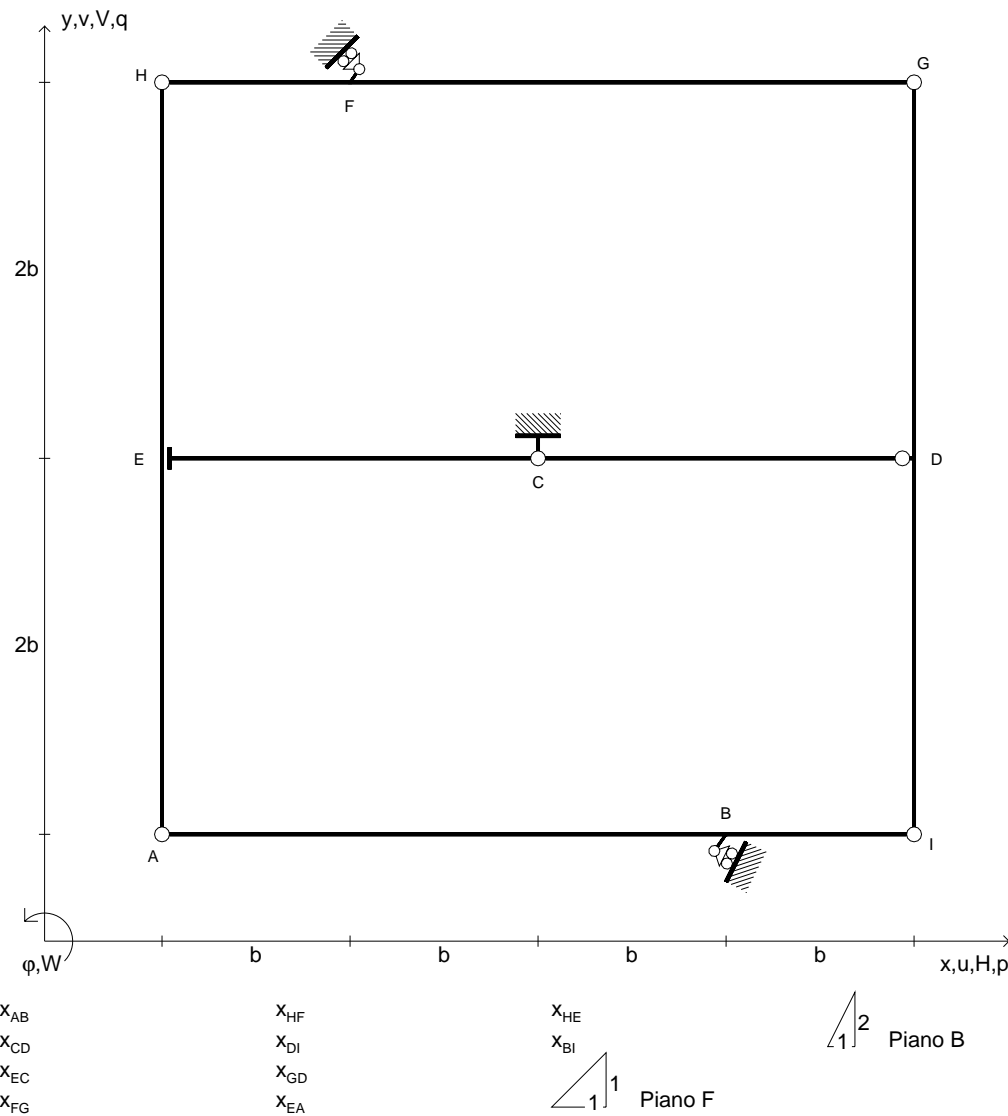
16.03.12

SPOSTAMENTI RIGIDI DELLE ASTE

$u_{AAB} =$	$u_{BBC} =$	$u_{DDE} =$	$u_{EEF} =$	$u_{GGH} =$
$v_{AAB} =$	$v_{BBC} =$	$v_{DDE} =$	$v_{EEF} =$	$v_{GGH} =$
$\phi_{AAB} =$	$\phi_{BBC} =$	$\phi_{DDE} =$	$\phi_{EEF} =$	$\phi_{GGH} =$
$u_{HHI} =$	$u_{AAD} =$	$u_{DDG} =$	$u_{CCF} =$	$u_{FFI} =$
$v_{HHI} =$	$v_{AAD} =$	$v_{DDG} =$	$v_{CCF} =$	$v_{FFI} =$
$\phi_{HHI} =$	$\phi_{AAD} =$	$\phi_{DDG} =$	$\phi_{CCF} =$	$\phi_{FFI} =$

@ Adolfo Zavelani Rossi, Politecnico di Milano, vers.21.02.12

16.03.12

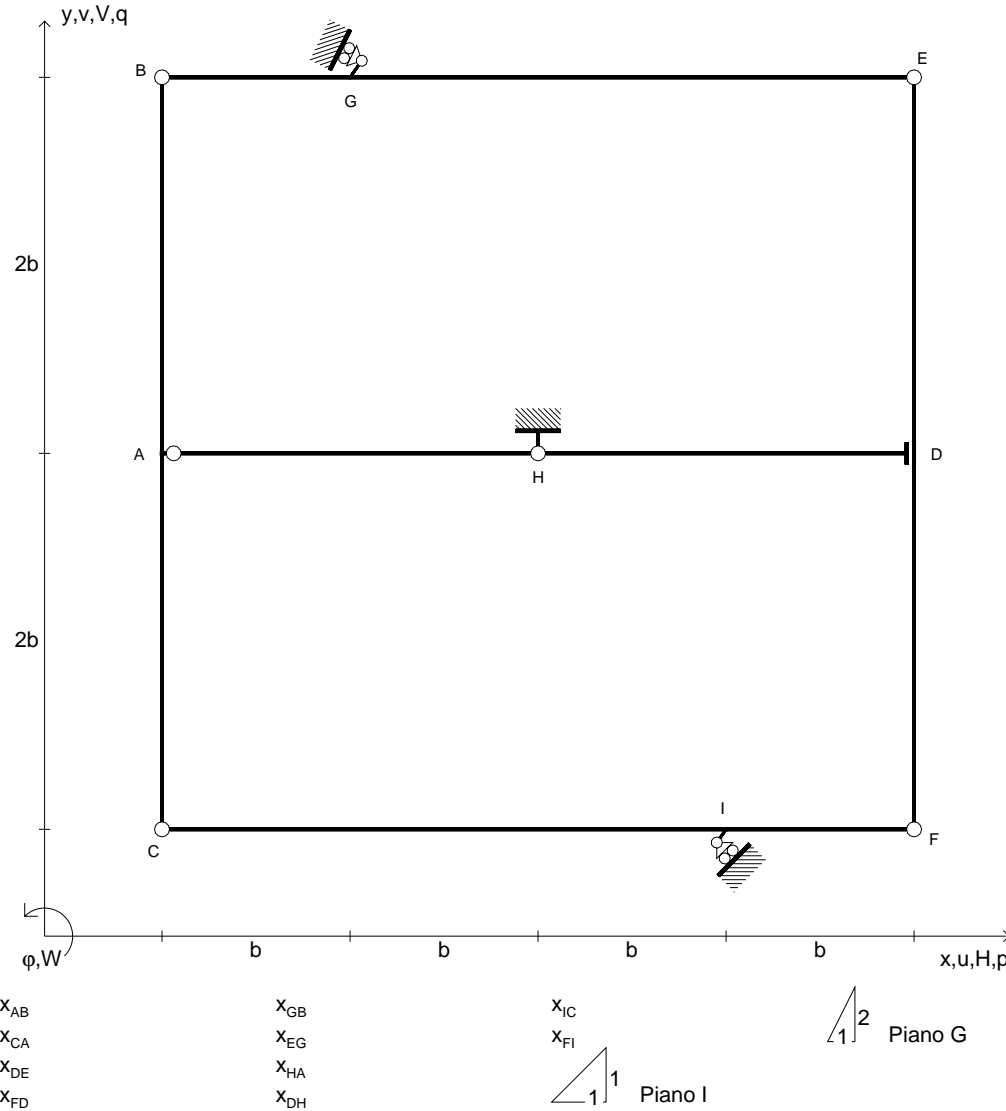


Svolgere l'analisi cinematica (geometrica e analitica).
Tracciare il meccanismo o i meccanismi della struttura.
Tracciare le mappe degli spost. orizzontali e verticali.

Calcolare il meccanismo o i meccanismi della struttura.
 $J_{YZ} - x_{YZ} - \theta_{YZ}$ riferimento locale asta YZ con origine in Y.
Piano di scorrimento del vincolo con inclinazione assegnata.
@ Adolfo Zavelani Rossi, Politecnico di Milano, vers.21.02.12

SPOSTAMENTI RIGIDI DELLE ASTE

$u_{AAB} =$	$u_{CCD} =$	$u_{EEC} =$	$u_{FFG} =$	$u_{HHF} =$
$v_{AAB} =$	$v_{CCD} =$	$v_{EEC} =$	$v_{FFG} =$	$v_{HHF} =$
$\phi_{AAB} =$	$\phi_{CCD} =$	$\phi_{EEC} =$	$\phi_{FFG} =$	$\phi_{HHF} =$
$u_{DDI} =$	$u_{GGD} =$	$u_{EEA} =$	$u_{HHE} =$	$u_{BBI} =$
$v_{DDI} =$	$v_{GGD} =$	$v_{EEA} =$	$v_{HHE} =$	$v_{BBI} =$
$\phi_{DDI} =$	$\phi_{GGD} =$	$\phi_{EEA} =$	$\phi_{HHE} =$	$\phi_{BBI} =$

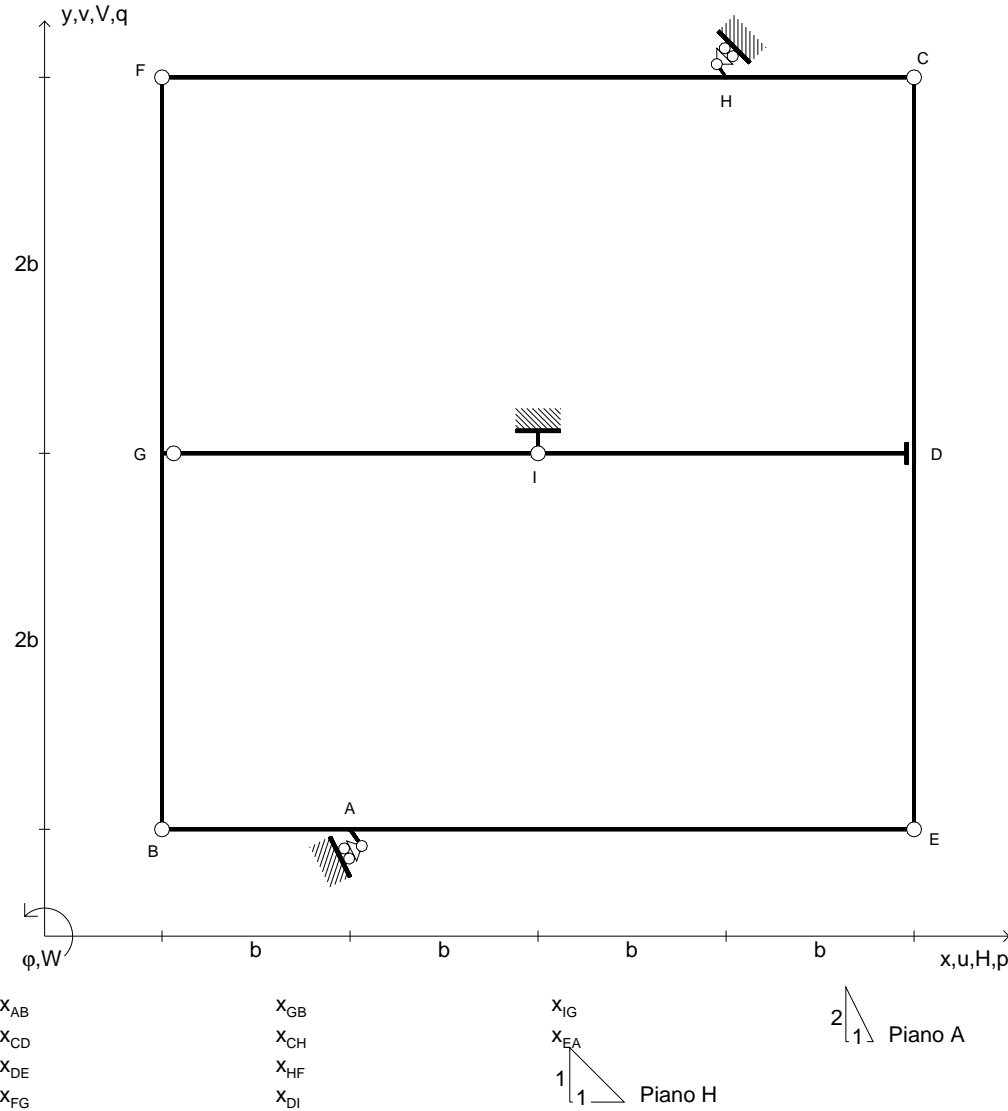


Svolgere l'analisi cinematica (geometrica e analitica).
Tracciare il meccanismo o i meccanismi della struttura.
Tracciare le mappe degli spost. orizzontali e verticali.

Calcolare il meccanismo o i meccanismi della struttura.
 $J_{YZ} - x_{YZ} - \theta_{YZ}$ riferimento locale asta YZ con origine in Y.
Piano di scorrimento del vincolo con inclinazione assegnata.
@ Adolfo Zavelani Rossi, Politecnico di Milano, vers.21.02.12

SPOSTAMENTI RIGIDI DELLE ASTE

$u_{AAB} =$	$u_{CCA} =$	$u_{DDE} =$	$u_{FFD} =$	$u_{GGB} =$	$u_{EEG} =$
$v_{AAB} =$	$v_{CCA} =$	$v_{DDE} =$	$v_{FFD} =$	$v_{GGB} =$	$v_{EEG} =$
$\varphi_{AAB} =$	$\varphi_{CCA} =$	$\varphi_{DDE} =$	$\varphi_{FFD} =$	$\varphi_{GGB} =$	$\varphi_{EEG} =$
$u_{HHA} =$	$u_{DDH} =$	$u_{IIC} =$	$u_{FFI} =$		
$v_{HHA} =$	$v_{DDH} =$	$v_{IIC} =$	$v_{FFI} =$		
$\varphi_{HHA} =$	$\varphi_{DDH} =$	$\varphi_{IIC} =$	$\varphi_{FFI} =$		

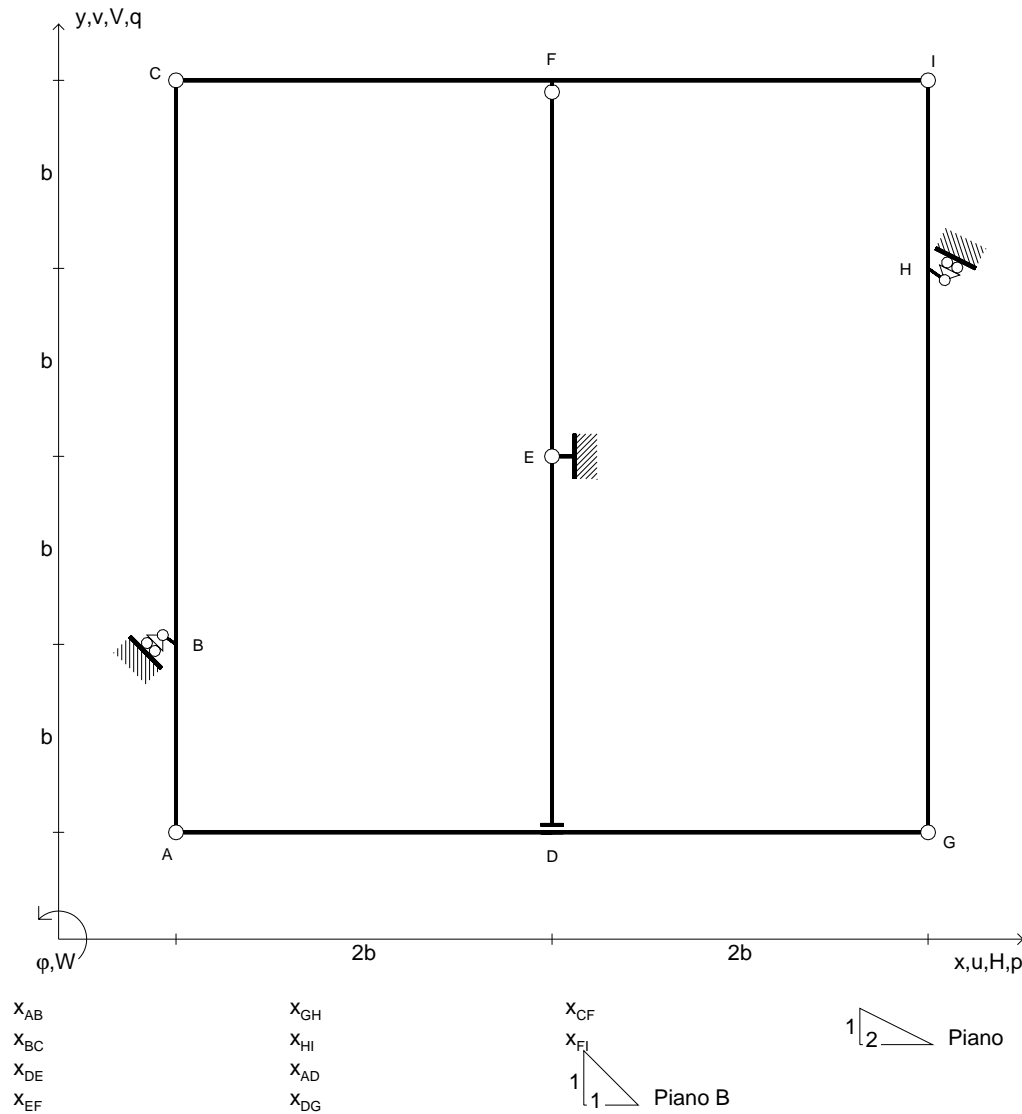


Svolgere l'analisi cinematica (geometrica e analitica).
Tracciare il meccanismo o i meccanismi della struttura.
Tracciare le mappe degli spost. orizzontali e verticali.

Calcolare il meccanismo o i meccanismi della struttura.
 $J_{YZ} - x_{YZ} - \theta_{YZ}$ riferimento locale asta YZ con origine in Y.
Piano di scorrimento del vincolo con inclinazione assegnata.
@ Adolfo Zavelani Rossi, Politecnico di Milano, vers.21.02.12

SPOSTAMENTI RIGIDI DELLE ASTE

$u_{AAB} =$	$u_{CCD} =$	$u_{DDE} =$	$u_{FFG} =$	$u_{GGB} =$	$u_{CCH} =$
$v_{AAB} =$	$v_{CCD} =$	$v_{DDE} =$	$v_{FFG} =$	$v_{GGB} =$	$v_{CCH} =$
$\phi_{AAB} =$	$\phi_{CCD} =$	$\phi_{DDE} =$	$\phi_{FFG} =$	$\phi_{GGB} =$	$\phi_{CCH} =$
$u_{HHF} =$	$u_{DDI} =$	$u_{IIG} =$	$u_{EEA} =$		
$v_{HHF} =$	$v_{DDI} =$	$v_{IIG} =$	$v_{EEA} =$		
$\phi_{HHF} =$	$\phi_{DDI} =$	$\phi_{IIG} =$	$\phi_{EEA} =$		



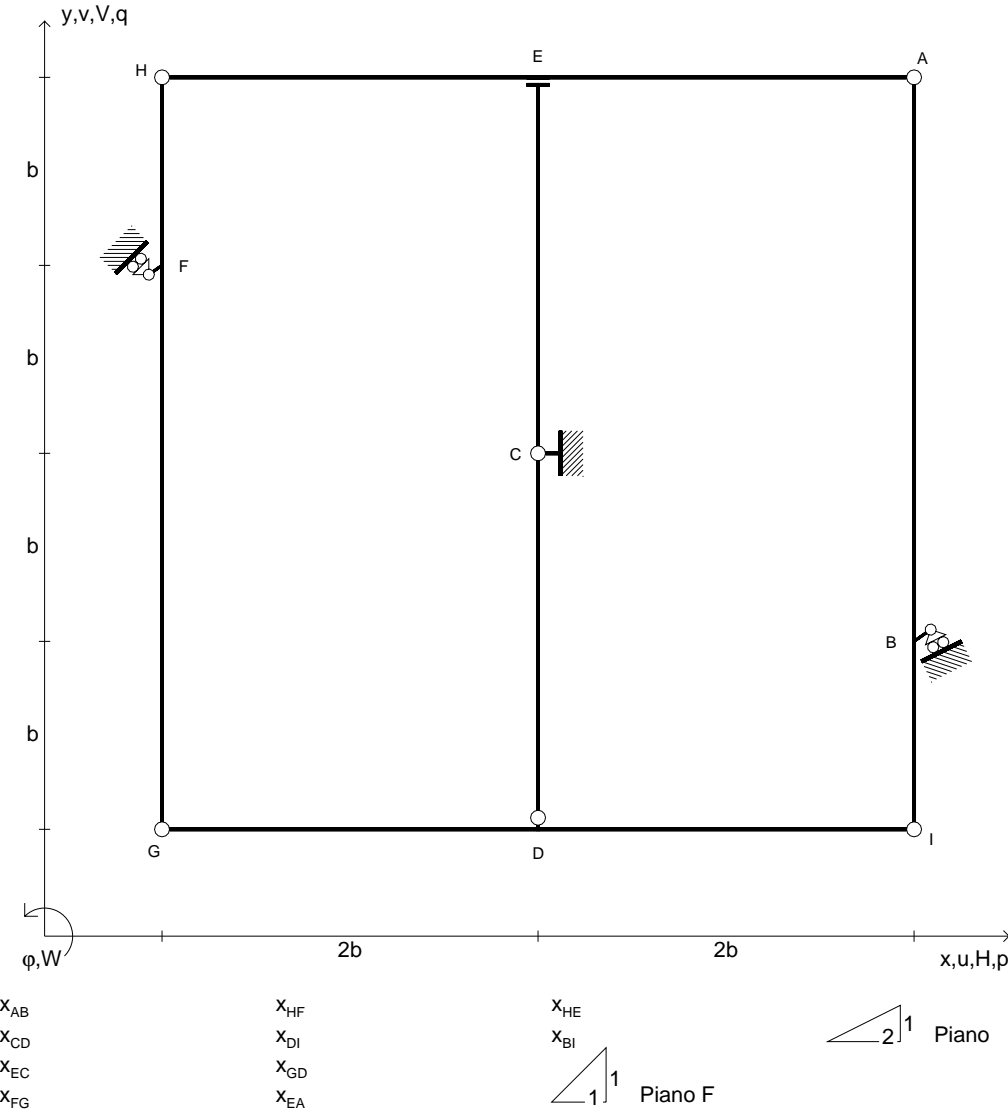
Svolgere l'analisi cinematica (geometrica e analitica).
Tracciare il meccanismo o i meccanismi della struttura.
Tracciare le mappe degli spost. orizzontali e verticali.

Calcolare il meccanismo o i meccanismi della struttura.
 $J_{YZ} - x_{YZ} - \theta_{YZ}$ riferimento locale asta YZ con origine in Y.
 Piano di scorrimento del vincolo con inclinazione assegnata.
 @ Adolfo Zavelani Rossi, Politecnico di Milano, vers.21.02.12

SPOSTAMENTI RIGIDI DELLE ASTE

$u_{AAB} =$	$u_{BBC} =$	$u_{DDE} =$	$u_{EEF} =$	$u_{GGH} =$
$v_{AAB} =$	$v_{BBC} =$	$v_{DDE} =$	$v_{EEF} =$	$v_{GGH} =$
$\phi_{AAB} =$	$\phi_{BBC} =$	$\phi_{DDE} =$	$\phi_{EEF} =$	$\phi_{GGH} =$
$u_{HHI} =$	$u_{AAD} =$	$u_{DDG} =$	$u_{CCF} =$	$u_{FFI} =$
$v_{HHI} =$	$v_{AAD} =$	$v_{DDG} =$	$v_{CCF} =$	$v_{FFI} =$
$\phi_{HHI} =$	$\phi_{AAD} =$	$\phi_{DDG} =$	$\phi_{CCF} =$	$\phi_{FFI} =$

@ Adolfo Zavelani Rossi, Politecnico di Milano, vers.21.02.12

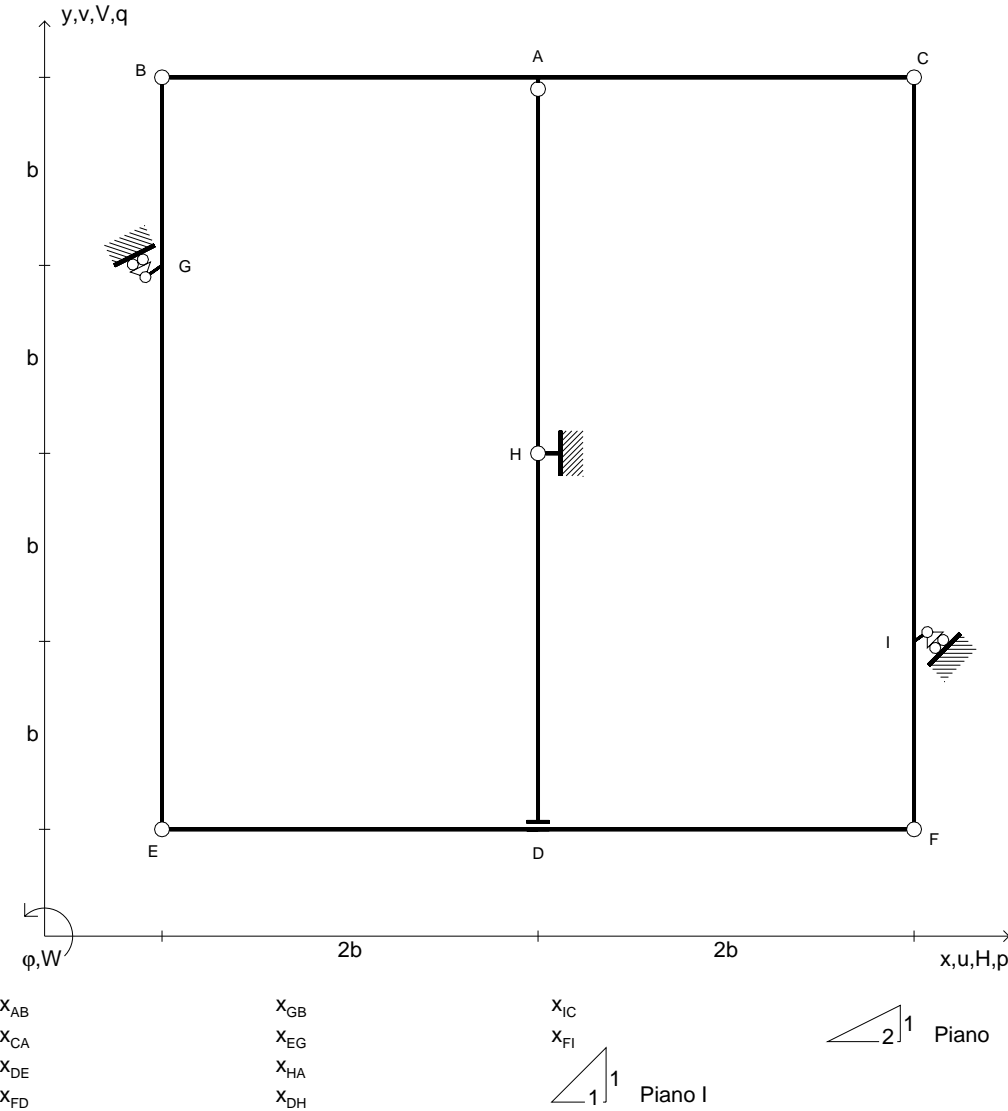


Svolgere l'analisi cinematica (geometrica e analitica).
Tracciare il meccanismo o i meccanismi della struttura.
Tracciare le mappe degli spost. orizzontali e verticali.

Calcolare il meccanismo o i meccanismi della struttura.
 $J_{YZ} - x_{YZ} - \theta_{YZ}$ riferimento locale asta YZ con origine in Y.
Piano di scorrimento del vincolo con inclinazione assegnata.
@ Adolfo Zavelani Rossi, Politecnico di Milano, vers.21.02.12

SPOSTAMENTI RIGIDI DELLE ASTE

$u_{AAB} =$	$u_{CCD} =$	$u_{EEC} =$	$u_{FFG} =$	$u_{HHF} =$
$v_{AAB} =$	$v_{CCD} =$	$v_{EEC} =$	$v_{FFG} =$	$v_{HHF} =$
$\phi_{AAB} =$	$\phi_{CCD} =$	$\phi_{EEC} =$	$\phi_{FFG} =$	$\phi_{HHF} =$
$u_{DDI} =$	$u_{GGD} =$	$u_{EEA} =$	$u_{HHE} =$	$u_{BBI} =$
$v_{DDI} =$	$v_{GGD} =$	$v_{EEA} =$	$v_{HHE} =$	$v_{BBI} =$
$\phi_{DDI} =$	$\phi_{GGD} =$	$\phi_{EEA} =$	$\phi_{HHE} =$	$\phi_{BBI} =$



x_{AB}
 x_{CA}
 x_{DE}
 x_{FD}

x_{GB}
 x_{EG}
 x_{HA}
 x_{DH}

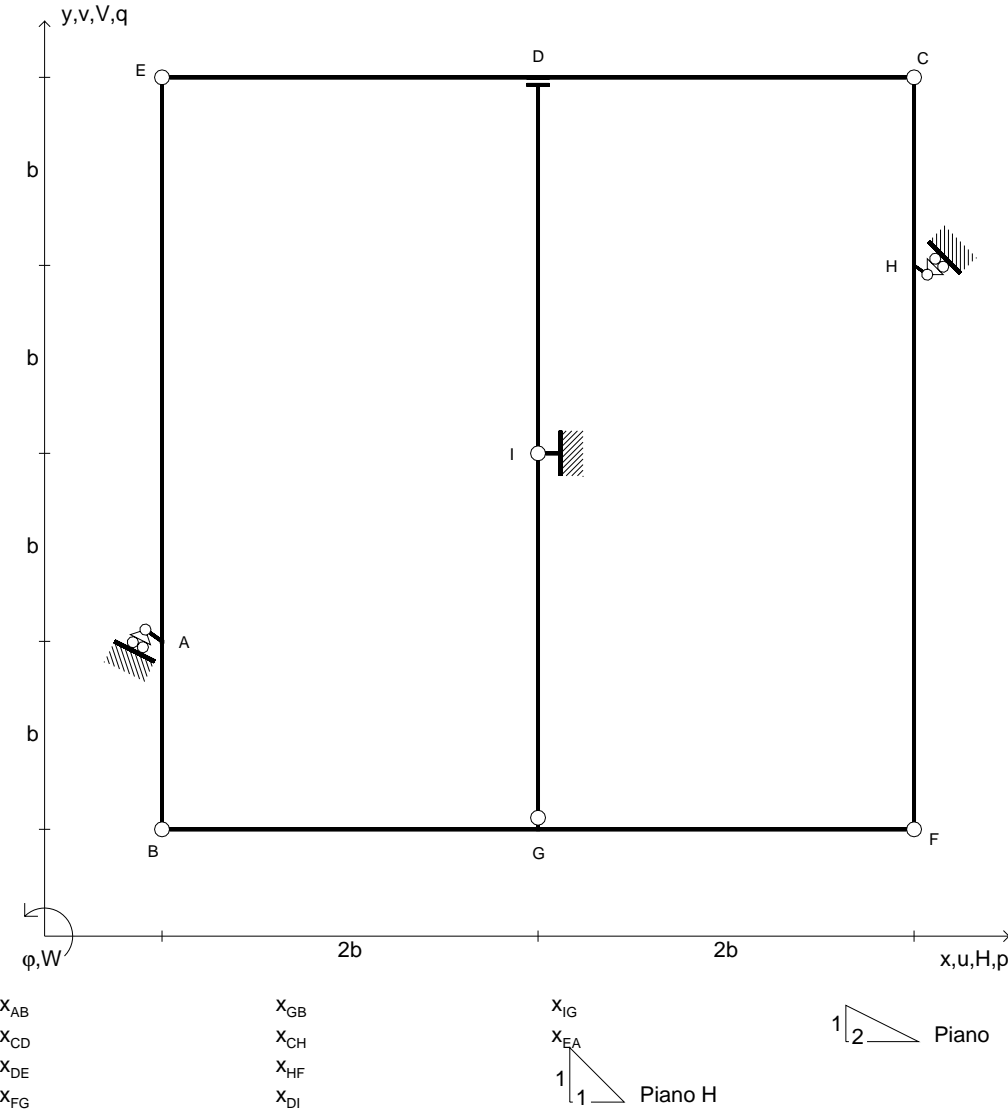
x_{IC}
 x_{FI}

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

Calcolare il meccanismo o i meccanismi della struttura.
 $J_{YZ} - x_{YZ} - \theta_{YZ}$ riferimento locale asta YZ con origine in Y.
Piano di scorrimento del vincolo con inclinazione assegnata.
@ Adolfo Zavelani Rossi, Politecnico di Milano, vers.21.02.12

SPOSTAMENTI RIGIDI DELLE ASTE

$u_{AAB} =$	$u_{CCA} =$	$u_{DDE} =$	$u_{FFD} =$	$u_{GGB} =$	$u_{EEG} =$
$v_{AAB} =$	$v_{CCA} =$	$v_{DDE} =$	$v_{FFD} =$	$v_{GGB} =$	$v_{EEG} =$
$\phi_{AAB} =$	$\phi_{CCA} =$	$\phi_{DDE} =$	$\phi_{FFD} =$	$\phi_{GGB} =$	$\phi_{EEG} =$
$u_{HHA} =$	$u_{DDH} =$	$u_{IIC} =$	$u_{FFI} =$		
$v_{HHA} =$	$v_{DDH} =$	$v_{IIC} =$	$v_{FFI} =$		
$\phi_{HHA} =$	$\phi_{DDH} =$	$\phi_{IIC} =$	$\phi_{FFI} =$		

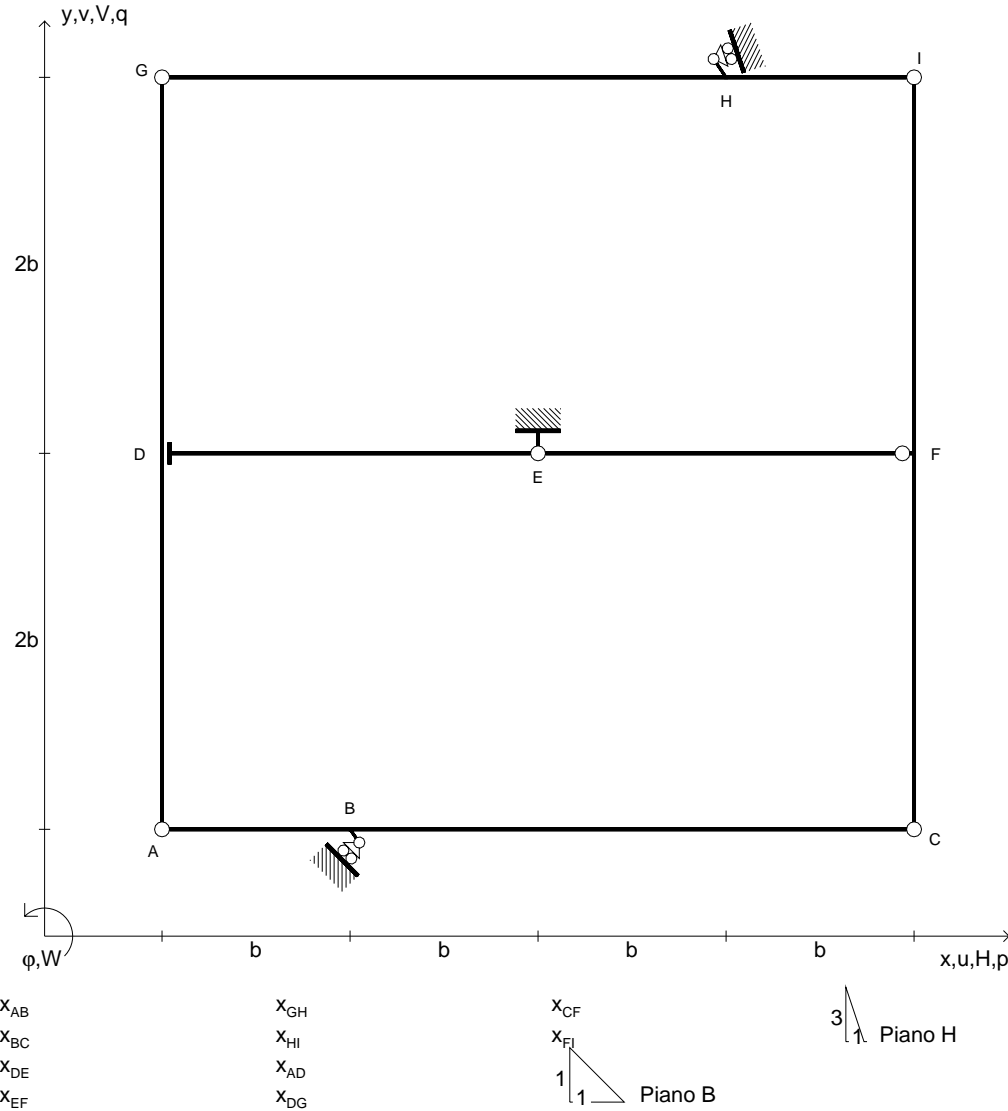


Svolgere l'analisi cinematica (geometrica e analitica).
Tracciare il meccanismo o i meccanismi della struttura.
Tracciare le mappe degli spost. orizzontali e verticali.

Calcolare il meccanismo o i meccanismi della struttura.
 $J_{YZ} - x_{YZ} - \theta_{YZ}$ riferimento locale asta YZ con origine in Y.
Piano di scorrimento del vincolo con inclinazione assegnata.
@ Adolfo Zavelani Rossi, Politecnico di Milano, vers.21.02.12

SPOSTAMENTI RIGIDI DELLE ASTE

$u_{AAB} =$	$u_{CCD} =$	$u_{DDE} =$	$u_{FFG} =$	$u_{GGB} =$	$u_{CCH} =$
$v_{AAB} =$	$v_{CCD} =$	$v_{DDE} =$	$v_{FFG} =$	$v_{GGB} =$	$v_{CCH} =$
$\phi_{AAB} =$	$\phi_{CCD} =$	$\phi_{DDE} =$	$\phi_{FFG} =$	$\phi_{GGB} =$	$\phi_{CCH} =$
$u_{HHF} =$	$u_{DDI} =$	$u_{IIG} =$	$u_{EEA} =$		
$v_{HHF} =$	$v_{DDI} =$	$v_{IIG} =$	$v_{EEA} =$		
$\phi_{HHF} =$	$\phi_{DDI} =$	$\phi_{IIG} =$	$\phi_{EEA} =$		

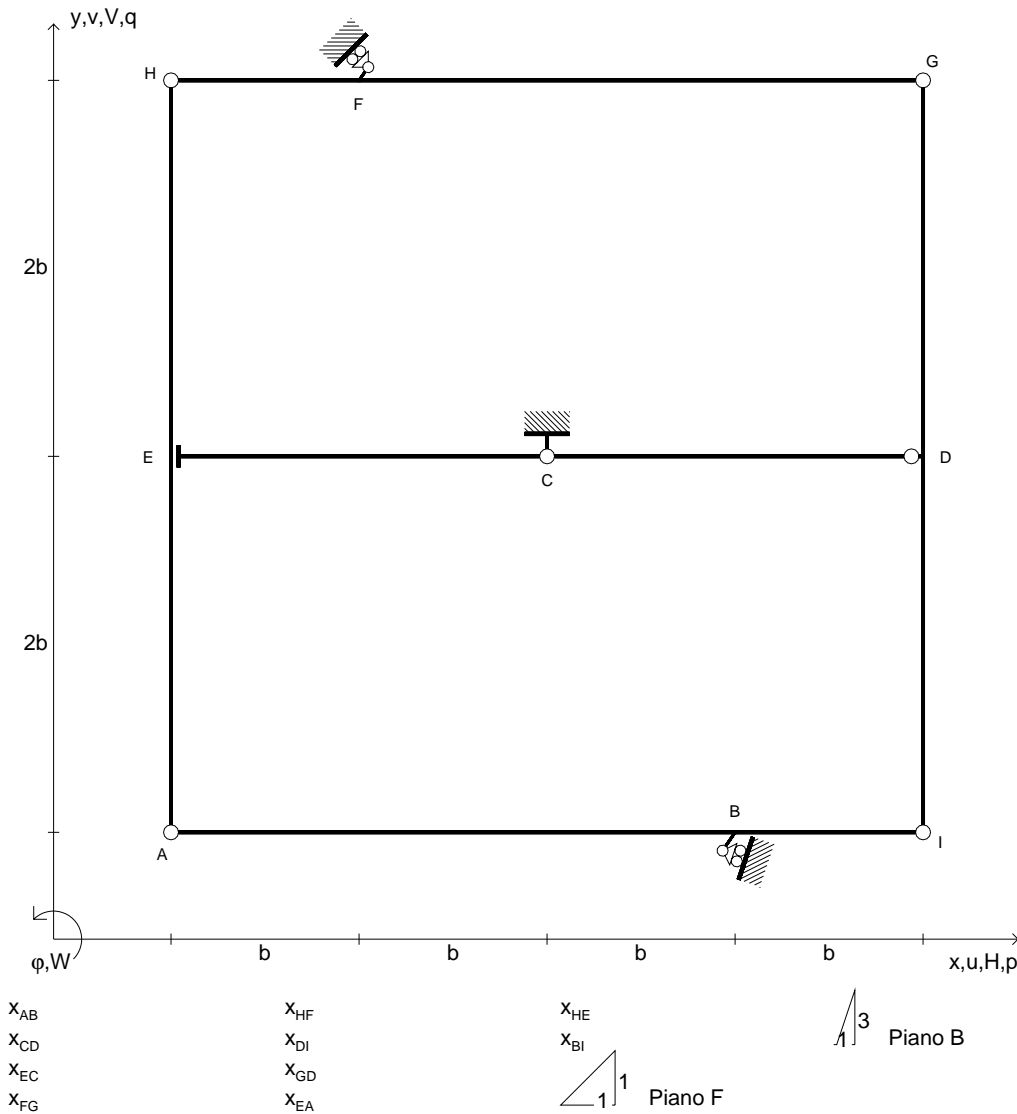


Svolgere l'analisi cinematica (geometrica e analitica).
Tracciare il meccanismo o i meccanismi della struttura.
Tracciare le mappe degli spost. orizzontali e verticali.

Calcolare il meccanismo o i meccanismi della struttura.
 $J_{YZ} - x_{YZ} - \theta_{YZ}$ riferimento locale asta YZ con origine in Y.
Piano di scorrimento del vincolo con inclinazione assegnata.
@ Adolfo Zavelani Rossi, Politecnico di Milano, vers.21.02.12

SPOSTAMENTI RIGIDI DELLE ASTE

$u_{AAB} =$	$u_{BBC} =$	$u_{DDE} =$	$u_{EEF} =$	$u_{GGH} =$	$u_{HHI} =$
$v_{AAB} =$	$v_{BBC} =$	$v_{DDE} =$	$v_{EEF} =$	$v_{GGH} =$	$v_{HHI} =$
$\phi_{AAB} =$	$\phi_{BBC} =$	$\phi_{DDE} =$	$\phi_{EEF} =$	$\phi_{GGH} =$	$\phi_{HHI} =$
$u_{AAD} =$	$u_{DDG} =$	$u_{CCF} =$	$u_{FFI} =$		
$v_{AAD} =$	$v_{DDG} =$	$v_{CCF} =$	$v_{FFI} =$		
$\phi_{AAD} =$	$\phi_{DDG} =$	$\phi_{CCF} =$	$\phi_{FFI} =$		



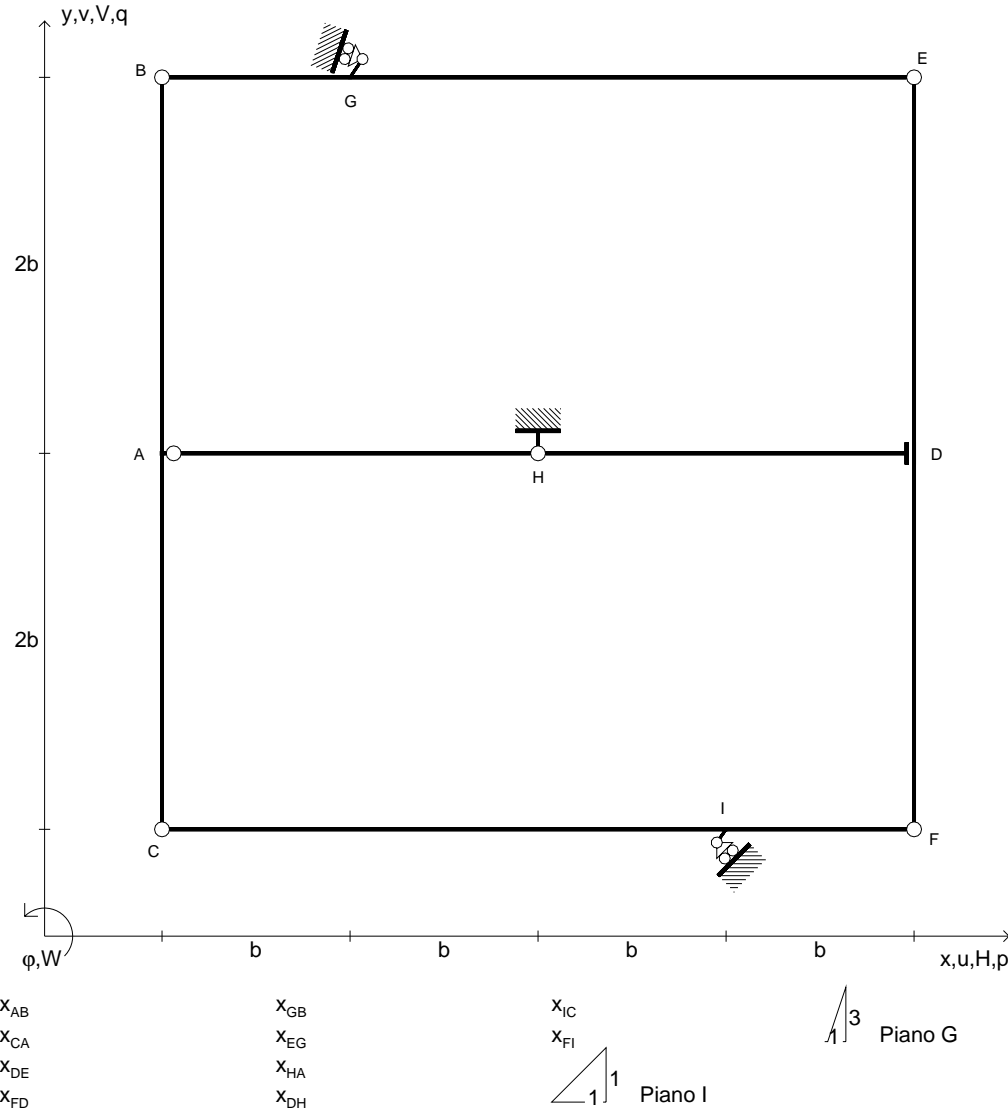
Svolgere l'analisi cinematica (geometrica e analitica).
Tracciare il meccanismo o i meccanismi della struttura.
Tracciare le mappe degli spost. orizzontali e verticali.

Calcolare il meccanismo o i meccanismi della struttura.
 $J_{YZ} - x_{YZ} - \theta_{YZ}$ riferimento locale asta YZ con origine in Y.
 Piano di scorrimento del vincolo con inclinazione assegnata.
 @ Adolfo Zavelani Rossi, Politecnico di Milano, vers.21.02.12

SPOSTAMENTI RIGIDI DELLE ASTE

$u_{AAB} =$	$u_{CCD} =$	$u_{EEC} =$	$u_{FFG} =$	$u_{HHF} =$	$u_{DDI} =$
$v_{AAB} =$	$v_{CCD} =$	$v_{EEC} =$	$v_{FFG} =$	$v_{HHF} =$	$v_{DDI} =$
$\phi_{AAB} =$	$\phi_{CCD} =$	$\phi_{EEC} =$	$\phi_{FFG} =$	$\phi_{HHF} =$	$\phi_{DDI} =$
$u_{GGD} =$	$u_{EEA} =$	$u_{HHE} =$	$u_{BBI} =$		
$v_{GGD} =$	$v_{EEA} =$	$v_{HHE} =$	$v_{BBI} =$		
$\phi_{GGD} =$	$\phi_{EEA} =$	$\phi_{HHE} =$	$\phi_{BBI} =$		

@ Adolfo Zavelani Rossi, Politecnico di Milano, vers.21.02.12

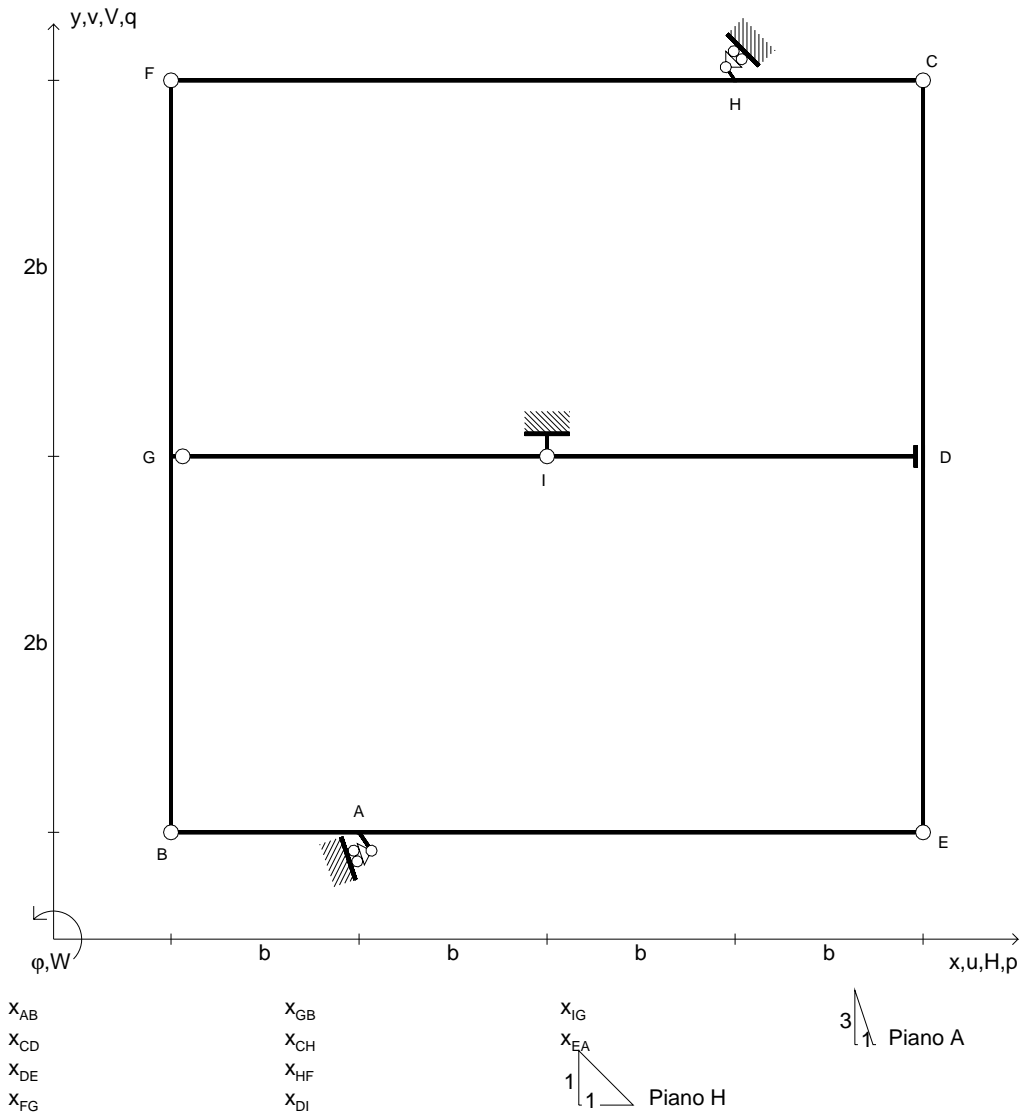


Svolgere l'analisi cinematica (geometrica e analitica).
Tracciare il meccanismo o i meccanismi della struttura.
Tracciare le mappe degli spost. orizzontali e verticali.

Calcolare il meccanismo o i meccanismi della struttura.
 $J_{YZ} - x_{YZ} - \theta_{YZ}$ riferimento locale asta YZ con origine in Y.
Piano di scorrimento del vincolo con inclinazione assegnata.
@ Adolfo Zavelani Rossi, Politecnico di Milano, vers.21.02.12

SPOSTAMENTI RIGIDI DELLE ASTE

$u_{AAB} =$	$u_{CCA} =$	$u_{DDE} =$	$u_{FFD} =$	$u_{GGB} =$	$u_{EEG} =$
$v_{AAB} =$	$v_{CCA} =$	$v_{DDE} =$	$v_{FFD} =$	$v_{GGB} =$	$v_{EEG} =$
$\phi_{AAB} =$	$\phi_{CCA} =$	$\phi_{DDE} =$	$\phi_{FFD} =$	$\phi_{GGB} =$	$\phi_{EEG} =$
$u_{HHA} =$	$u_{DDH} =$	$u_{IIC} =$	$u_{FFI} =$		
$v_{HHA} =$	$v_{DDH} =$	$v_{IIC} =$	$v_{FFI} =$		
$\phi_{HHA} =$	$\phi_{DDH} =$	$\phi_{IIC} =$	$\phi_{FFI} =$		



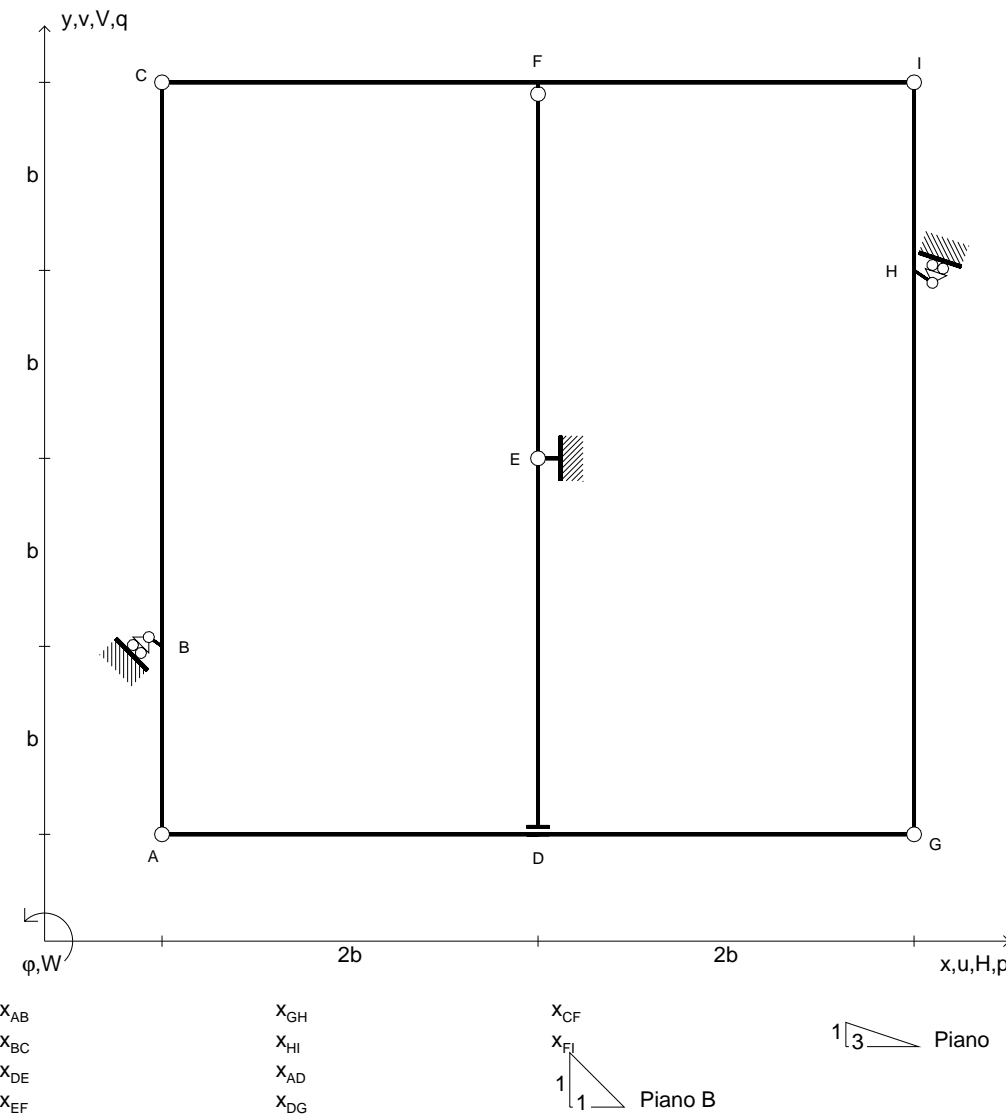
Svolgere l'analisi cinematica (geometrica e analitica).
Tracciare il meccanismo o i meccanismi della struttura.
Tracciare le mappe degli spost. orizzontali e verticali.

Calcolare il meccanismo o i meccanismi della struttura.
 $J_{YZ} - x_{YZ} - \theta_{YZ}$ riferimento locale asta YZ con origine in Y.
 Piano di scorrimento del vincolo con inclinazione assegnata.
 @ Adolfo Zavelani Rossi, Politecnico di Milano, vers.21.02.12

SPOSTAMENTI RIGIDI DELLE ASTE

$U_{AAB} =$	$U_{CCD} =$	$U_{DDE} =$	$U_{FFG} =$	$U_{GGB} =$	$U_{CCH} =$
$V_{AAB} =$	$V_{CCD} =$	$V_{DDE} =$	$V_{FFG} =$	$V_{GGB} =$	$V_{CCH} =$
$\Phi_{AAB} =$	$\Phi_{CCD} =$	$\Phi_{DDE} =$	$\Phi_{FFG} =$	$\Phi_{GGB} =$	$\Phi_{CCH} =$
$U_{HHF} =$	$U_{DDI} =$	$U_{IIG} =$	$U_{EEA} =$		
$V_{HHF} =$	$V_{DDI} =$	$V_{IIG} =$	$V_{EEA} =$		
$\Phi_{HHF} =$	$\Phi_{DDI} =$	$\Phi_{IIG} =$	$\Phi_{EEA} =$		

@ Adolfo Zavelani Rossi, Politecnico di Milano, vers.21.02.12

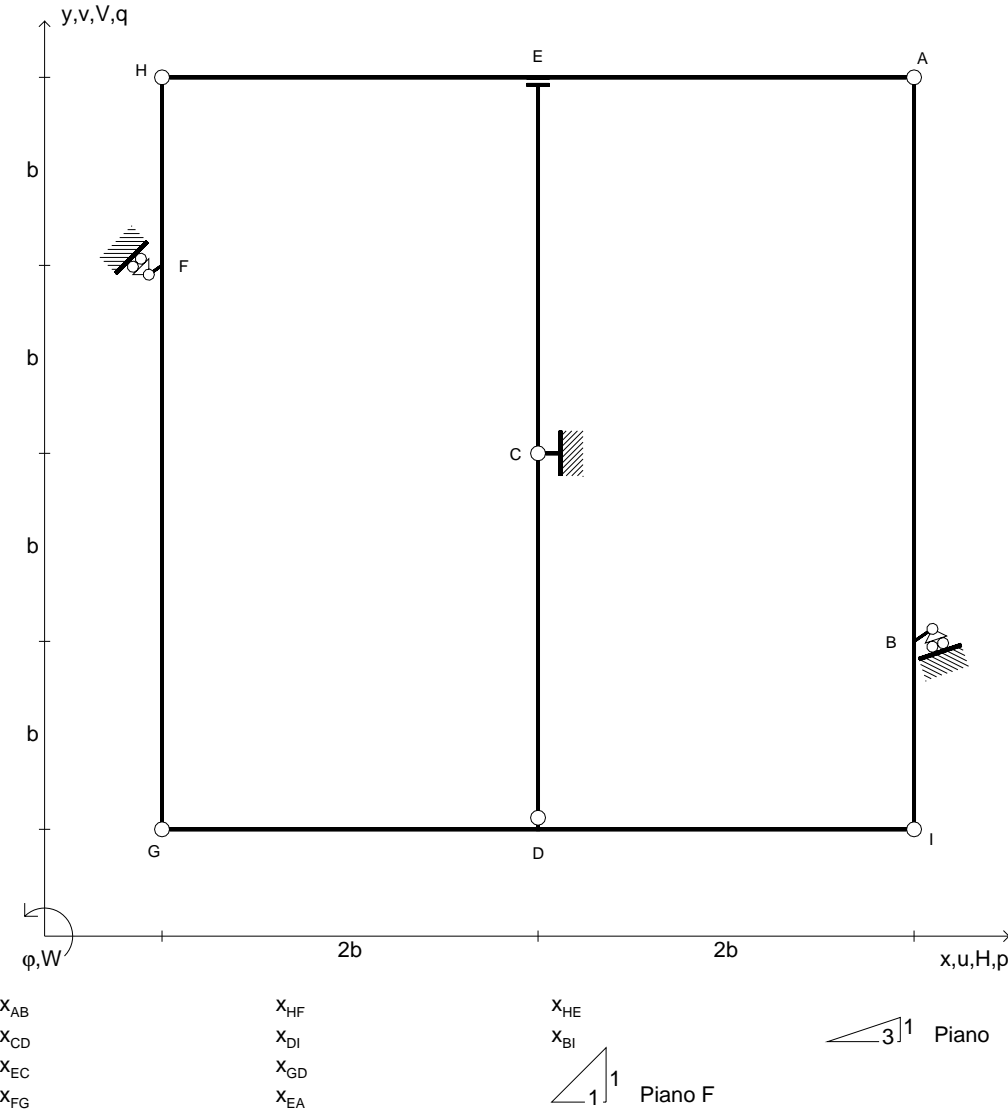


SPOSTAMENTI RIGIDI DELLE ASTE

$u_{AAB} =$	$u_{BBC} =$	$u_{DDE} =$	$u_{EEF} =$	$u_{GGH} =$	$u_{HHI} =$
$v_{AAB} =$	$v_{BBC} =$	$v_{DDE} =$	$v_{EEF} =$	$v_{GGH} =$	$v_{HHI} =$
$\varphi_{AAB} =$	$\varphi_{BBC} =$	$\varphi_{DDE} =$	$\varphi_{EEF} =$	$\varphi_{GGH} =$	$\varphi_{HHI} =$
$u_{AAD} =$	$u_{DDG} =$	$u_{CCF} =$	$u_{FFI} =$		
$v_{AAD} =$	$v_{DDG} =$	$v_{CCF} =$	$v_{FFI} =$		
$\varphi_{AAD} =$	$\varphi_{DDG} =$	$\varphi_{CCF} =$	$\varphi_{FFI} =$		

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

Calcolare il meccanismo o i meccanismi della struttura.
 $J_{YZ} - x_{YZ} - \theta_{YZ}$ riferimento locale asta YZ con origine in Y.
Piano di scorrimento del vincolo con inclinazione assegnata.
@ Adolfo Zavelani Rossi, Politecnico di Milano, vers.21.02.12

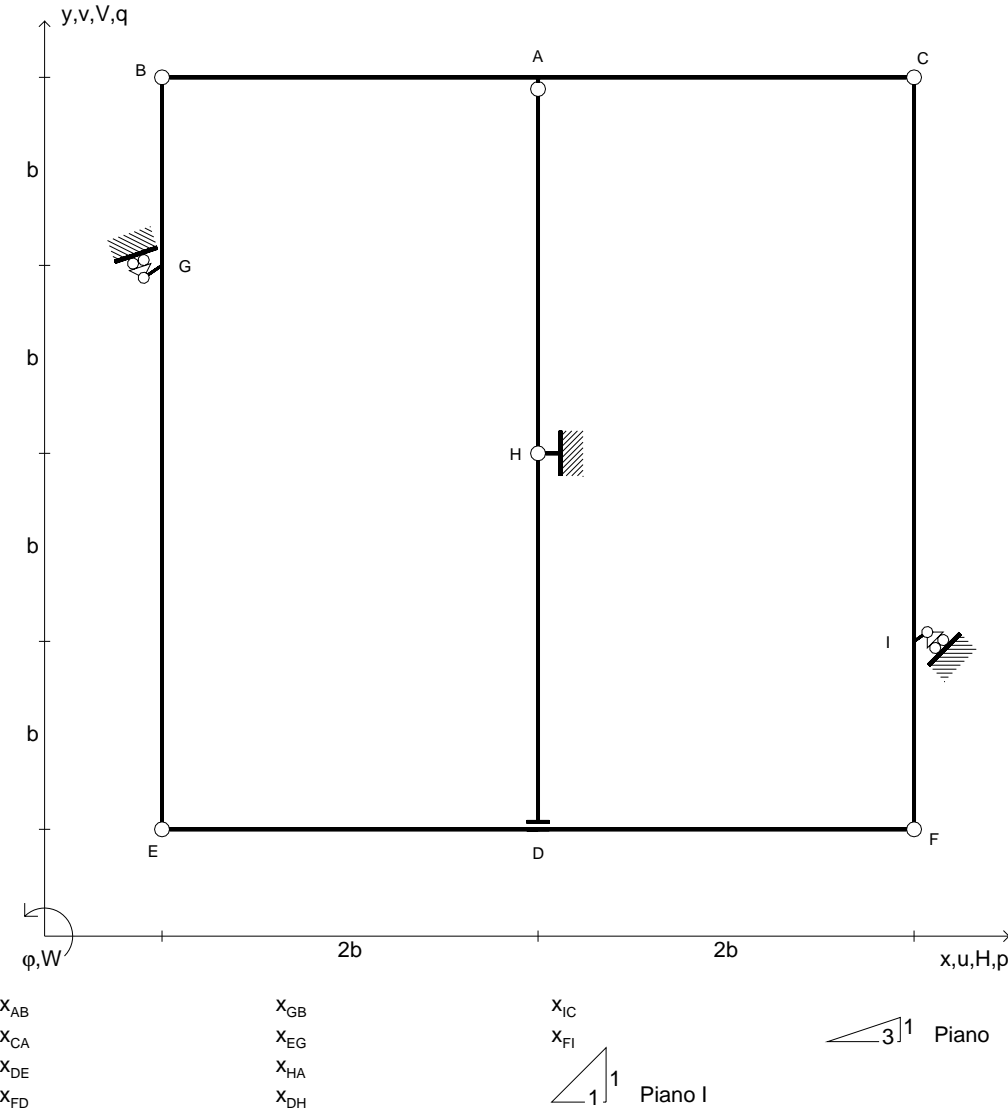


Svolgere l'analisi cinematica (geometrica e analitica).
Tracciare il meccanismo o i meccanismi della struttura.
Tracciare le mappe degli spost. orizzontali e verticali.

Calcolare il meccanismo o i meccanismi della struttura.
 $J_{YZ} - x_{YZ} - \theta_{YZ}$ riferimento locale asta YZ con origine in Y.
Piano di scorrimento del vincolo con inclinazione assegnata.
@ Adolfo Zavelani Rossi, Politecnico di Milano, vers.21.02.12

SPOSTAMENTI RIGIDI DELLE ASTE

$u_{AAB} =$	$u_{CCD} =$	$u_{EEC} =$	$u_{FFG} =$	$u_{HHF} =$	$u_{DDI} =$
$v_{AAB} =$	$v_{CCD} =$	$v_{EEC} =$	$v_{FFG} =$	$v_{HHF} =$	$v_{DDI} =$
$\phi_{AAB} =$	$\phi_{CCD} =$	$\phi_{EEC} =$	$\phi_{FFG} =$	$\phi_{HHF} =$	$\phi_{DDI} =$
$u_{GGD} =$	$u_{EEA} =$	$u_{HHE} =$	$u_{BBI} =$		
$v_{GGD} =$	$v_{EEA} =$	$v_{HHE} =$	$v_{BBI} =$		
$\phi_{GGD} =$	$\phi_{EEA} =$	$\phi_{HHE} =$	$\phi_{BBI} =$		

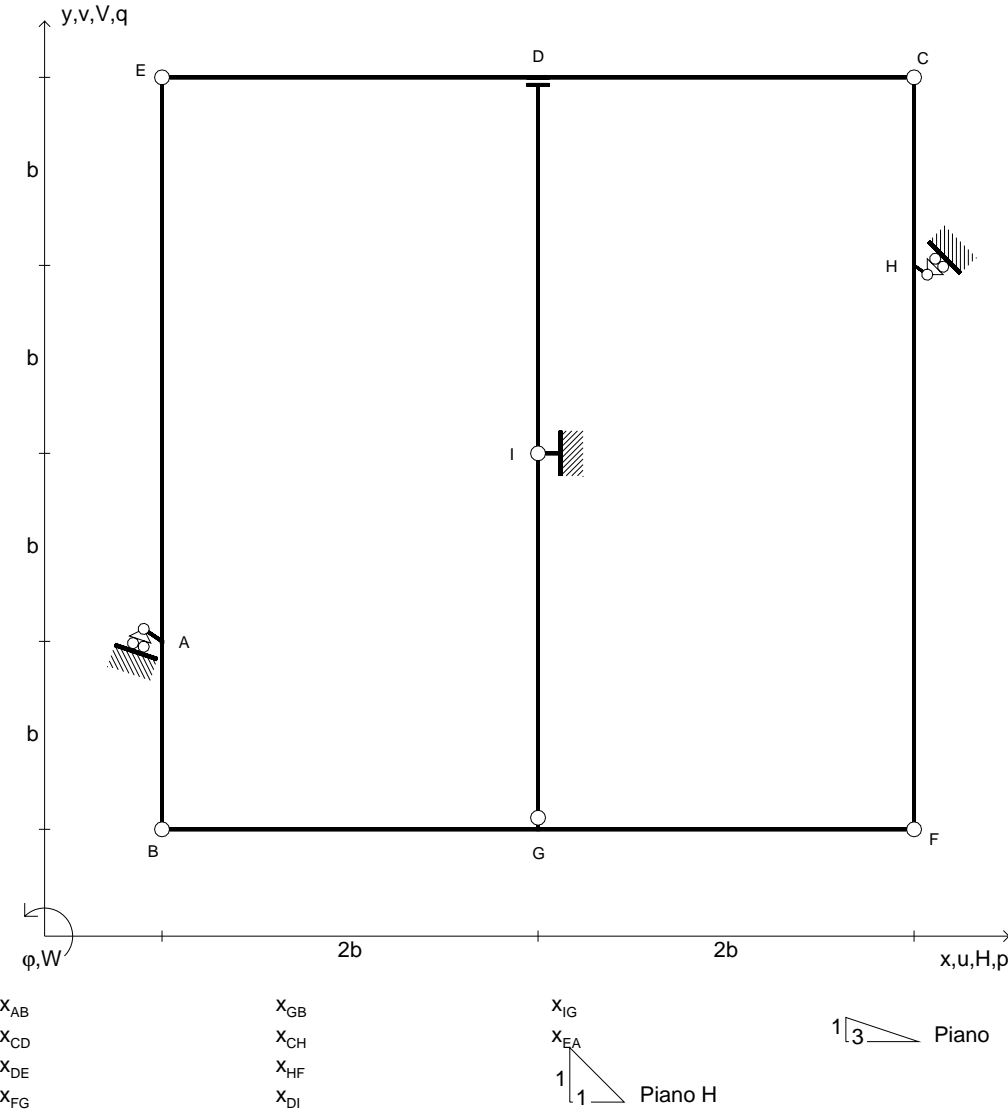


Svolgere l'analisi cinematica (geometrica e analitica).
Tracciare il meccanismo o i meccanismi della struttura.
Tracciare le mappe degli spost. orizzontali e verticali.

Calcolare il meccanismo o i meccanismi della struttura.
 $J_{YZ} - x_{YZ} - \theta_{YZ}$ riferimento locale asta YZ con origine in Y.
Piano di scorrimento del vincolo con inclinazione assegnata.
@ Adolfo Zavelani Rossi, Politecnico di Milano, vers.21.02.12

SPOSTAMENTI RIGIDI DELLE ASTE

$u_{AAB} =$	$u_{CCA} =$	$u_{DDE} =$	$u_{FFD} =$	$u_{GGB} =$	$u_{EEG} =$
$v_{AAB} =$	$v_{CCA} =$	$v_{DDE} =$	$v_{FFD} =$	$v_{GGB} =$	$v_{EEG} =$
$\phi_{AAB} =$	$\phi_{CCA} =$	$\phi_{DDE} =$	$\phi_{FFD} =$	$\phi_{GGB} =$	$\phi_{EEG} =$
$u_{HHA} =$	$u_{DDH} =$	$u_{IIC} =$	$u_{FFI} =$		
$v_{HHA} =$	$v_{DDH} =$	$v_{IIC} =$	$v_{FFI} =$		
$\phi_{HHA} =$	$\phi_{DDH} =$	$\phi_{IIC} =$	$\phi_{FFI} =$		

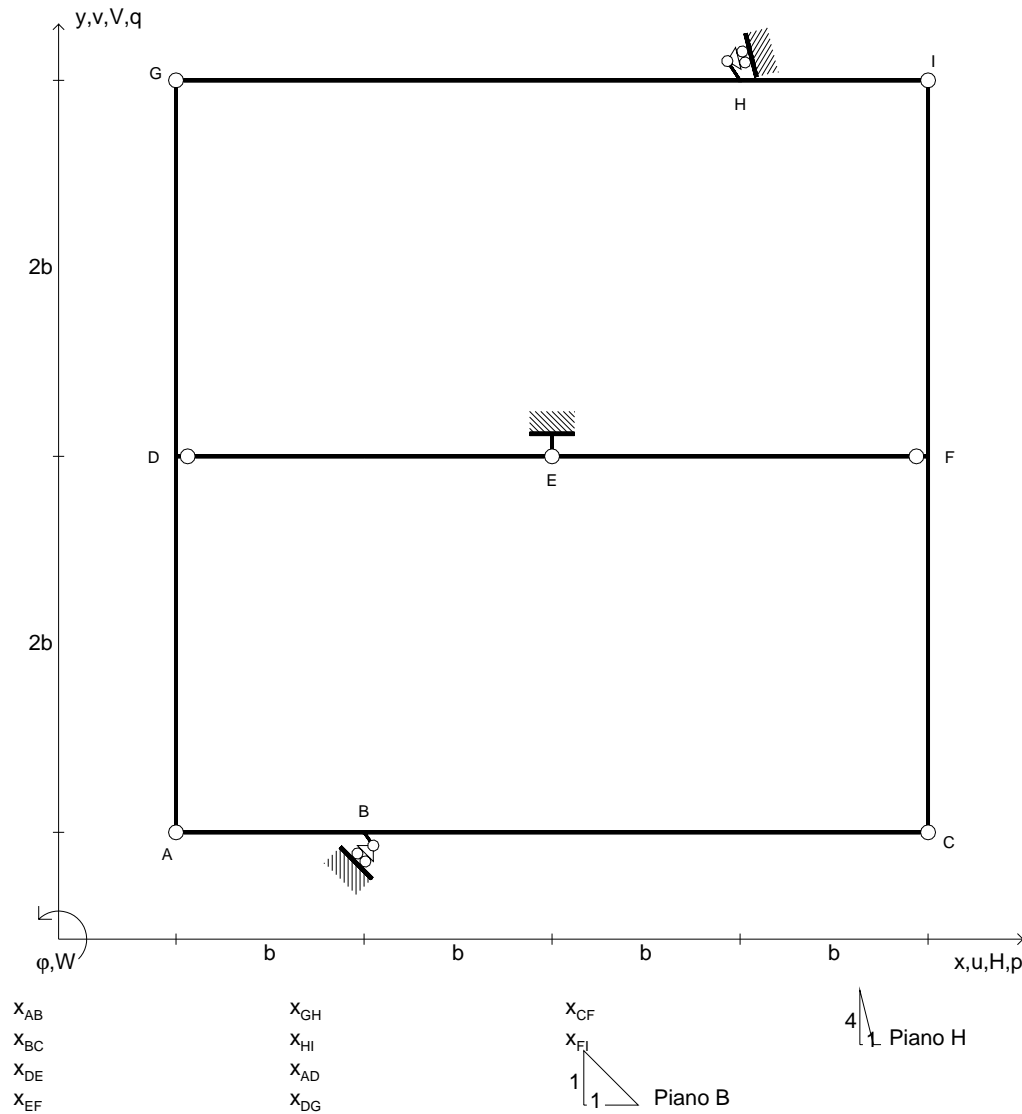


Svolgere l'analisi cinematica (geometrica e analitica).
Tracciare il meccanismo o i meccanismi della struttura.
Tracciare le mappe degli spost. orizzontali e verticali.

Calcolare il meccanismo o i meccanismi della struttura.
 $J_{YZ} - x_{YZ} - \theta_{YZ}$ riferimento locale asta YZ con origine in Y.
Piano di scorrimento del vincolo con inclinazione assegnata.
@ Adolfo Zavelani Rossi, Politecnico di Milano, vers.21.02.12

SPOSTAMENTI RIGIDI DELLE ASTE

$u_{AAB} =$	$u_{CCD} =$	$u_{DDE} =$	$u_{FFG} =$	$u_{GGB} =$	$u_{CCH} =$
$v_{AAB} =$	$v_{CCD} =$	$v_{DDE} =$	$v_{FFG} =$	$v_{GGB} =$	$v_{CCH} =$
$\phi_{AAB} =$	$\phi_{CCD} =$	$\phi_{DDE} =$	$\phi_{FFG} =$	$\phi_{GGB} =$	$\phi_{CCH} =$
$u_{HHF} =$	$u_{DDI} =$	$u_{IIG} =$	$u_{EEA} =$		
$v_{HHF} =$	$v_{DDI} =$	$v_{IIG} =$	$v_{EEA} =$		
$\phi_{HHF} =$	$\phi_{DDI} =$	$\phi_{IIG} =$	$\phi_{EEA} =$		



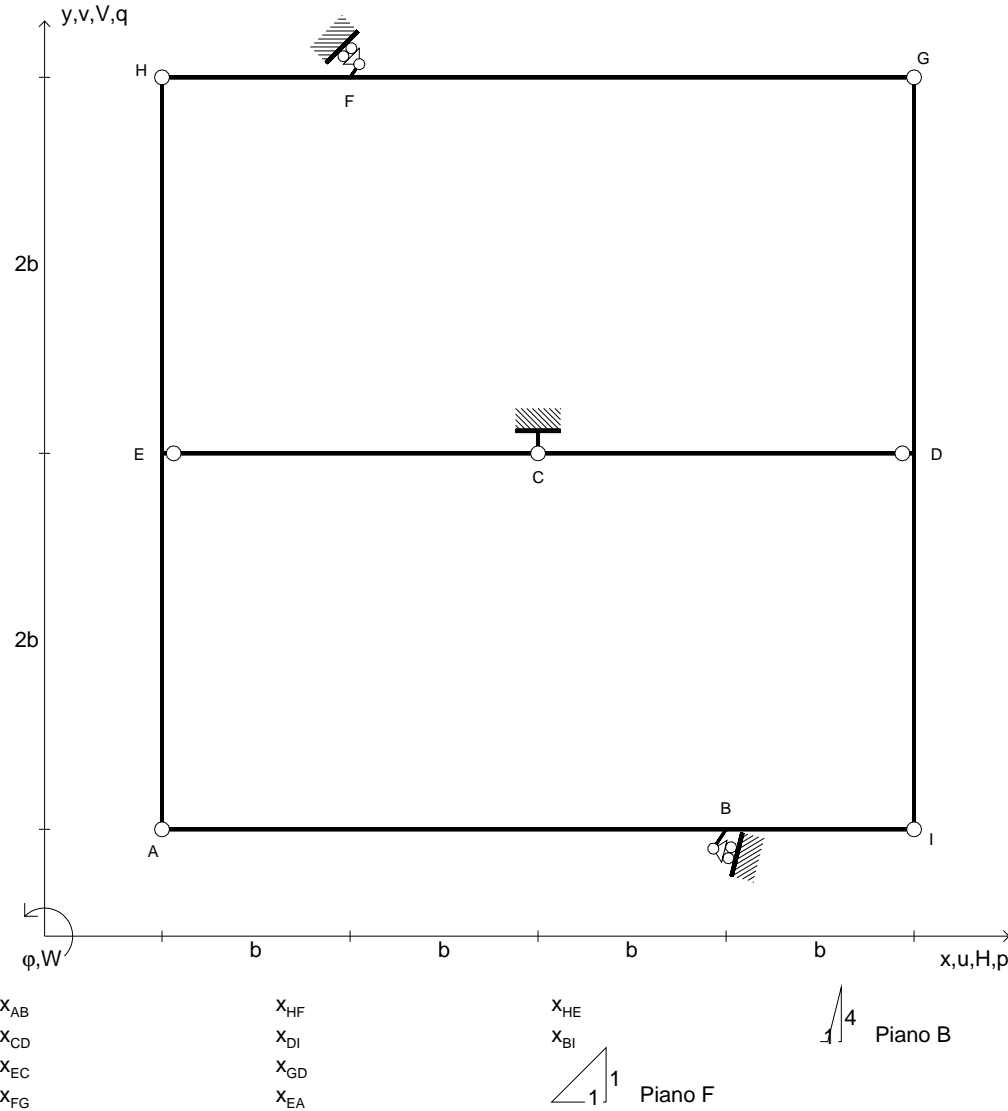
Svolgere l'analisi cinematica (geometrica e analitica).
Tracciare il meccanismo o i meccanismi della struttura.
Tracciare le mappe degli spost. orizzontali e verticali.

Calcolare il meccanismo o i meccanismi della struttura.
 $J_{YZ} - x_{YZ} - \theta_{YZ}$ riferimento locale asta YZ con origine in Y.
 Piano di scorrimento del vincolo con inclinazione assegnata.
 @ Adolfo Zavelani Rossi, Politecnico di Milano, vers.21.02.12

SPOSTAMENTI RIGIDI DELLE ASTE

$u_{AAB} =$	$u_{BBC} =$	$u_{DDE} =$	$u_{EEF} =$	$u_{GGH} =$
$v_{AAB} =$	$v_{BBC} =$	$v_{DDE} =$	$v_{EEF} =$	$v_{GGH} =$
$\phi_{AAB} =$	$\phi_{BBC} =$	$\phi_{DDE} =$	$\phi_{EEF} =$	$\phi_{GGH} =$
$u_{HHI} =$	$u_{AAD} =$	$u_{DDG} =$	$u_{CCF} =$	$u_{FFI} =$
$v_{HHI} =$	$v_{AAD} =$	$v_{DDG} =$	$v_{CCF} =$	$v_{FFI} =$
$\phi_{HHI} =$	$\phi_{AAD} =$	$\phi_{DDG} =$	$\phi_{CCF} =$	$\phi_{FFI} =$

@ Adolfo Zavelani Rossi, Politecnico di Milano, vers.21.02.12

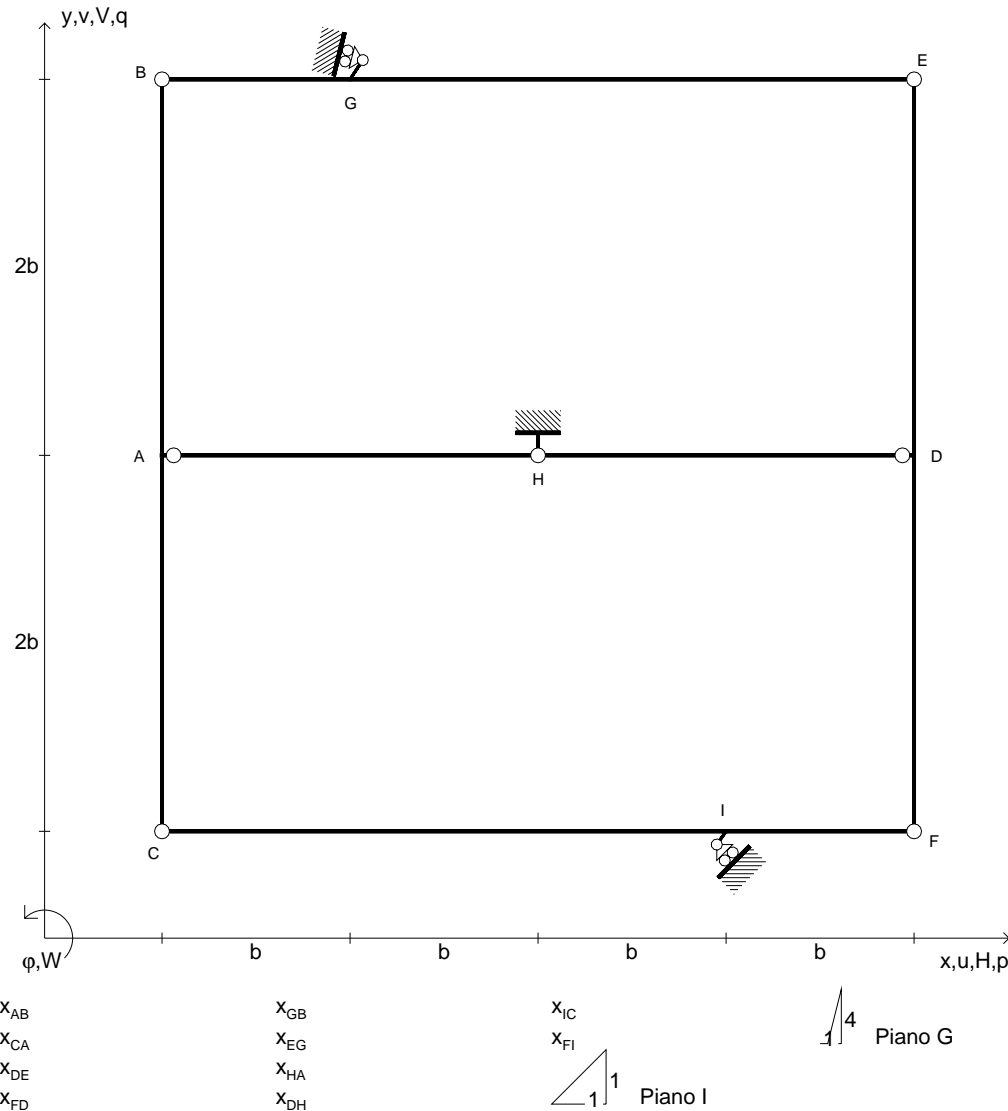


Svolgere l'analisi cinematica (geometrica e analitica).
Tracciare il meccanismo o i meccanismi della struttura.
Tracciare le mappe degli spost. orizzontali e verticali.

Calcolare il meccanismo o i meccanismi della struttura.
 $J_{YZ} - x_{YZ} - \theta_{YZ}$ riferimento locale asta YZ con origine in Y.
Piano di scorrimento del vincolo con inclinazione assegnata.
@ Adolfo Zavelani Rossi, Politecnico di Milano, vers.21.02.12

SPOSTAMENTI RIGIDI DELLE ASTE

$u_{AAB} =$	$u_{CCD} =$	$u_{EEC} =$	$u_{FFG} =$	$u_{HHF} =$
$v_{AAB} =$	$v_{CCD} =$	$v_{EEC} =$	$v_{FFG} =$	$v_{HHF} =$
$\phi_{AAB} =$	$\phi_{CCD} =$	$\phi_{EEC} =$	$\phi_{FFG} =$	$\phi_{HHF} =$
$u_{DDI} =$	$u_{GGD} =$	$u_{EEA} =$	$u_{HHE} =$	$u_{BBI} =$
$v_{DDI} =$	$v_{GGD} =$	$v_{EEA} =$	$v_{HHE} =$	$v_{BBI} =$
$\phi_{DDI} =$	$\phi_{GGD} =$	$\phi_{EEA} =$	$\phi_{HHE} =$	$\phi_{BBI} =$

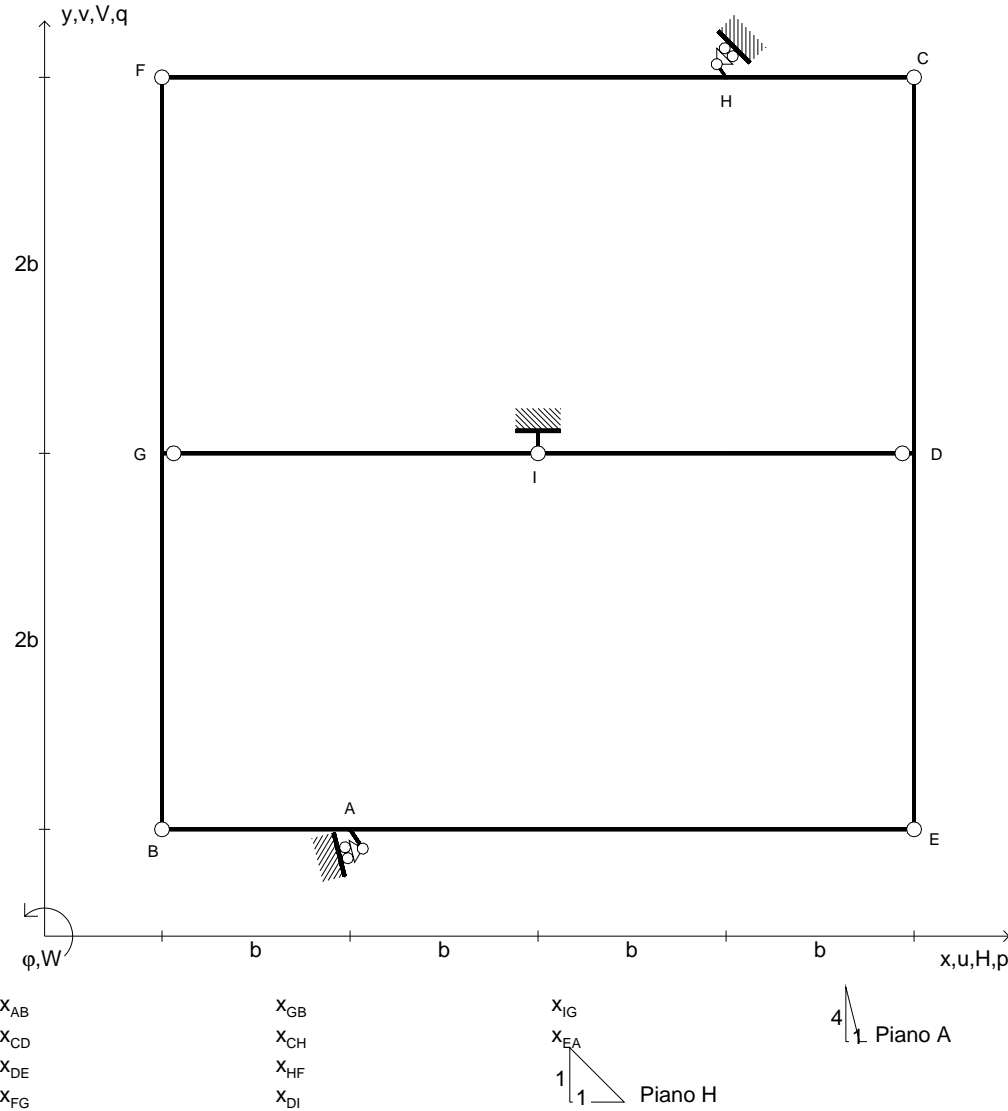


Svolgere l'analisi cinematica (geometrica e analitica).
Tracciare il meccanismo o i meccanismi della struttura.
Tracciare le mappe degli spost. orizzontali e verticali.

Calcolare il meccanismo o i meccanismi della struttura.
 $J_{YZ} - x_{YZ} - \theta_{YZ}$ riferimento locale asta YZ con origine in Y.
Piano di scorrimento del vincolo con inclinazione assegnata.
@ Adolfo Zavelani Rossi, Politecnico di Milano, vers.21.02.12

SPOSTAMENTI RIGIDI DELLE ASTE

$u_{AAB} =$	$u_{CCA} =$	$u_{DDE} =$	$u_{FFD} =$	$u_{GGB} =$	$u_{EEG} =$
$v_{AAB} =$	$v_{CCA} =$	$v_{DDE} =$	$v_{FFD} =$	$v_{GGB} =$	$v_{EEG} =$
$\phi_{AAB} =$	$\phi_{CCA} =$	$\phi_{DDE} =$	$\phi_{FFD} =$	$\phi_{GGB} =$	$\phi_{EEG} =$
$u_{HHA} =$	$u_{DDH} =$	$u_{IIC} =$	$u_{FFI} =$		
$v_{HHA} =$	$v_{DDH} =$	$v_{IIC} =$	$v_{FFI} =$		
$\phi_{HHA} =$	$\phi_{DDH} =$	$\phi_{IIC} =$	$\phi_{FFI} =$		

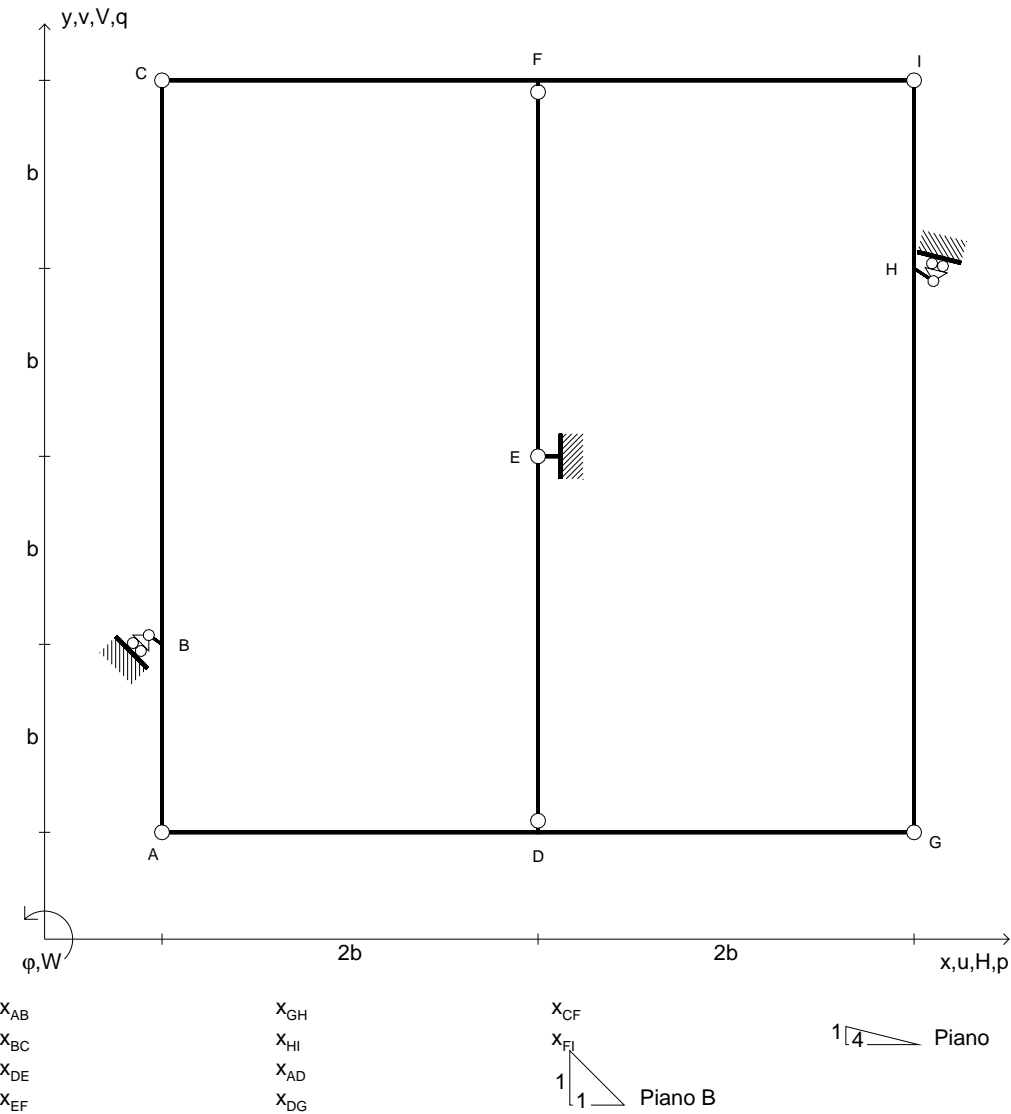


Svolgere l'analisi cinematica (geometrica e analitica).
Tracciare il meccanismo o i meccanismi della struttura.
Tracciare le mappe degli spost. orizzontali e verticali.

Calcolare il meccanismo o i meccanismi della struttura.
 $J_{YZ} - x_{YZ} - \theta_{YZ}$ riferimento locale asta YZ con origine in Y.
Piano di scorrimento del vincolo con inclinazione assegnata.
@ Adolfo Zavelani Rossi, Politecnico di Milano, vers.21.02.12

SPOSTAMENTI RIGIDI DELLE ASTE

$u_{AAB} =$	$u_{CCD} =$	$u_{DDE} =$	$u_{FFG} =$	$u_{GGB} =$	$u_{CCH} =$
$v_{AAB} =$	$v_{CCD} =$	$v_{DDE} =$	$v_{FFG} =$	$v_{GGB} =$	$v_{CCH} =$
$\phi_{AAB} =$	$\phi_{CCD} =$	$\phi_{DDE} =$	$\phi_{FFG} =$	$\phi_{GGB} =$	$\phi_{CCH} =$
$u_{HHF} =$	$u_{DDI} =$	$u_{IIG} =$	$u_{EEA} =$		
$v_{HHF} =$	$v_{DDI} =$	$v_{IIG} =$	$v_{EEA} =$		
$\phi_{HHF} =$	$\phi_{DDI} =$	$\phi_{IIG} =$	$\phi_{EEA} =$		

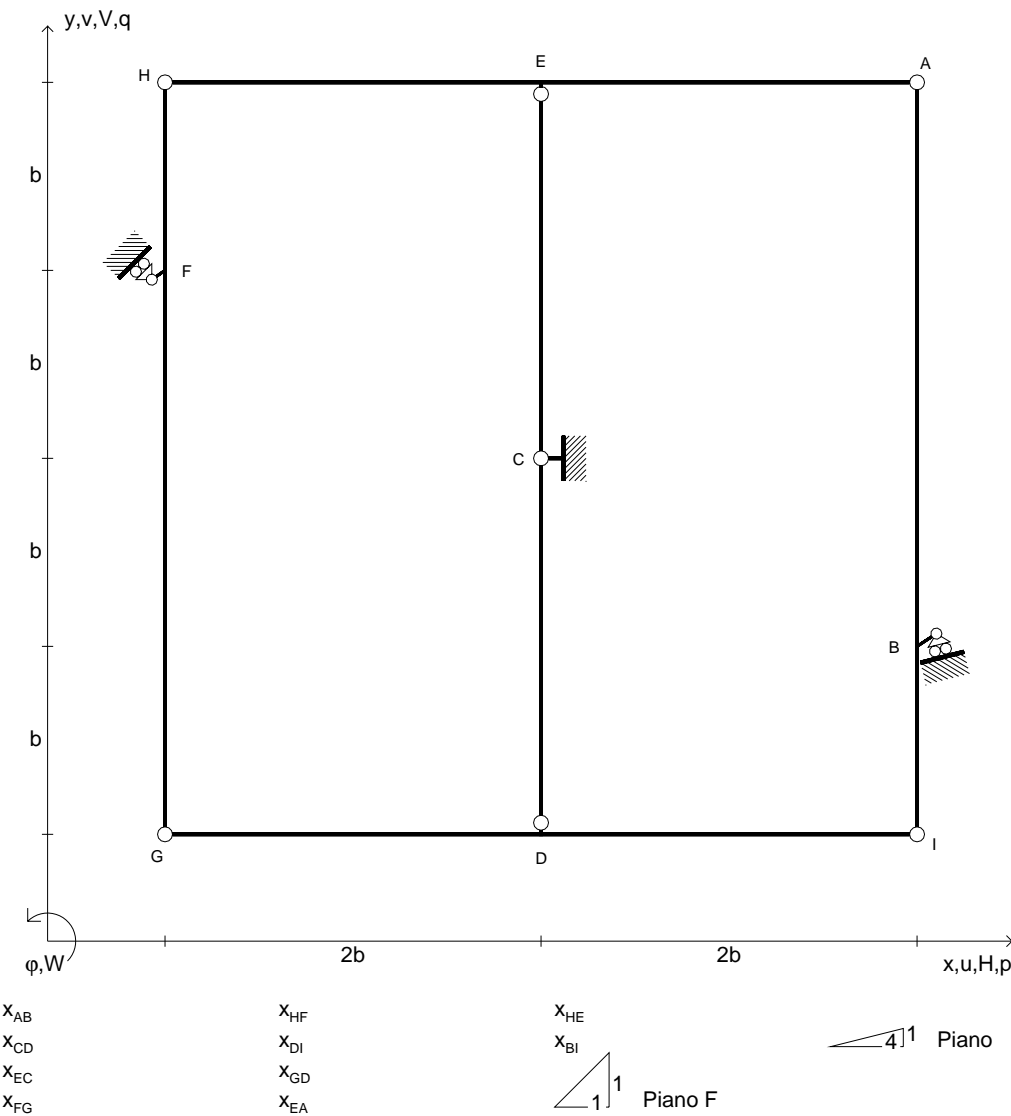


Svolgere l'analisi cinematica (geometrica e analitica).
Tracciare il meccanismo o i meccanismi della struttura.
Tracciare le mappe degli spost. orizzontali e verticali.

Calcolare il meccanismo o i meccanismi della struttura.
 $J_{YZ} - x_{YZ} - \theta_{YZ}$ riferimento locale asta YZ con origine in Y.
Piano di scorrimento del vincolo con inclinazione assegnata.
@ Adolfo Zavelani Rossi, Politecnico di Milano, vers.21.02.12

SPOSTAMENTI RIGIDI DELLE ASTE

$u_{AAB} =$	$u_{BBC} =$	$u_{DDE} =$	$u_{EEF} =$	$u_{GGH} =$
$v_{AAB} =$	$v_{BBC} =$	$v_{DDE} =$	$v_{EEF} =$	$v_{GGH} =$
$\phi_{AAB} =$	$\phi_{BBC} =$	$\phi_{DDE} =$	$\phi_{EEF} =$	$\phi_{GGH} =$
$u_{HHI} =$	$u_{AAD} =$	$u_{DDG} =$	$u_{CCF} =$	$u_{FFI} =$
$v_{HHI} =$	$v_{AAD} =$	$v_{DDG} =$	$v_{CCF} =$	$v_{FFI} =$
$\phi_{HHI} =$	$\phi_{AAD} =$	$\phi_{DDG} =$	$\phi_{CCF} =$	$\phi_{FFI} =$

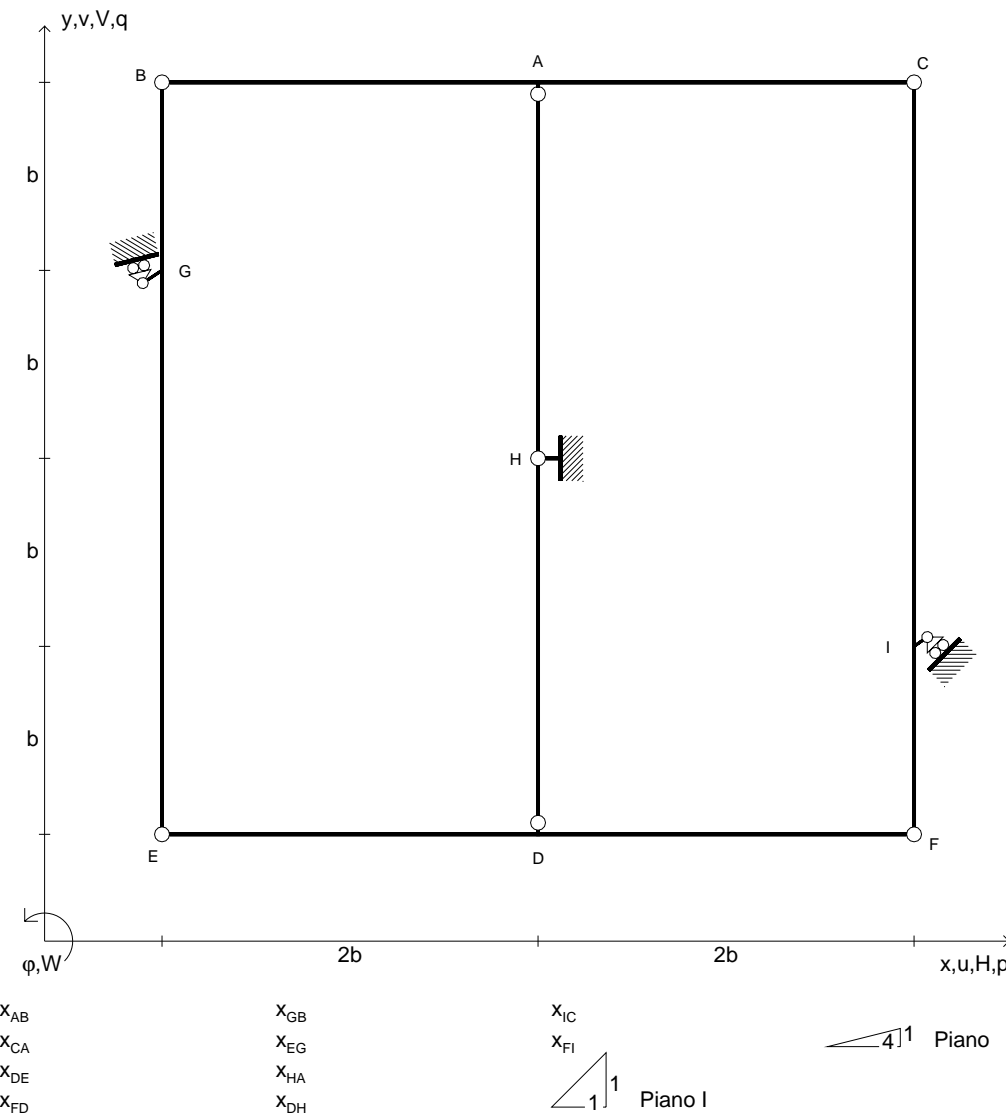


SPOSTAMENTI RIGIDI DELLE ASTE

$u_{AAB} =$	$u_{CCD} =$	$u_{EEC} =$	$u_{FFG} =$	$u_{HHF} =$
$v_{AAB} =$	$v_{CCD} =$	$v_{EEC} =$	$v_{FFG} =$	$v_{HHF} =$
$\phi_{AAB} =$	$\phi_{CCD} =$	$\phi_{EEC} =$	$\phi_{FFG} =$	$\phi_{HHF} =$
$u_{DDI} =$	$u_{GGD} =$	$u_{EEA} =$	$u_{HHE} =$	$u_{BBI} =$
$v_{DDI} =$	$v_{GGD} =$	$v_{EEA} =$	$v_{HHE} =$	$v_{BBI} =$
$\phi_{DDI} =$	$\phi_{GGD} =$	$\phi_{EEA} =$	$\phi_{HHE} =$	$\phi_{BBI} =$

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.
 $J_{YZ} - x_{YZ} - \theta_{YZ}$ riferimento locale asta YZ con origine in Y.
Piano di scorrimento del vincolo con inclinazione assegnata.
@ Adolfo Zavelani Rossi, Politecnico di Milano, vers.21.02.12

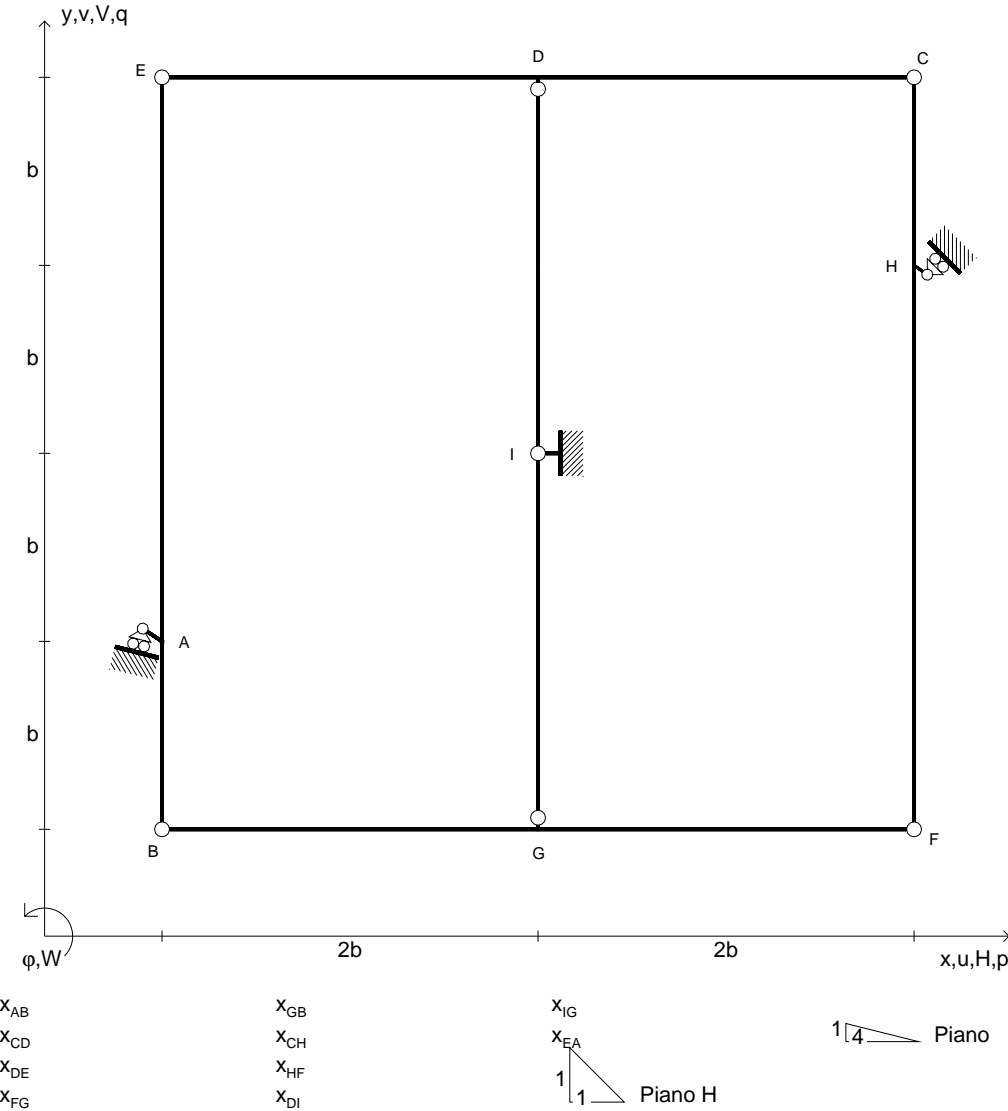


SPOSTAMENTI RIGIDI DELLE ASTE

$u_{AAB} =$	$u_{CCA} =$	$u_{DDE} =$	$u_{FFD} =$	$u_{GGB} =$	$u_{EEG} =$
$v_{AAB} =$	$v_{CCA} =$	$v_{DDE} =$	$v_{FFD} =$	$v_{GGB} =$	$v_{EEG} =$
$\phi_{AAB} =$	$\phi_{CCA} =$	$\phi_{DDE} =$	$\phi_{FFD} =$	$\phi_{GGB} =$	$\phi_{EEG} =$
$u_{HHA} =$	$u_{DDH} =$	$u_{IIC} =$	$u_{FFI} =$		
$v_{HHA} =$	$v_{DDH} =$	$v_{IIC} =$	$v_{FFI} =$		
$\phi_{HHA} =$	$\phi_{DDH} =$	$\phi_{IIC} =$	$\phi_{FFI} =$		

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

Calcolare il meccanismo o i meccanismi della struttura.
 $J_{YZ} - x_{YZ} - \theta_{YZ}$ riferimento locale asta YZ con origine in Y.
Piano di scorrimento del vincolo con inclinazione assegnata.
@ Adolfo Zavelani Rossi, Politecnico di Milano, vers.21.02.12

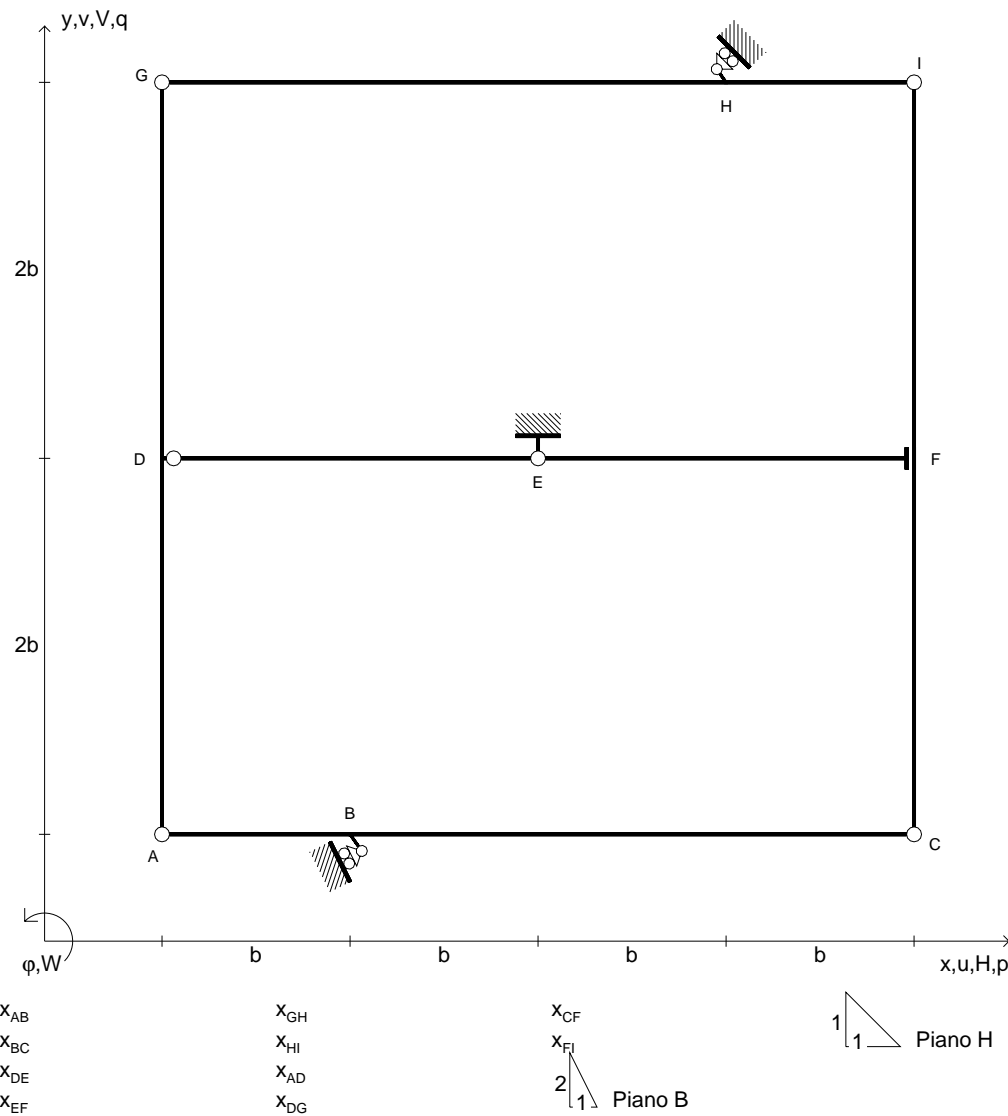


Svolgere l'analisi cinematica (geometrica e analitica).
Tracciare il meccanismo o i meccanismi della struttura.
Tracciare le mappe degli spost. orizzontali e verticali.

Calcolare il meccanismo o i meccanismi della struttura.
 $J_{YZ} - x_{YZ} - \theta_{YZ}$ riferimento locale asta YZ con origine in Y.
Piano di scorrimento del vincolo con inclinazione assegnata.
@ Adolfo Zavelani Rossi, Politecnico di Milano, vers.21.02.12

SPOSTAMENTI RIGIDI DELLE ASTE

$u_{AAB} =$	$u_{CCD} =$	$u_{DDE} =$	$u_{FFG} =$	$u_{GGB} =$	$u_{CCH} =$
$v_{AAB} =$	$v_{CCD} =$	$v_{DDE} =$	$v_{FFG} =$	$v_{GGB} =$	$v_{CCH} =$
$\varphi_{AAB} =$	$\varphi_{CCD} =$	$\varphi_{DDE} =$	$\varphi_{FFG} =$	$\varphi_{GGB} =$	$\varphi_{CCH} =$
$u_{HHF} =$	$u_{DDI} =$	$u_{IIG} =$	$u_{EEA} =$		
$v_{HHF} =$	$v_{DDI} =$	$v_{IIG} =$	$v_{EEA} =$		
$\varphi_{HHF} =$	$\varphi_{DDI} =$	$\varphi_{IIG} =$	$\varphi_{EEA} =$		

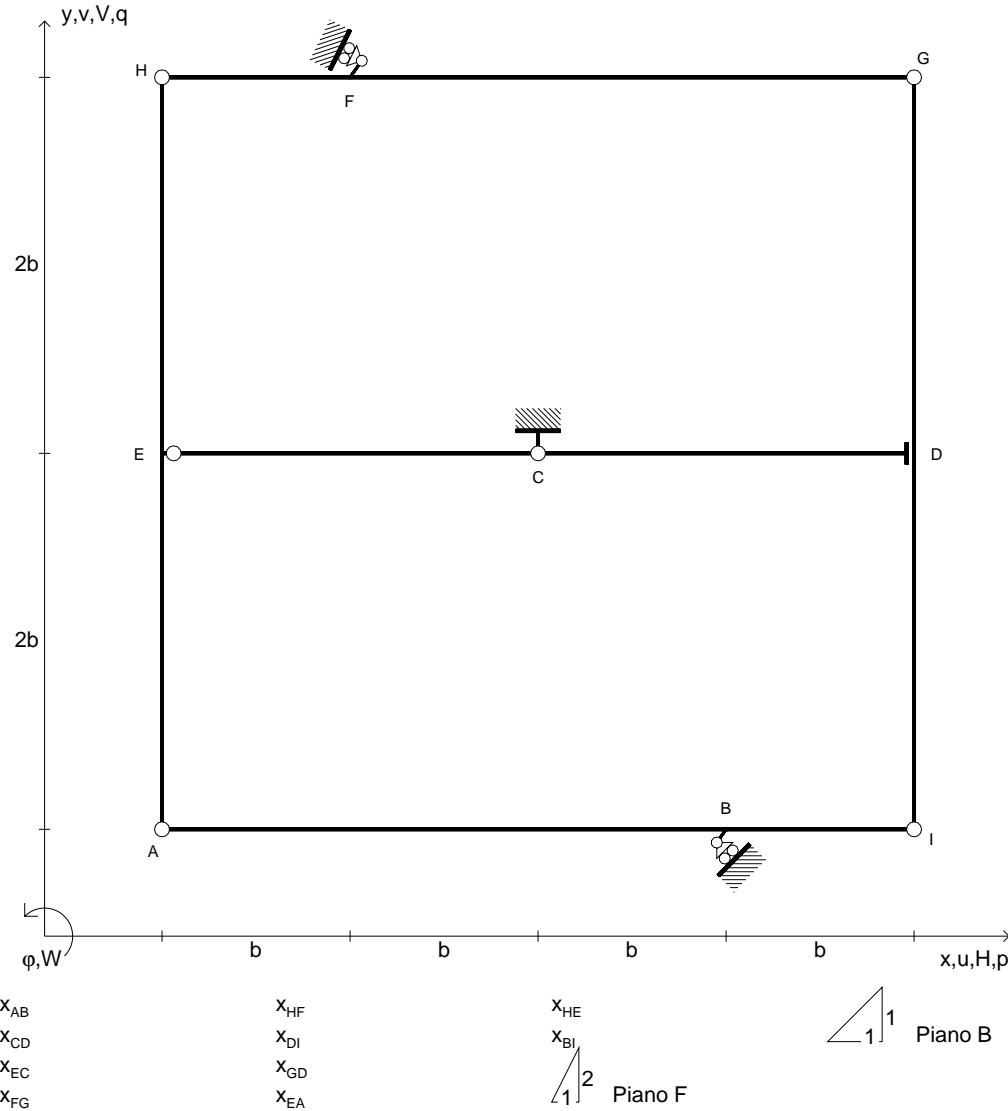


SPOSTAMENTI RIGIDI DELLE ASTE

$u_{AAB} =$	$u_{BBC} =$	$u_{DDE} =$	$u_{EEF} =$	$u_{GGH} =$	$u_{HHI} =$
$v_{AAB} =$	$v_{BBC} =$	$v_{DDE} =$	$v_{EEF} =$	$v_{GGH} =$	$v_{HHI} =$
$\varphi_{AAB} =$	$\varphi_{BBC} =$	$\varphi_{DDE} =$	$\varphi_{EEF} =$	$\varphi_{GGH} =$	$\varphi_{HHI} =$
$u_{AAD} =$	$u_{DDG} =$	$u_{CCF} =$	$u_{FFI} =$		
$v_{AAD} =$	$v_{DDG} =$	$v_{CCF} =$	$v_{FFI} =$		
$\varphi_{AAD} =$	$\varphi_{DDG} =$	$\varphi_{CCF} =$	$\varphi_{FFI} =$		

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

Calcolare il meccanismo o i meccanismi della struttura.
 $J_{YZ} - x_{YZ} - \theta_{YZ}$ riferimento locale asta YZ con origine in Y.
Piano di scorrimento del vincolo con inclinazione assegnata.
@ Adolfo Zavelani Rossi, Politecnico di Milano, vers.21.02.12

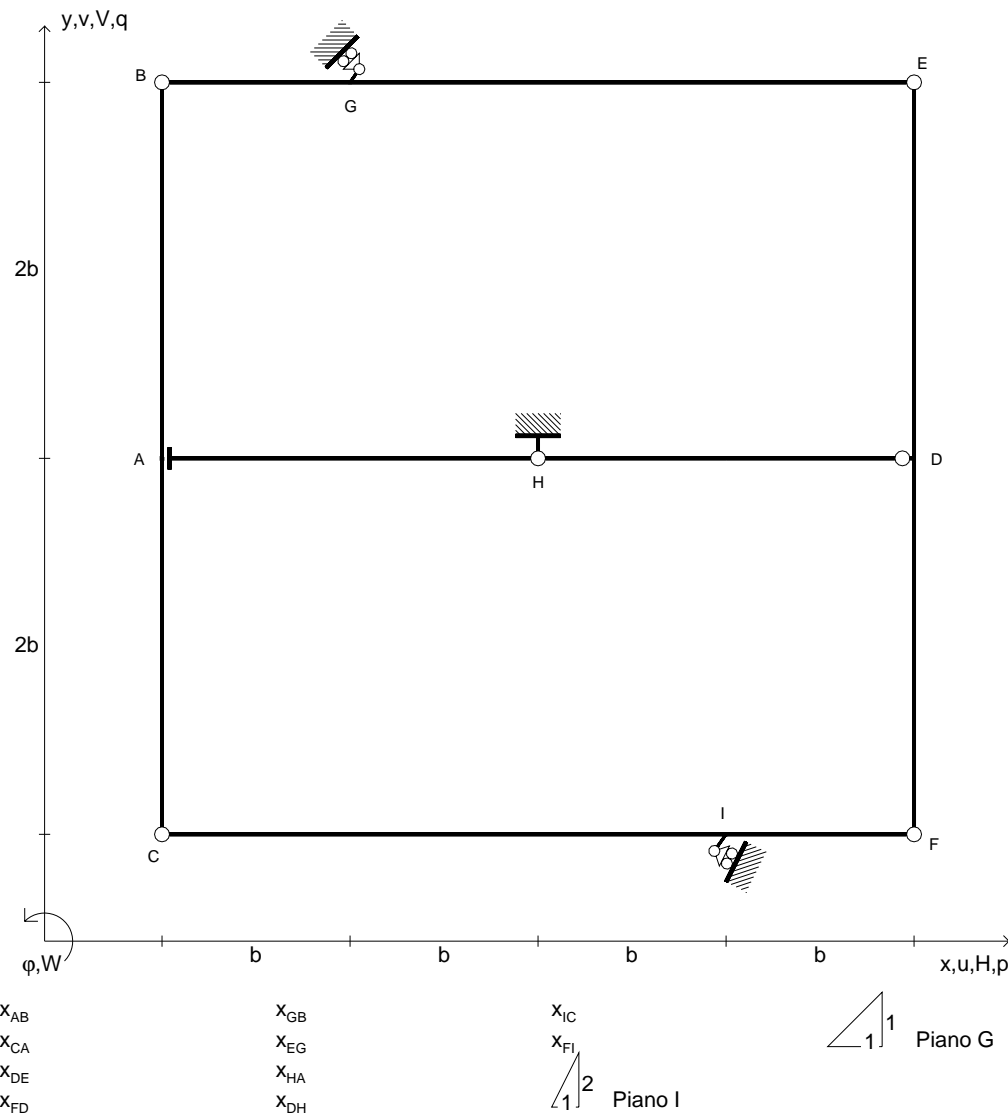


Svolgere l'analisi cinematica (geometrica e analitica).
Tracciare il meccanismo o i meccanismi della struttura.
Tracciare le mappe degli spost. orizzontali e verticali.

Calcolare il meccanismo o i meccanismi della struttura.
 $J_{YZ} - x_{YZ} - \theta_{YZ}$ riferimento locale asta YZ con origine in Y.
Piano di scorrimento del vincolo con inclinazione assegnata.
@ Adolfo Zavelani Rossi, Politecnico di Milano, vers.21.02.12

SPOSTAMENTI RIGIDI DELLE ASTE

$u_{AAB} =$	$u_{CCD} =$	$u_{EEC} =$	$u_{FFG} =$	$u_{HHF} =$	$u_{DDI} =$
$v_{AAB} =$	$v_{CCD} =$	$v_{EEC} =$	$v_{FFG} =$	$v_{HHF} =$	$v_{DDI} =$
$\varphi_{AAB} =$	$\varphi_{CCD} =$	$\varphi_{EEC} =$	$\varphi_{FFG} =$	$\varphi_{HHF} =$	$\varphi_{DDI} =$
$u_{GGD} =$	$u_{EEA} =$	$u_{HHE} =$	$u_{BBI} =$		
$v_{GGD} =$	$v_{EEA} =$	$v_{HHE} =$	$v_{BBI} =$		
$\varphi_{GGD} =$	$\varphi_{EEA} =$	$\varphi_{HHE} =$	$\varphi_{BBI} =$		

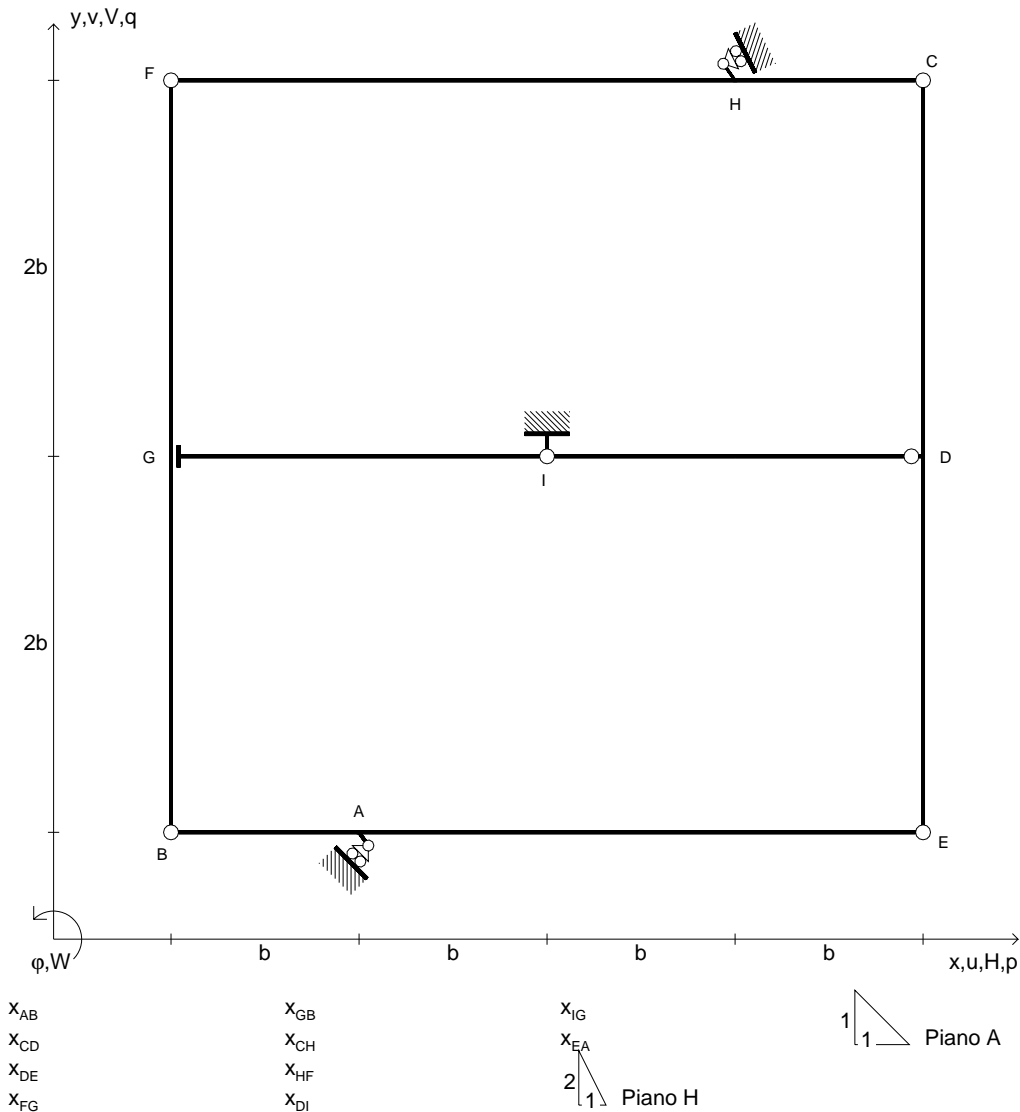


Svolgere l'analisi cinematica (geometrica e analitica).
Tracciare il meccanismo o i meccanismi della struttura.
Tracciare le mappe degli spost. orizzontali e verticali.

Calcolare il meccanismo o i meccanismi della struttura.
 $J_{YZ} - x_{YZ} - \theta_{YZ}$ riferimento locale asta YZ con origine in Y.
Piano di scorrimento del vincolo con inclinazione assegnata.
@ Adolfo Zavelani Rossi, Politecnico di Milano, vers.21.02.12

SPOSTAMENTI RIGIDI DELLE ASTE

$u_{AAB} =$	$u_{CCA} =$	$u_{DDE} =$	$u_{FFD} =$	$u_{GGB} =$	$u_{EEG} =$
$v_{AAB} =$	$v_{CCA} =$	$v_{DDE} =$	$v_{FFD} =$	$v_{GGB} =$	$v_{EEG} =$
$\phi_{AAB} =$	$\phi_{CCA} =$	$\phi_{DDE} =$	$\phi_{FFD} =$	$\phi_{GGB} =$	$\phi_{EEG} =$
$u_{HHA} =$	$u_{DDH} =$	$u_{IIC} =$	$u_{FFI} =$		
$v_{HHA} =$	$v_{DDH} =$	$v_{IIC} =$	$v_{FFI} =$		
$\phi_{HHA} =$	$\phi_{DDH} =$	$\phi_{IIC} =$	$\phi_{FFI} =$		



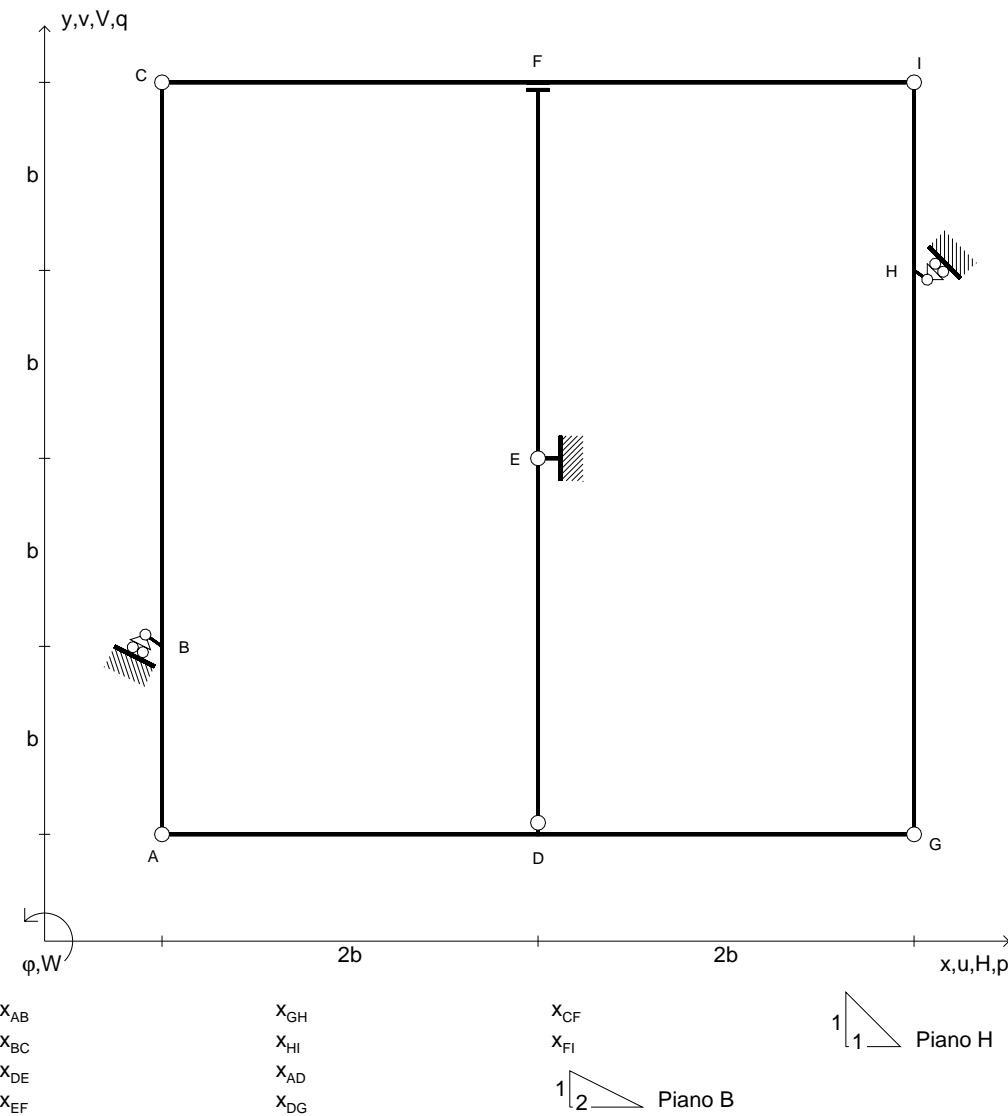
Svolgere l'analisi cinematica (geometrica e analitica).
Tracciare il meccanismo o i meccanismi della struttura.
Tracciare le mappe degli spost. orizzontali e verticali.

Calcolare il meccanismo o i meccanismi della struttura.
 $J_{YZ} - x_{YZ} - \theta_{YZ}$ riferimento locale asta YZ con origine in Y.
 Piano di scorrimento del vincolo con inclinazione assegnata.
 @ Adolfo Zavelani Rossi, Politecnico di Milano, vers.21.02.12

SPOSTAMENTI RIGIDI DELLE ASTE

$U_{AAB} =$	$U_{CCD} =$	$U_{DDE} =$	$U_{FFG} =$	$U_{GGB} =$	$U_{CCH} =$
$V_{AAB} =$	$V_{CCD} =$	$V_{DDE} =$	$V_{FFG} =$	$V_{GGB} =$	$V_{CCH} =$
$\Phi_{AAB} =$	$\Phi_{CCD} =$	$\Phi_{DDE} =$	$\Phi_{FFG} =$	$\Phi_{GGB} =$	$\Phi_{CCH} =$
$U_{HHF} =$	$U_{DDI} =$	$U_{IIG} =$	$U_{EEA} =$		
$V_{HHF} =$	$V_{DDI} =$	$V_{IIG} =$	$V_{EEA} =$		
$\Phi_{HHF} =$	$\Phi_{DDI} =$	$\Phi_{IIG} =$	$\Phi_{EEA} =$		

@ Adolfo Zavelani Rossi, Politecnico di Milano, vers.21.02.12

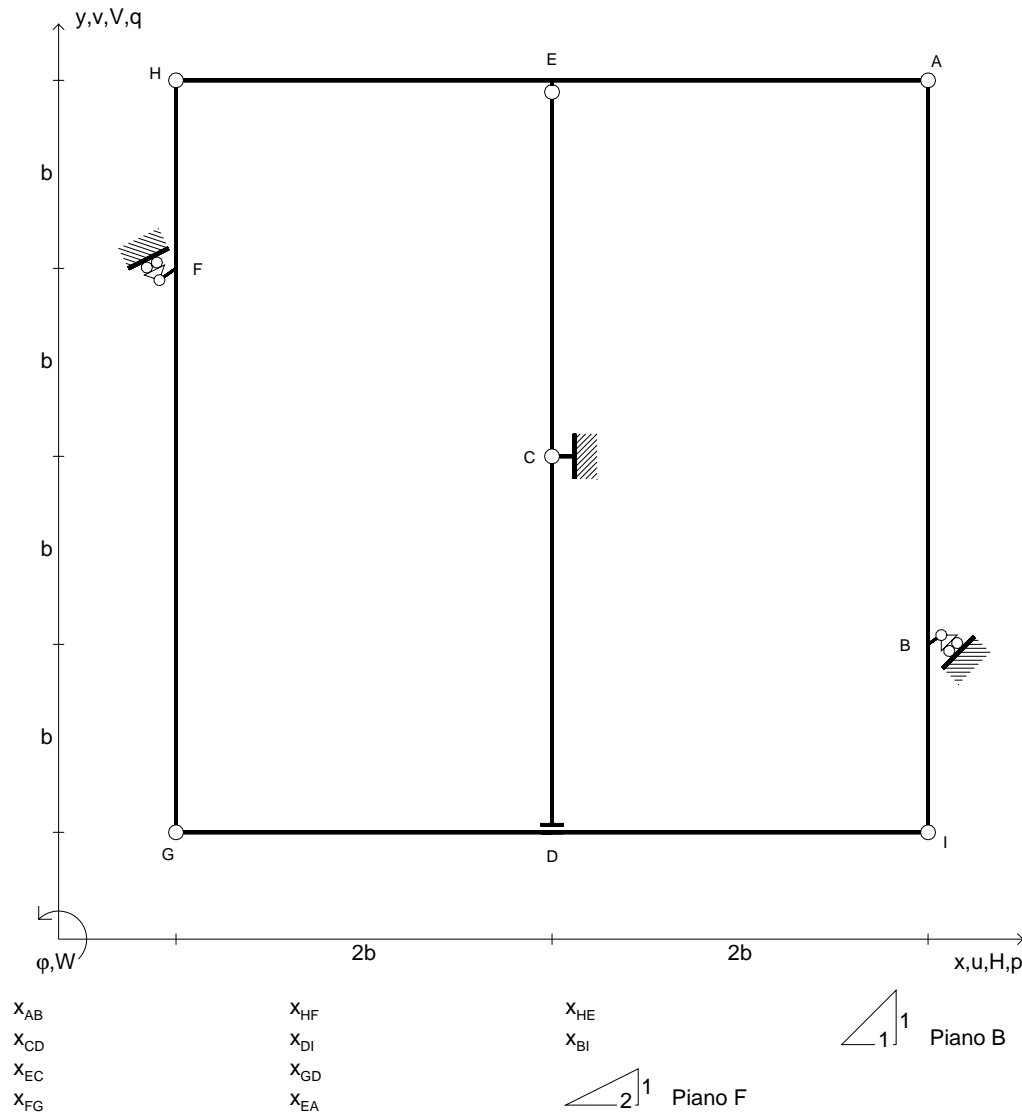


Svolgere l'analisi cinematica (geometrica e analitica).
Tracciare il meccanismo o i meccanismi della struttura.
Tracciare le mappe degli spost. orizzontali e verticali.

Calcolare il meccanismo o i meccanismi della struttura.
 $J_{YZ} - x_{YZ} - \theta_{YZ}$ riferimento locale asta YZ con origine in Y.
Piano di scorrimento del vincolo con inclinazione assegnata.
@ Adolfo Zavelani Rossi, Politecnico di Milano, vers.21.02.12

SPOSTAMENTI RIGIDI DELLE ASTE

$u_{AAB} =$	$u_{BBC} =$	$u_{DDE} =$	$u_{EEF} =$	$u_{GGH} =$	$u_{HHI} =$
$v_{AAB} =$	$v_{BBC} =$	$v_{DDE} =$	$v_{EEF} =$	$v_{GGH} =$	$v_{HHI} =$
$\phi_{AAB} =$	$\phi_{BBC} =$	$\phi_{DDE} =$	$\phi_{EEF} =$	$\phi_{GGH} =$	$\phi_{HHI} =$
$u_{AAD} =$	$u_{DDG} =$	$u_{CCF} =$	$u_{FFI} =$		
$v_{AAD} =$	$v_{DDG} =$	$v_{CCF} =$	$v_{FFI} =$		
$\phi_{AAD} =$	$\phi_{DDG} =$	$\phi_{CCF} =$	$\phi_{FFI} =$		



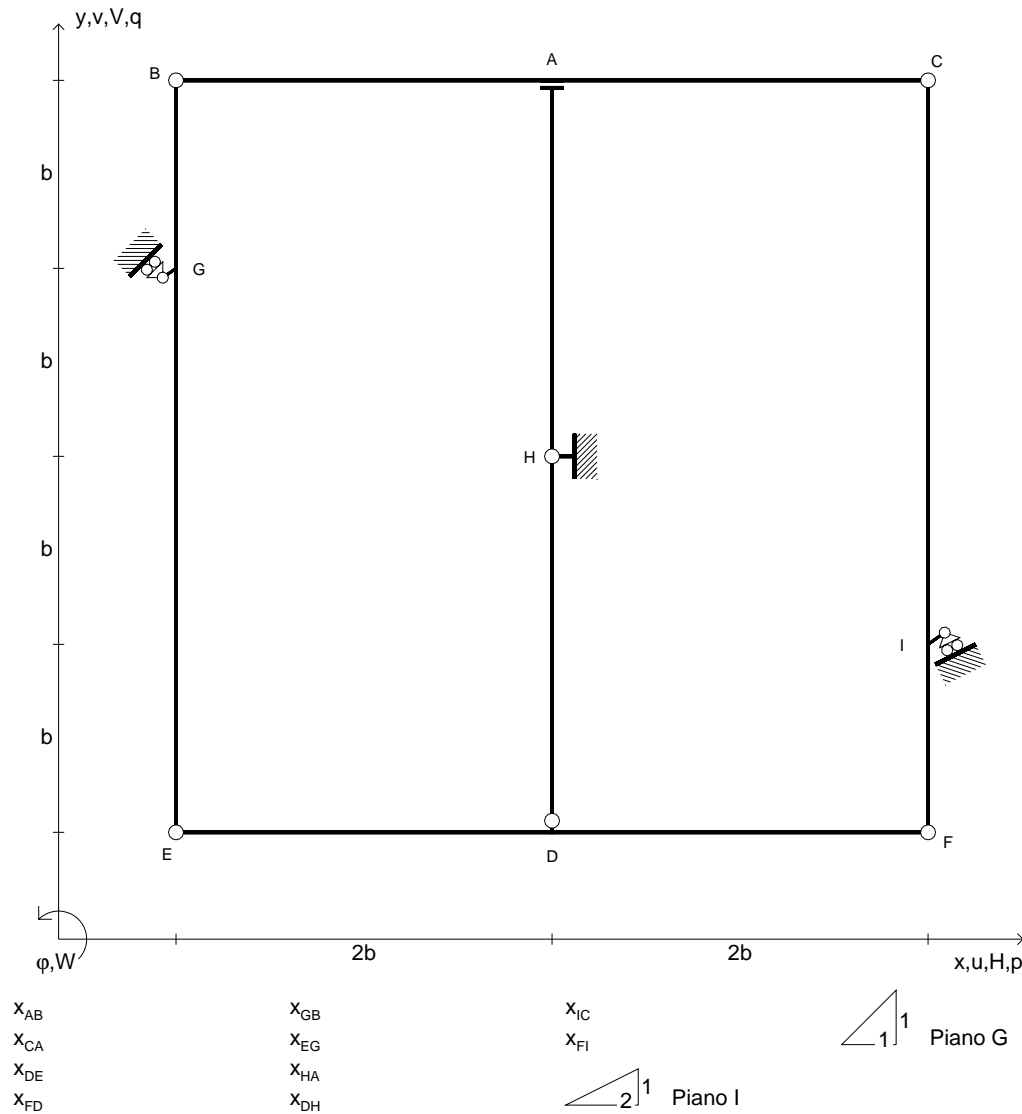
Svolgere l'analisi cinematica (geometrica e analitica).
Tracciare il meccanismo o i meccanismi della struttura.
Tracciare le mappe degli spost. orizzontali e verticali.

Calcolare il meccanismo o i meccanismi della struttura.
 $J_{YZ} - x_{YZ} - \theta_{YZ}$ riferimento locale asta YZ con origine in Y.
 Piano di scorrimento del vincolo con inclinazione assegnata.
 @ Adolfo Zavelani Rossi, Politecnico di Milano, vers.21.02.12

SPOSTAMENTI RIGIDI DELLE ASTE

$u_{AAB} =$	$u_{CCD} =$	$u_{EEC} =$	$u_{FFG} =$	$u_{HHF} =$	$u_{DDI} =$
$v_{AAB} =$	$v_{CCD} =$	$v_{EEC} =$	$v_{FFG} =$	$v_{HHF} =$	$v_{DDI} =$
$\phi_{AAB} =$	$\phi_{CCD} =$	$\phi_{EEC} =$	$\phi_{FFG} =$	$\phi_{HHF} =$	$\phi_{DDI} =$
$u_{GGD} =$	$u_{EEA} =$	$u_{HHE} =$	$u_{BBI} =$		
$v_{GGD} =$	$v_{EEA} =$	$v_{HHE} =$	$v_{BBI} =$		
$\phi_{GGD} =$	$\phi_{EEA} =$	$\phi_{HHE} =$	$\phi_{BBI} =$		

@ Adolfo Zavelani Rossi, Politecnico di Milano, vers.21.02.12



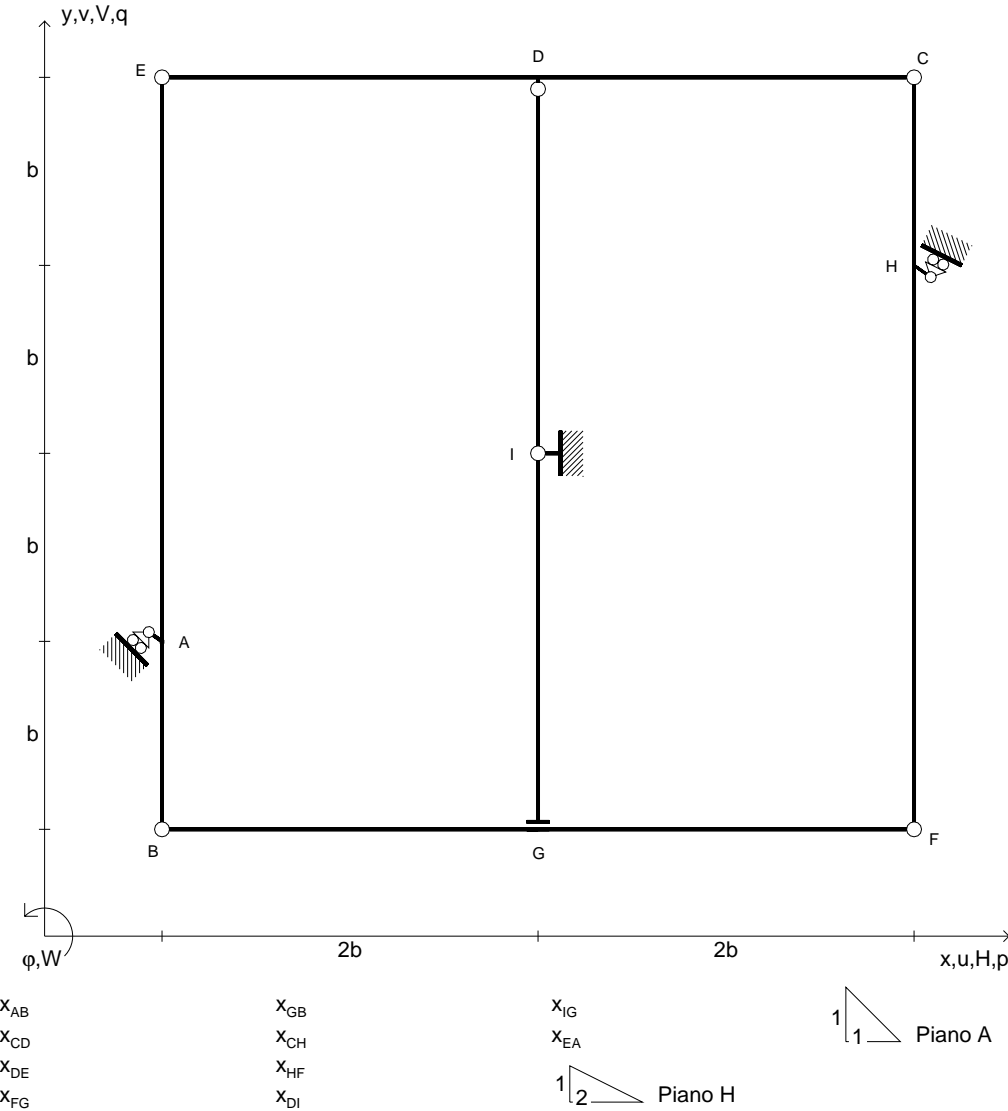
Svolgere l'analisi cinematica (geometrica e analitica).
Tracciare il meccanismo o i meccanismi della struttura.
Tracciare le mappe degli spost. orizzontali e verticali.

Calcolare il meccanismo o i meccanismi della struttura.
 $J_{YZ} - x_{YZ} - \theta_{YZ}$ riferimento locale asta YZ con origine in Y.
 Piano di scorrimento del vincolo con inclinazione assegnata.
 @ Adolfo Zavelani Rossi, Politecnico di Milano, vers.21.02.12

SPOSTAMENTI RIGIDI DELLE ASTE

$u_{AAB} =$	$u_{CCA} =$	$u_{DDE} =$	$u_{FFD} =$	$u_{GGB} =$	$u_{EEG} =$
$v_{AAB} =$	$v_{CCA} =$	$v_{DDE} =$	$v_{FFD} =$	$v_{GGB} =$	$v_{EEG} =$
$\phi_{AAB} =$	$\phi_{CCA} =$	$\phi_{DDE} =$	$\phi_{FFD} =$	$\phi_{GGB} =$	$\phi_{EEG} =$
$u_{HHA} =$	$u_{DDH} =$	$u_{IIC} =$	$u_{FFI} =$		
$v_{HHA} =$	$v_{DDH} =$	$v_{IIC} =$	$v_{FFI} =$		
$\phi_{HHA} =$	$\phi_{DDH} =$	$\phi_{IIC} =$	$\phi_{FFI} =$		

@ Adolfo Zavelani Rossi, Politecnico di Milano, vers.21.02.12

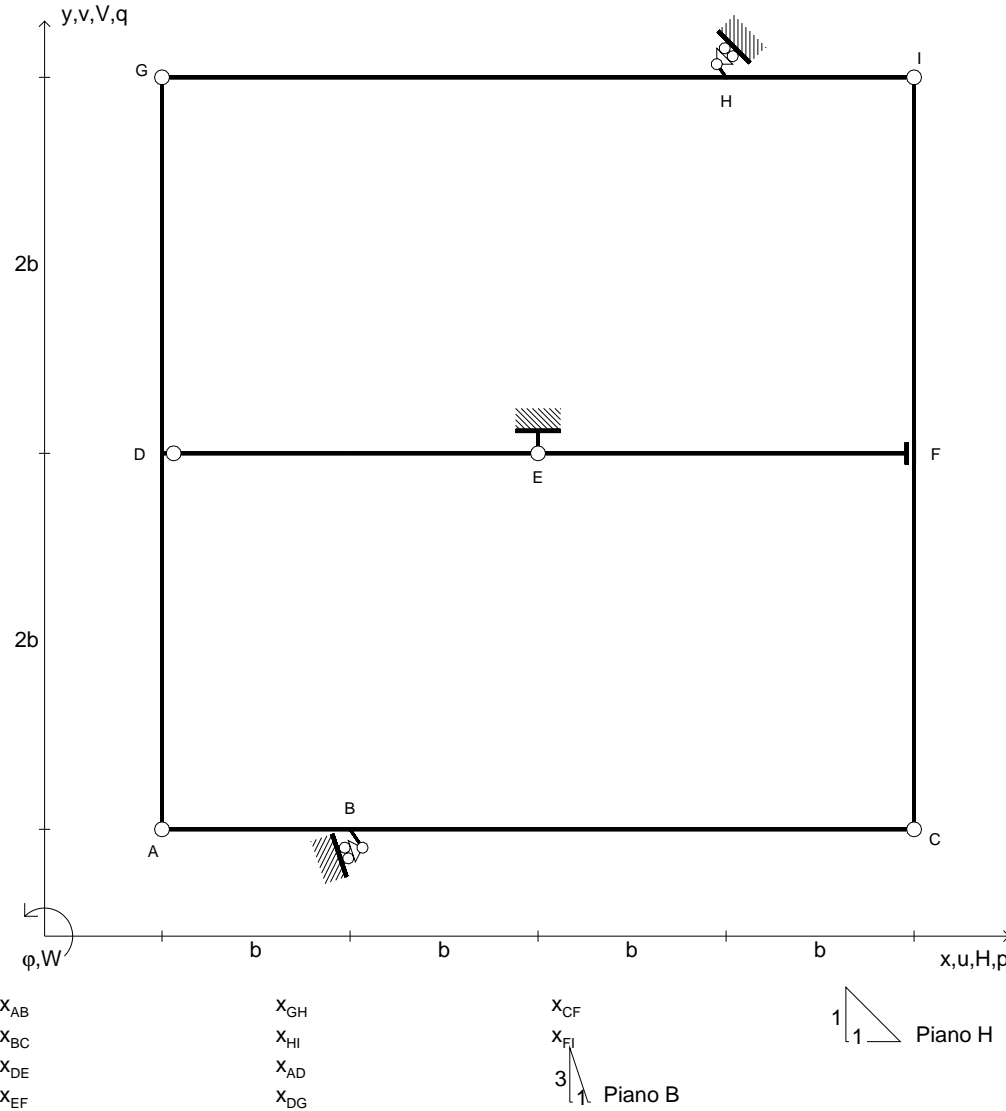


Svolgere l'analisi cinematica (geometrica e analitica).
Tracciare il meccanismo o i meccanismi della struttura.
Tracciare le mappe degli spost. orizzontali e verticali.

Calcolare il meccanismo o i meccanismi della struttura.
 $J_{YZ} - x_{YZ} - \theta_{YZ}$ riferimento locale asta YZ con origine in Y.
Piano di scorrimento del vincolo con inclinazione assegnata.
@ Adolfo Zavelani Rossi, Politecnico di Milano, vers.21.02.12

SPOSTAMENTI RIGIDI DELLE ASTE

$u_{AAB} =$	$u_{CCD} =$	$u_{DDE} =$	$u_{FFG} =$	$u_{GGB} =$	$u_{CCH} =$
$v_{AAB} =$	$v_{CCD} =$	$v_{DDE} =$	$v_{FFG} =$	$v_{GGB} =$	$v_{CCH} =$
$\varphi_{AAB} =$	$\varphi_{CCD} =$	$\varphi_{DDE} =$	$\varphi_{FFG} =$	$\varphi_{GGB} =$	$\varphi_{CCH} =$
$u_{HHF} =$	$u_{DDI} =$	$u_{IIG} =$	$u_{EEA} =$		
$v_{HHF} =$	$v_{DDI} =$	$v_{IIG} =$	$v_{EEA} =$		
$\varphi_{HHF} =$	$\varphi_{DDI} =$	$\varphi_{IIG} =$	$\varphi_{EEA} =$		

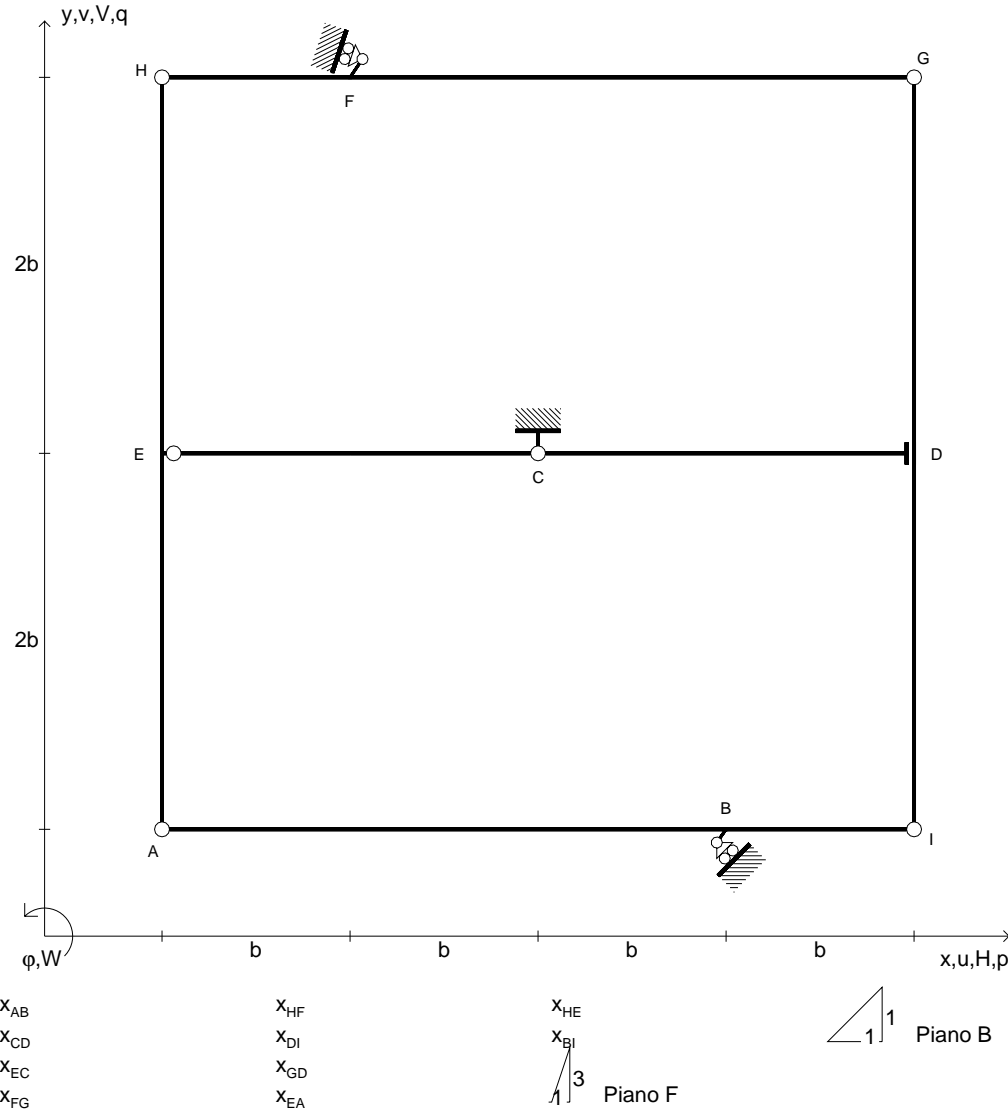


Svolgere l'analisi cinematica (geometrica e analitica).
Tracciare il meccanismo o i meccanismi della struttura.
Tracciare le mappe degli spost. orizzontali e verticali.

Calcolare il meccanismo o i meccanismi della struttura.
 $J_{YZ} - x_{YZ} - \theta_{YZ}$ riferimento locale asta YZ con origine in Y.
Piano di scorrimento del vincolo con inclinazione assegnata.
@ Adolfo Zavelani Rossi, Politecnico di Milano, vers.21.02.12

SPOSTAMENTI RIGIDI DELLE ASTE

$u_{AAB} =$	$u_{BBC} =$	$u_{DDE} =$	$u_{EEF} =$	$u_{GGH} =$
$v_{AAB} =$	$v_{BBC} =$	$v_{DDE} =$	$v_{EEF} =$	$v_{GGH} =$
$\phi_{AAB} =$	$\phi_{BBC} =$	$\phi_{DDE} =$	$\phi_{EEF} =$	$\phi_{GGH} =$
$u_{HHI} =$	$u_{AAD} =$	$u_{DDG} =$	$u_{CCF} =$	$u_{FFI} =$
$v_{HHI} =$	$v_{AAD} =$	$v_{DDG} =$	$v_{CCF} =$	$v_{FFI} =$
$\phi_{HHI} =$	$\phi_{AAD} =$	$\phi_{DDG} =$	$\phi_{CCF} =$	$\phi_{FFI} =$

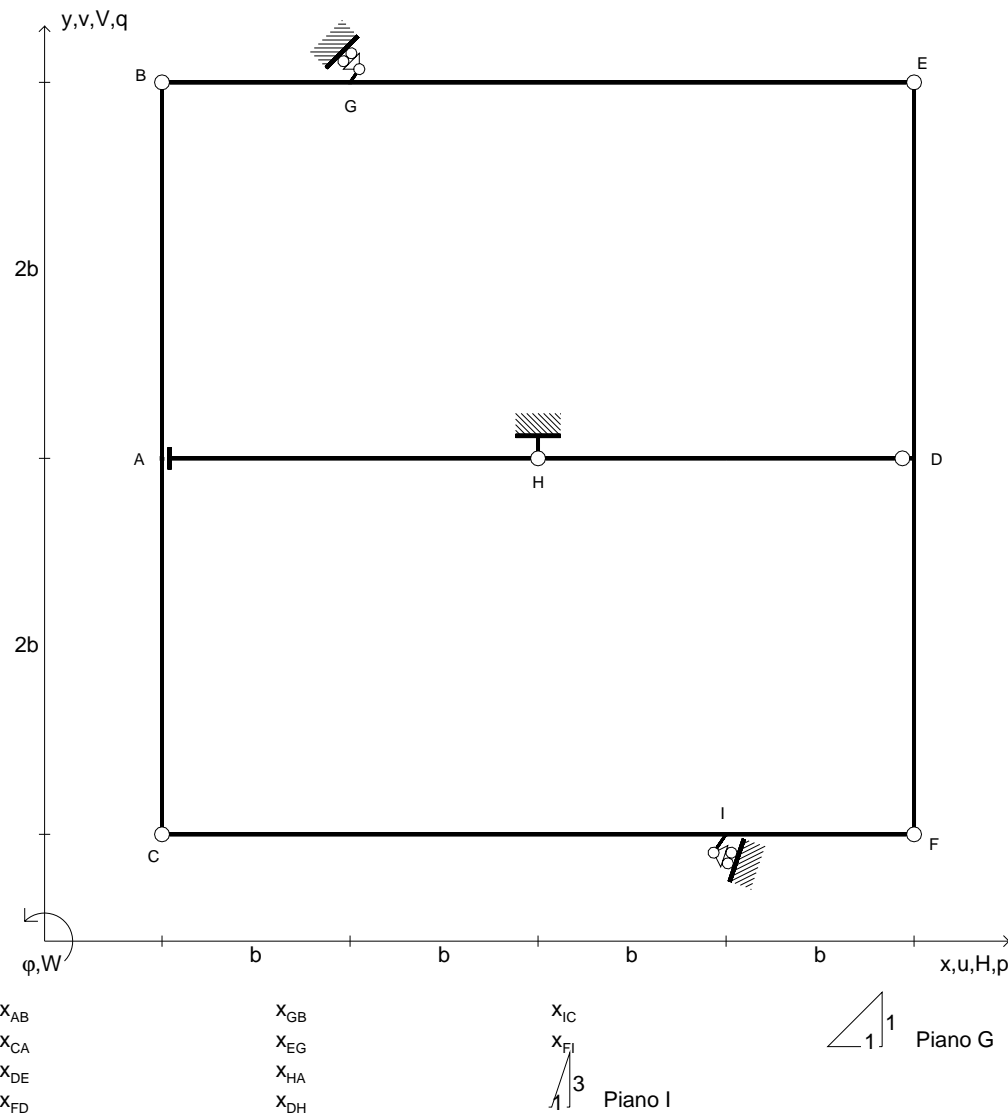


Svolgere l'analisi cinematica (geometrica e analitica).
Tracciare il meccanismo o i meccanismi della struttura.
Tracciare le mappe degli spost. orizzontali e verticali.

Calcolare il meccanismo o i meccanismi della struttura.
 $J_{YZ} - x_{YZ} - \theta_{YZ}$ riferimento locale asta YZ con origine in Y .
Piano di scorrimento del vincolo con inclinazione assegnata.
@ Adolfo Zavelani Rossi, Politecnico di Milano, vers.21.02.12

SPOSTAMENTI RIGIDI DELLE ASTE

$u_{AAB} =$	$u_{CCD} =$	$u_{EEC} =$	$u_{FFG} =$	$u_{HHF} =$
$v_{AAB} =$	$v_{CCD} =$	$v_{EEC} =$	$v_{FFG} =$	$v_{HHF} =$
$\phi_{AAB} =$	$\phi_{CCD} =$	$\phi_{EEC} =$	$\phi_{FFG} =$	$\phi_{HHF} =$
$u_{DDI} =$	$u_{GGD} =$	$u_{EEA} =$	$u_{HHE} =$	$u_{BBI} =$
$v_{DDI} =$	$v_{GGD} =$	$v_{EEA} =$	$v_{HHE} =$	$v_{BBI} =$
$\phi_{DDI} =$	$\phi_{GGD} =$	$\phi_{EEA} =$	$\phi_{HHE} =$	$\phi_{BBI} =$

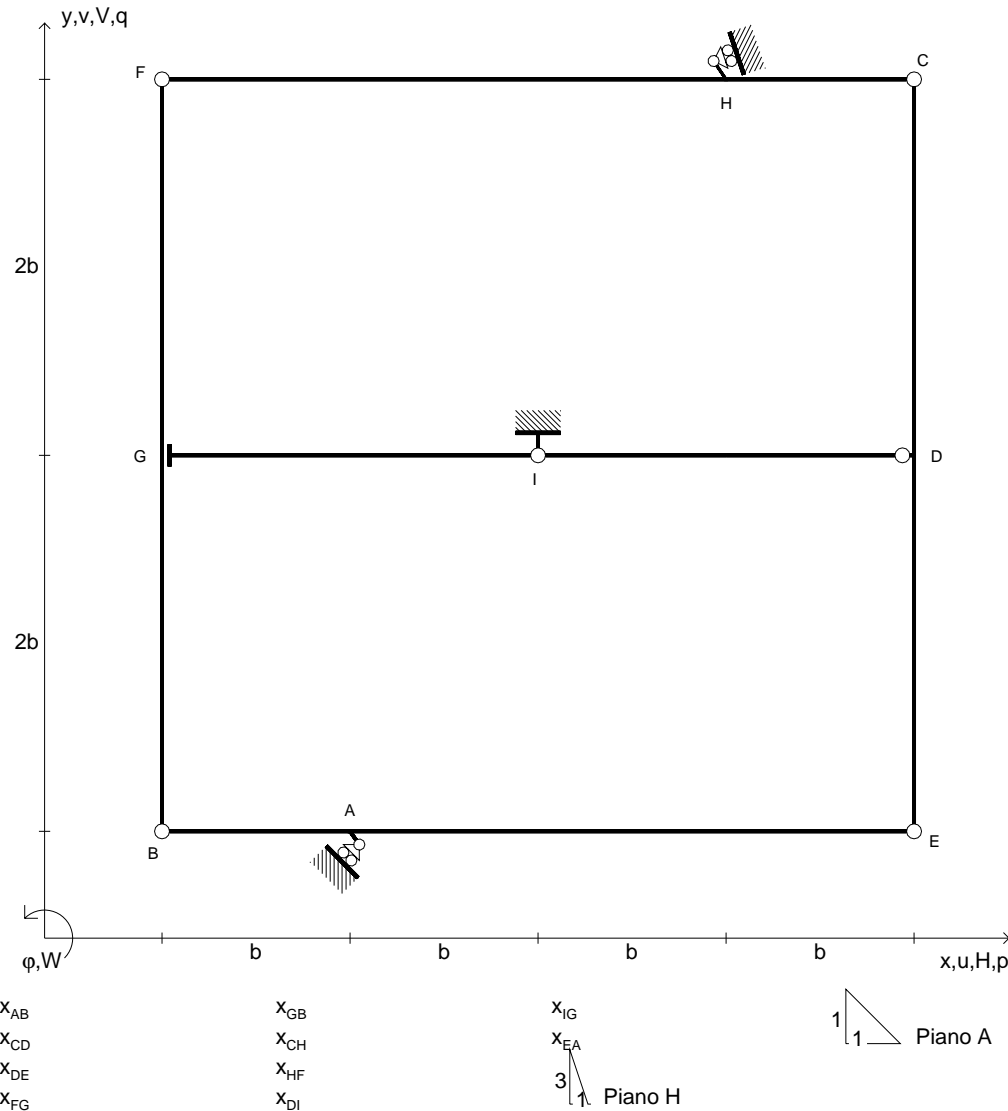


Svolgere l'analisi cinematica (geometrica e analitica).
Tracciare il meccanismo o i meccanismi della struttura.
Tracciare le mappe degli spost. orizzontali e verticali.

Calcolare il meccanismo o i meccanismi della struttura.
 $J_{YZ} - x_{YZ} - \theta_{YZ}$ riferimento locale asta YZ con origine in Y.
Piano di scorrimento del vincolo con inclinazione assegnata.
@ Adolfo Zavelani Rossi, Politecnico di Milano, vers.21.02.12

SPOSTAMENTI RIGIDI DELLE ASTE

$u_{AAB} =$	$u_{CCA} =$	$u_{DDE} =$	$u_{FFD} =$	$u_{GGB} =$	$u_{EEG} =$
$v_{AAB} =$	$v_{CCA} =$	$v_{DDE} =$	$v_{FFD} =$	$v_{GGB} =$	$v_{EEG} =$
$\phi_{AAB} =$	$\phi_{CCA} =$	$\phi_{DDE} =$	$\phi_{FFD} =$	$\phi_{GGB} =$	$\phi_{EEG} =$
$u_{HHA} =$	$u_{DDH} =$	$u_{IIC} =$	$u_{FFI} =$		
$v_{HHA} =$	$v_{DDH} =$	$v_{IIC} =$	$v_{FFI} =$		
$\phi_{HHA} =$	$\phi_{DDH} =$	$\phi_{IIC} =$	$\phi_{FFI} =$		

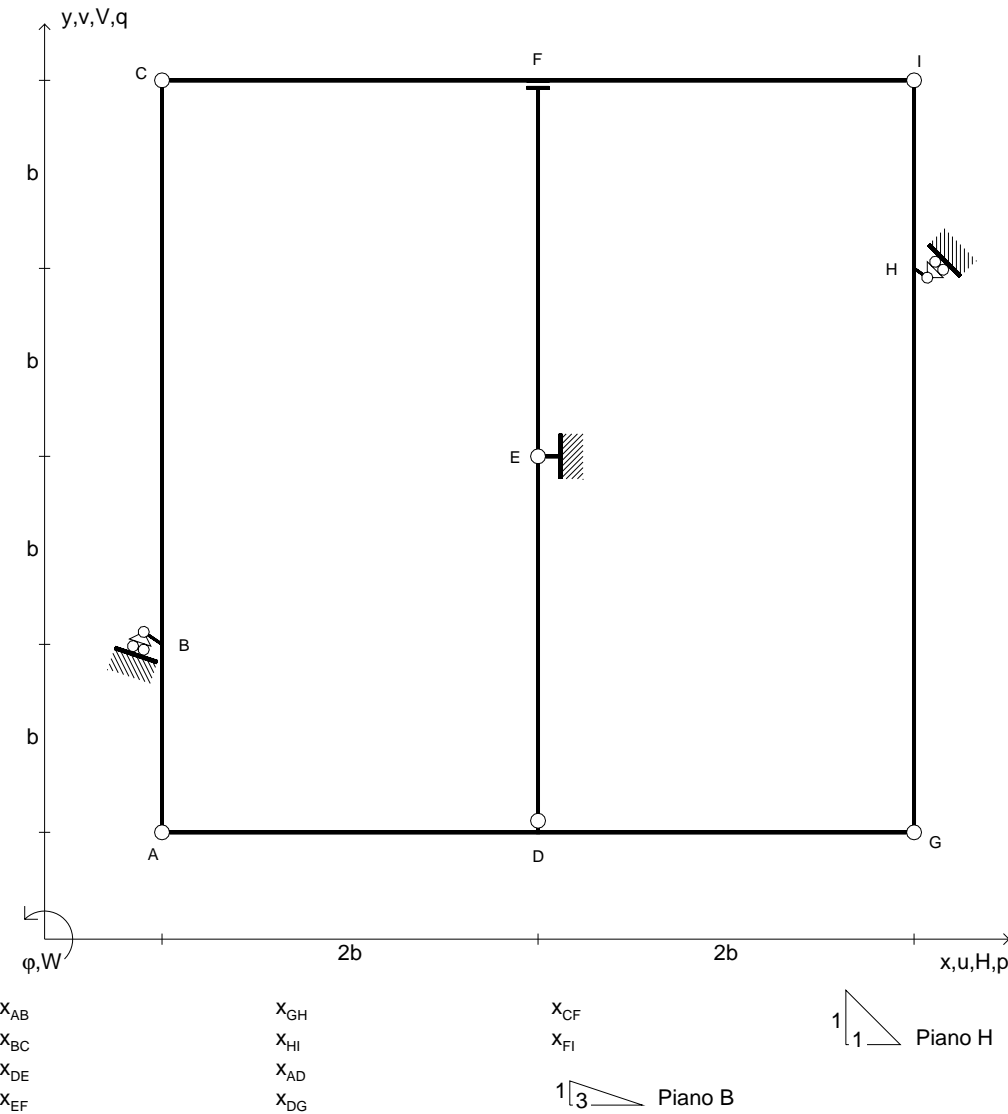


Svolgere l'analisi cinematica (geometrica e analitica).
Tracciare il meccanismo o i meccanismi della struttura.
Tracciare le mappe degli spost. orizzontali e verticali.

Calcolare il meccanismo o i meccanismi della struttura.
 $J_{YZ} - x_{YZ} - \theta_{YZ}$ riferimento locale asta YZ con origine in Y.
Piano di scorrimento del vincolo con inclinazione assegnata.
@ Adolfo Zavelani Rossi, Politecnico di Milano, vers.21.02.12

SPOSTAMENTI RIGIDI DELLE ASTE

$u_{AAB} =$	$u_{CCD} =$	$u_{DDE} =$	$u_{FFG} =$	$u_{GGB} =$	$u_{CCH} =$
$v_{AAB} =$	$v_{CCD} =$	$v_{DDE} =$	$v_{FFG} =$	$v_{GGB} =$	$v_{CCH} =$
$\phi_{AAB} =$	$\phi_{CCD} =$	$\phi_{DDE} =$	$\phi_{FFG} =$	$\phi_{GGB} =$	$\phi_{CCH} =$
$u_{HHF} =$	$u_{DDI} =$	$u_{IIG} =$	$u_{EEA} =$		
$v_{HHF} =$	$v_{DDI} =$	$v_{IIG} =$	$v_{EEA} =$		
$\phi_{HHF} =$	$\phi_{DDI} =$	$\phi_{IIG} =$	$\phi_{EEA} =$		



x_{AB} x_{GH} x_{CF}
 x_{BC} x_{HI} x_{FI}
 x_{DE} x_{AD}
 x_{EF} x_{DG}

1 1 Piano H

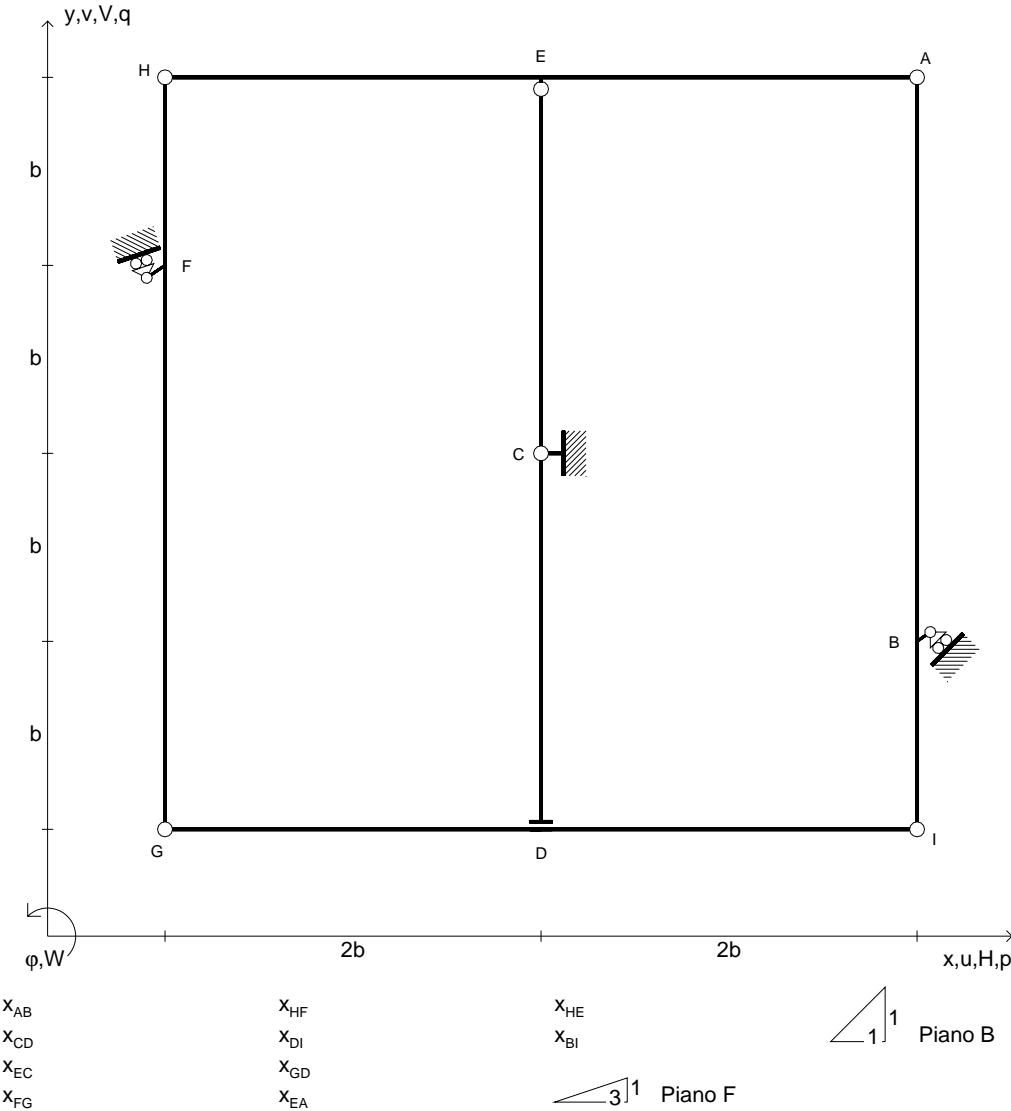
1 3 Piano B

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

Calcolare il meccanismo o i meccanismi della struttura.
 $J_{YZ} - x_{YZ} - \theta_{YZ}$ riferimento locale asta YZ con origine in Y.
Piano di scorrimento del vincolo con inclinazione assegnata.
@ Adolfo Zavelani Rossi, Politecnico di Milano, vers.21.02.12

SPOSTAMENTI RIGIDI DELLE ASTE

$u_{AAB} =$	$u_{BBC} =$	$u_{DDE} =$	$u_{EEF} =$	$u_{GGH} =$
$v_{AAB} =$	$v_{BBC} =$	$v_{DDE} =$	$v_{EEF} =$	$v_{GGH} =$
$\varphi_{AAB} =$	$\varphi_{BBC} =$	$\varphi_{DDE} =$	$\varphi_{EEF} =$	$\varphi_{GGH} =$
$u_{HHI} =$	$u_{AAD} =$	$u_{DDG} =$	$u_{CCF} =$	$u_{FFI} =$
$v_{HHI} =$	$v_{AAD} =$	$v_{DDG} =$	$v_{CCF} =$	$v_{FFI} =$
$\varphi_{HHI} =$	$\varphi_{AAD} =$	$\varphi_{DDG} =$	$\varphi_{CCF} =$	$\varphi_{FFI} =$

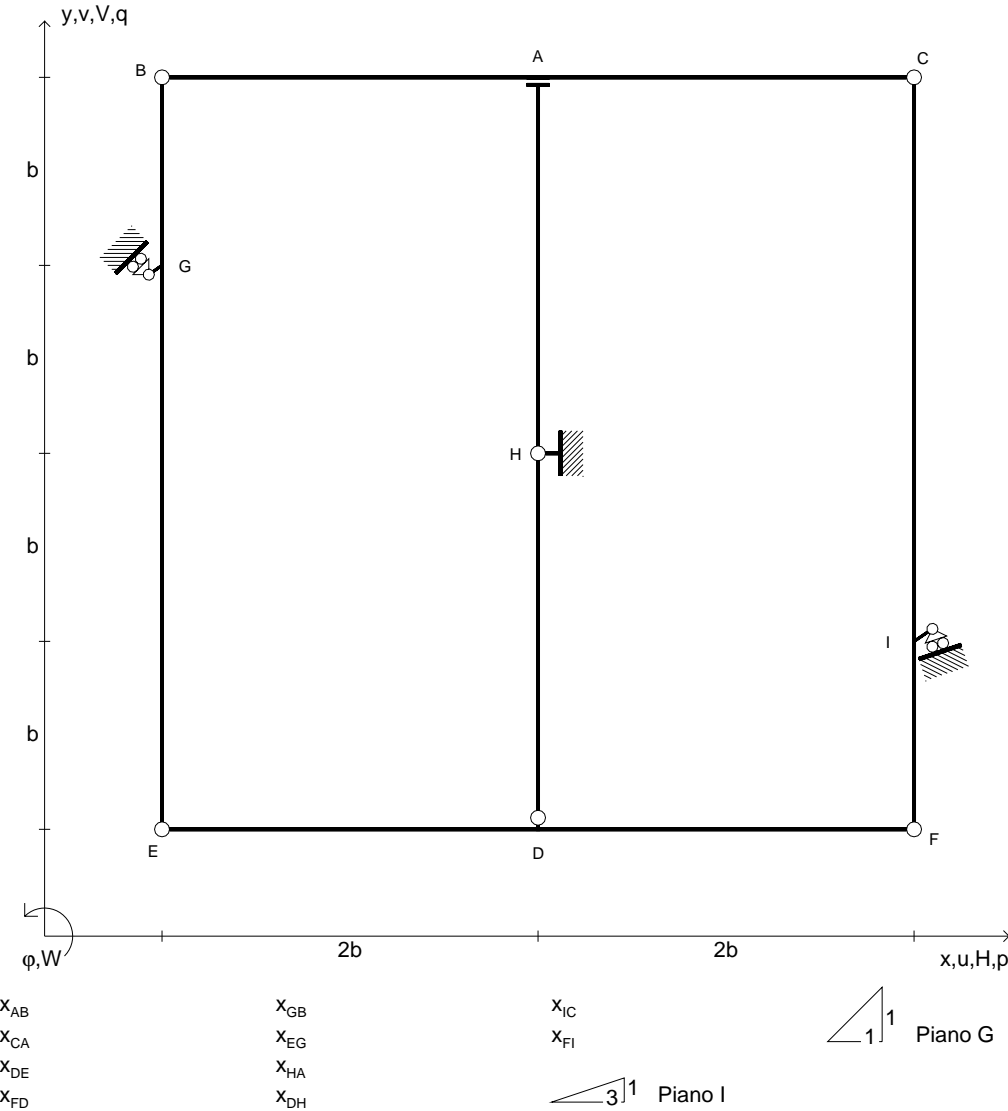


SPOSTAMENTI RIGIDI DELLE ASTE

$u_{AAB} =$	$u_{CCD} =$	$u_{EEC} =$	$u_{FFG} =$	$u_{HHF} =$
$v_{AAB} =$	$v_{CCD} =$	$v_{EEC} =$	$v_{FFG} =$	$v_{HHF} =$
$\phi_{AAB} =$	$\phi_{CCD} =$	$\phi_{EEC} =$	$\phi_{FFG} =$	$\phi_{HHF} =$
$u_{DDI} =$	$u_{GGD} =$	$u_{EEA} =$	$u_{HHE} =$	$u_{BBI} =$
$v_{DDI} =$	$v_{GGD} =$	$v_{EEA} =$	$v_{HHE} =$	$v_{BBI} =$
$\phi_{DDI} =$	$\phi_{GGD} =$	$\phi_{EEA} =$	$\phi_{HHE} =$	$\phi_{BBI} =$

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.
 $J_{YZ} - x_{YZ} - \theta_{YZ}$ riferimento locale asta YZ con origine in Y.
Piano di scorrimento del vincolo con inclinazione assegnata.
@ Adolfo Zavelani Rossi, Politecnico di Milano, vers.21.02.12

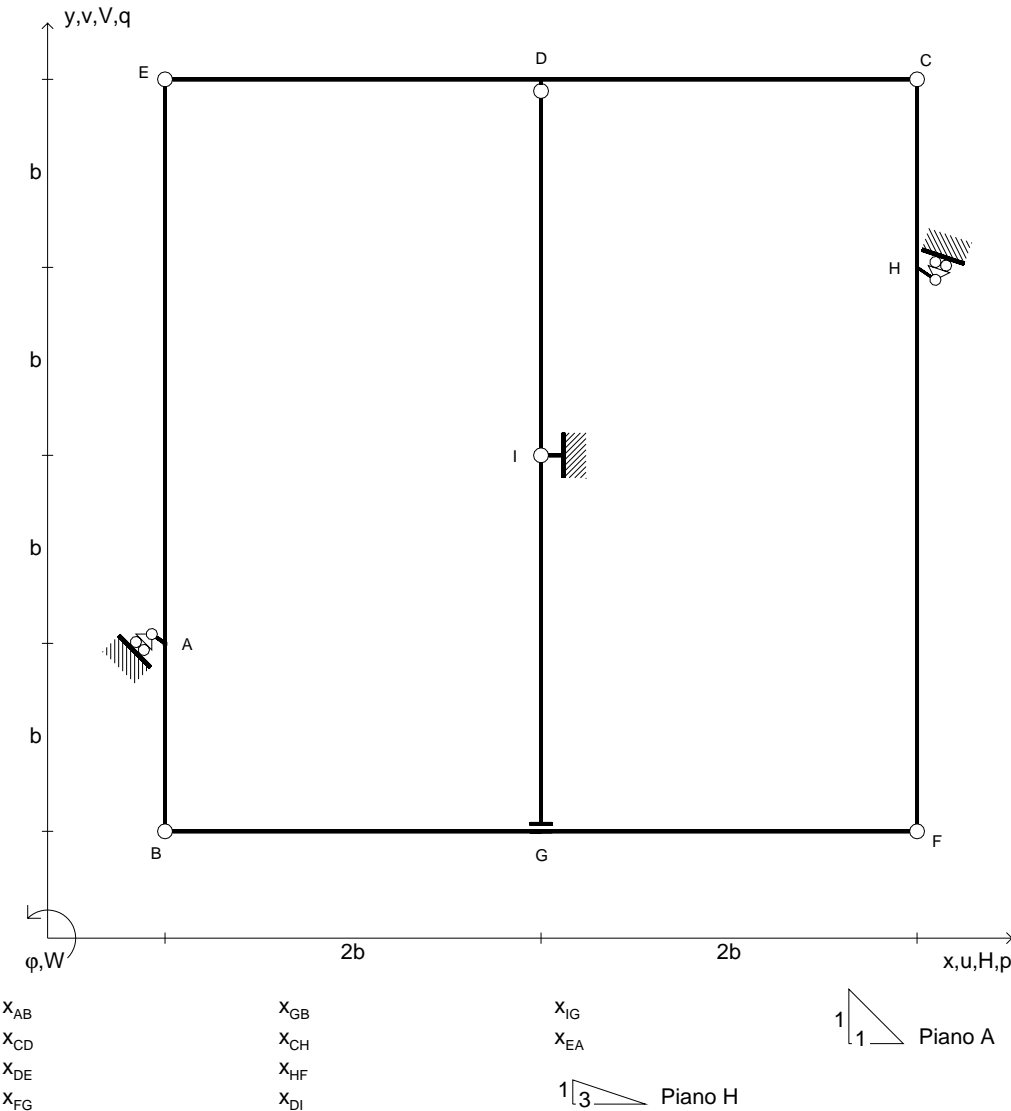


Svolgere l'analisi cinematica (geometrica e analitica).
Tracciare il meccanismo o i meccanismi della struttura.
Tracciare le mappe degli spost. orizzontali e verticali.

Calcolare il meccanismo o i meccanismi della struttura.
 $J_{YZ} - x_{YZ} - \theta_{YZ}$ riferimento locale asta YZ con origine in Y.
Piano di scorrimento del vincolo con inclinazione assegnata.
@ Adolfo Zavelani Rossi, Politecnico di Milano, vers.21.02.12

SPOSTAMENTI RIGIDI DELLE ASTE

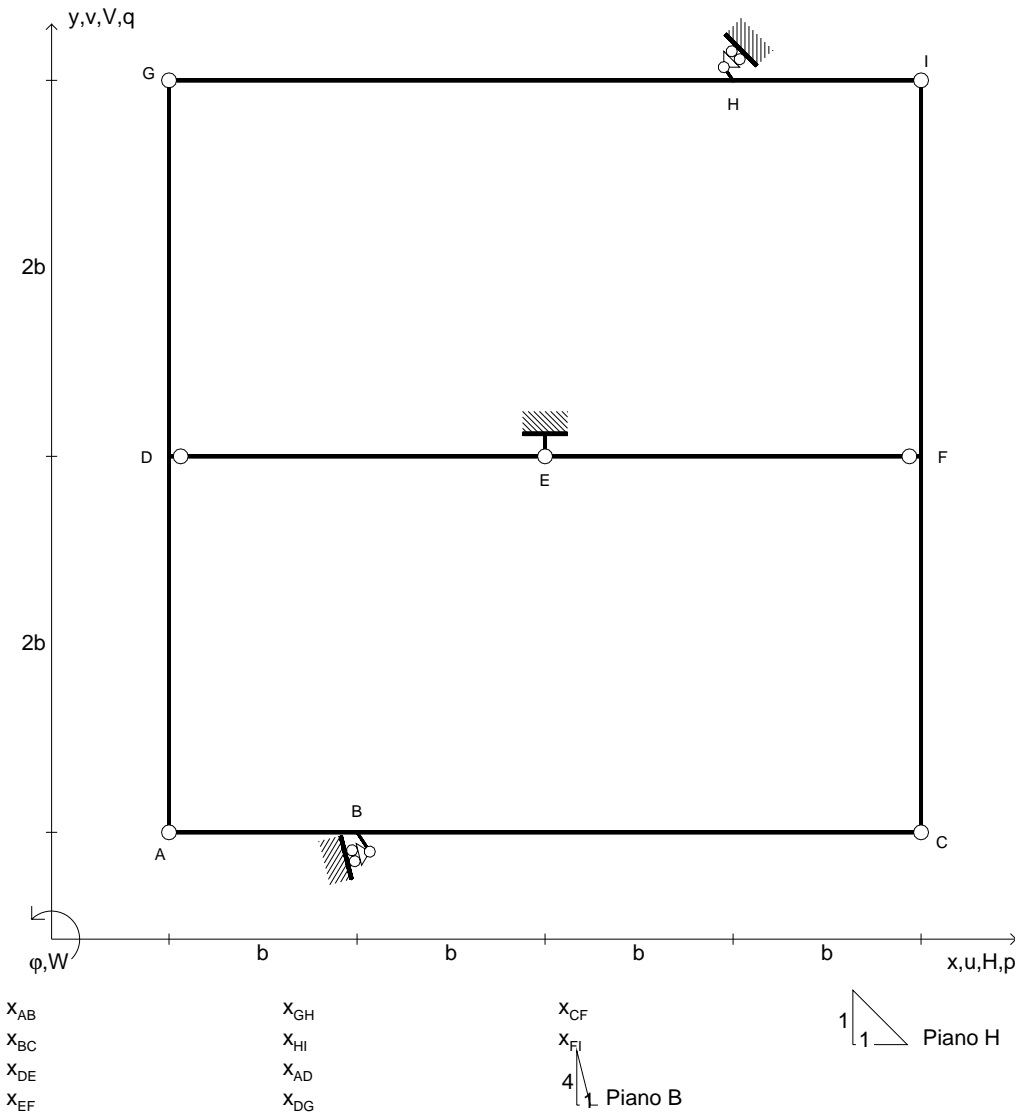
$u_{AAB} =$	$u_{CCA} =$	$u_{DDE} =$	$u_{FFD} =$	$u_{GGB} =$	$u_{EEG} =$
$v_{AAB} =$	$v_{CCA} =$	$v_{DDE} =$	$v_{FFD} =$	$v_{GGB} =$	$v_{EEG} =$
$\varphi_{AAB} =$	$\varphi_{CCA} =$	$\varphi_{DDE} =$	$\varphi_{FFD} =$	$\varphi_{GGB} =$	$\varphi_{EEG} =$
$u_{HHA} =$	$u_{DDH} =$	$u_{IIC} =$	$u_{FFI} =$		
$v_{HHA} =$	$v_{DDH} =$	$v_{IIC} =$	$v_{FFI} =$		
$\varphi_{HHA} =$	$\varphi_{DDH} =$	$\varphi_{IIC} =$	$\varphi_{FFI} =$		



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

Calcolare il meccanismo o i meccanismi della struttura.
 $J_{YZ} - x_{YZ} - \theta_{YZ}$ riferimento locale asta YZ con origine in Y.
Piano di scorrimento del vincolo con inclinazione assegnata.
@ Adolfo Zavelani Rossi, Politecnico di Milano, vers.21.02.12

SPOSTAMENTI RIGIDI DELLE ASTE					
$u_{AAB} =$	$u_{CCD} =$	$u_{DDE} =$	$u_{FFG} =$	$u_{GGB} =$	$u_{CCH} =$
$v_{AAB} =$	$v_{CCD} =$	$v_{DDE} =$	$v_{FFG} =$	$v_{GGB} =$	$v_{CCH} =$
$\varphi_{AAB} =$	$\varphi_{CCD} =$	$\varphi_{DDE} =$	$\varphi_{FFG} =$	$\varphi_{GGB} =$	$\varphi_{CCH} =$
$u_{HHF} =$	$u_{DDI} =$	$u_{IIG} =$	$u_{EEA} =$		
$v_{HHF} =$	$v_{DDI} =$	$v_{IIG} =$	$v_{EEA} =$		
$\varphi_{HHF} =$	$\varphi_{DDI} =$	$\varphi_{IIG} =$	$\varphi_{EEA} =$		



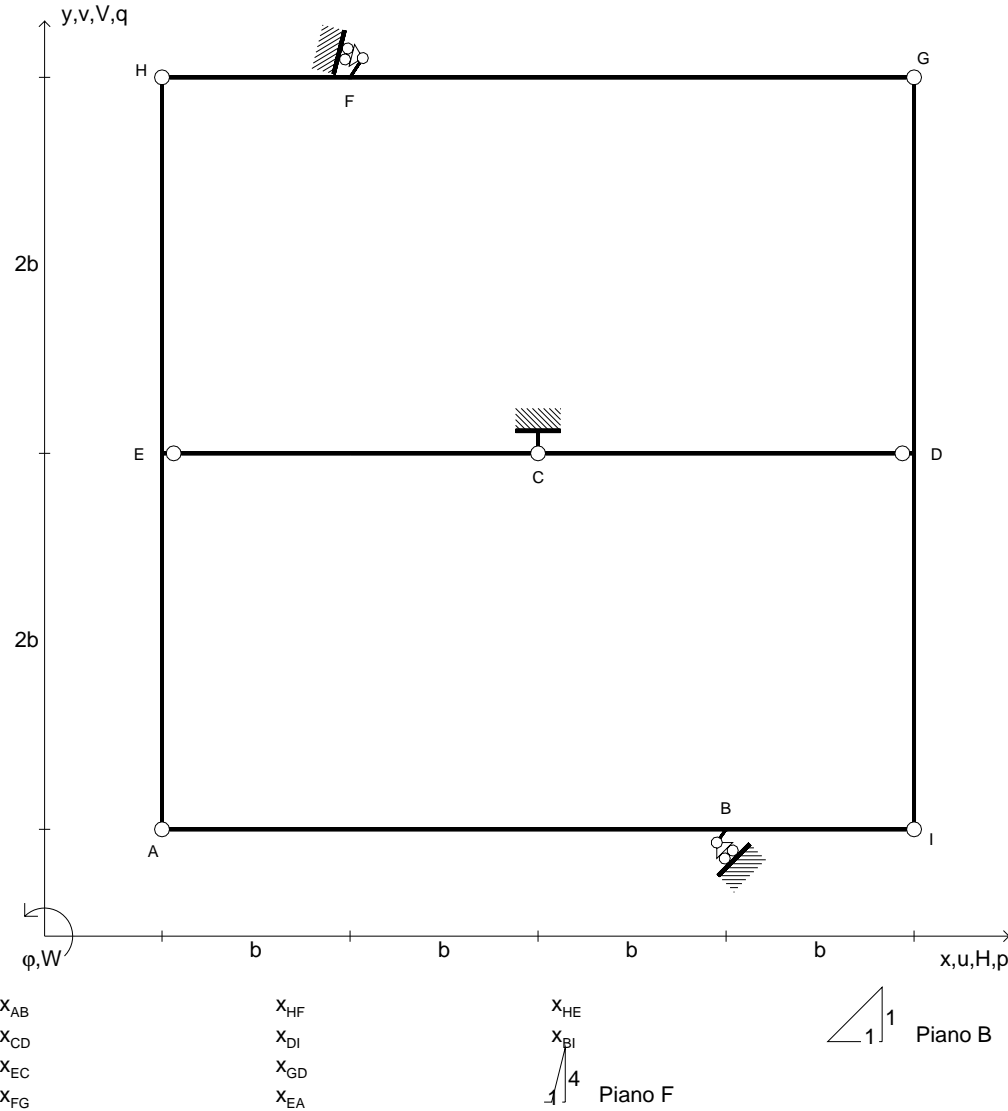
Svolgere l'analisi cinematica (geometrica e analitica).
Tracciare il meccanismo o i meccanismi della struttura.
Tracciare le mappe degli spost. orizzontali e verticali.

Calcolare il meccanismo o i meccanismi della struttura.
 $J_{YZ} - x_{YZ} - \theta_{YZ}$ riferimento locale asta YZ con origine in Y.
 Piano di scorrimento del vincolo con inclinazione assegnata.
 @ Adolfo Zavelani Rossi, Politecnico di Milano, vers.21.02.12

SPOSTAMENTI RIGIDI DELLE ASTE

$u_{AAB} =$	$u_{BBC} =$	$u_{DDE} =$	$u_{EEF} =$	$u_{GGH} =$
$v_{AAB} =$	$v_{BBC} =$	$v_{DDE} =$	$v_{EEF} =$	$v_{GGH} =$
$\phi_{AAB} =$	$\phi_{BBC} =$	$\phi_{DDE} =$	$\phi_{EEF} =$	$\phi_{GGH} =$
$u_{HHI} =$	$u_{AAD} =$	$u_{DDG} =$	$u_{CCF} =$	$u_{FFI} =$
$v_{HHI} =$	$v_{AAD} =$	$v_{DDG} =$	$v_{CCF} =$	$v_{FFI} =$
$\phi_{HHI} =$	$\phi_{AAD} =$	$\phi_{DDG} =$	$\phi_{CCF} =$	$\phi_{FFI} =$

@ Adolfo Zavelani Rossi, Politecnico di Milano, vers.21.02.12

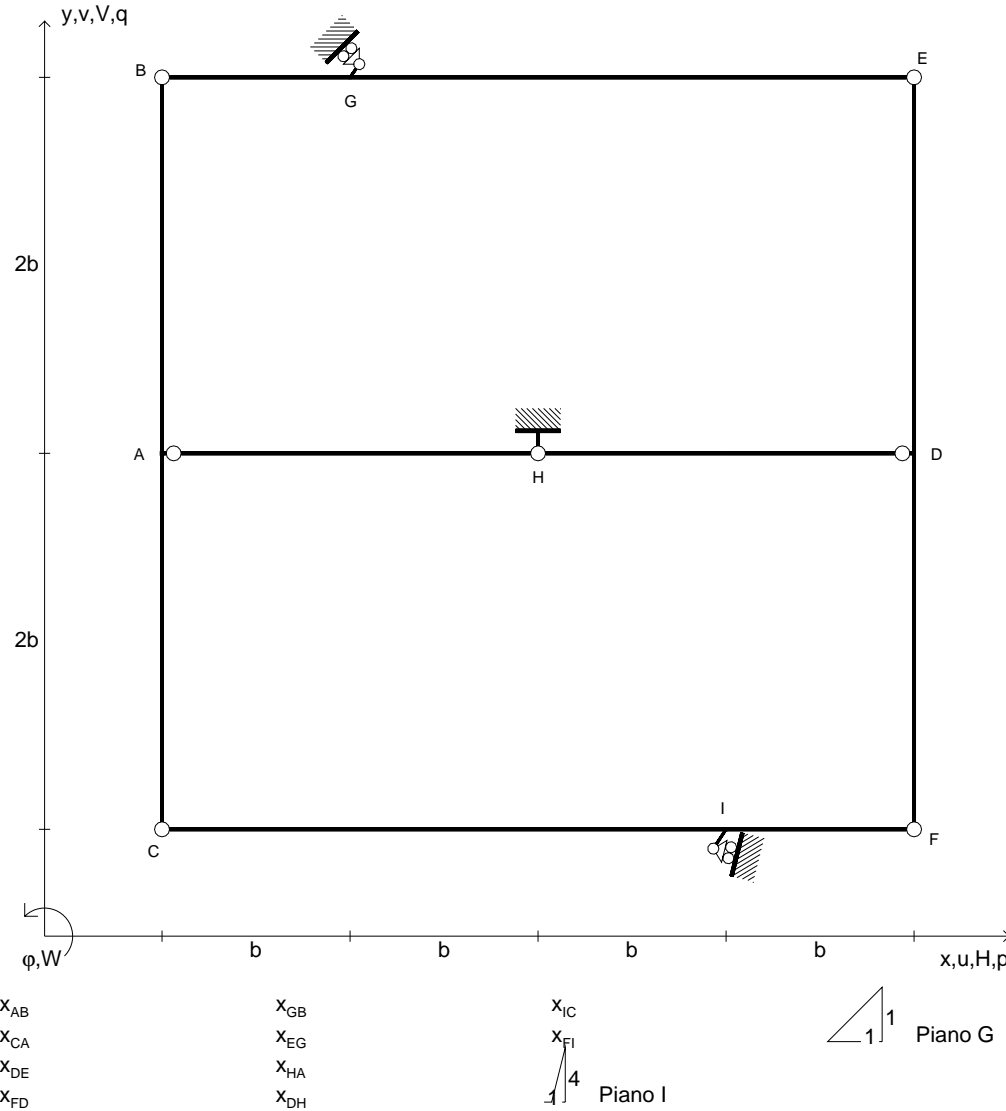


Svolgere l'analisi cinematica (geometrica e analitica).
Tracciare il meccanismo o i meccanismi della struttura.
Tracciare le mappe degli spost. orizzontali e verticali.

Calcolare il meccanismo o i meccanismi della struttura.
 $J_{YZ} - x_{YZ} - \theta_{YZ}$ riferimento locale asta YZ con origine in Y.
Piano di scorrimento del vincolo con inclinazione assegnata.
@ Adolfo Zavelani Rossi, Politecnico di Milano, vers.21.02.12

SPOSTAMENTI RIGIDI DELLE ASTE

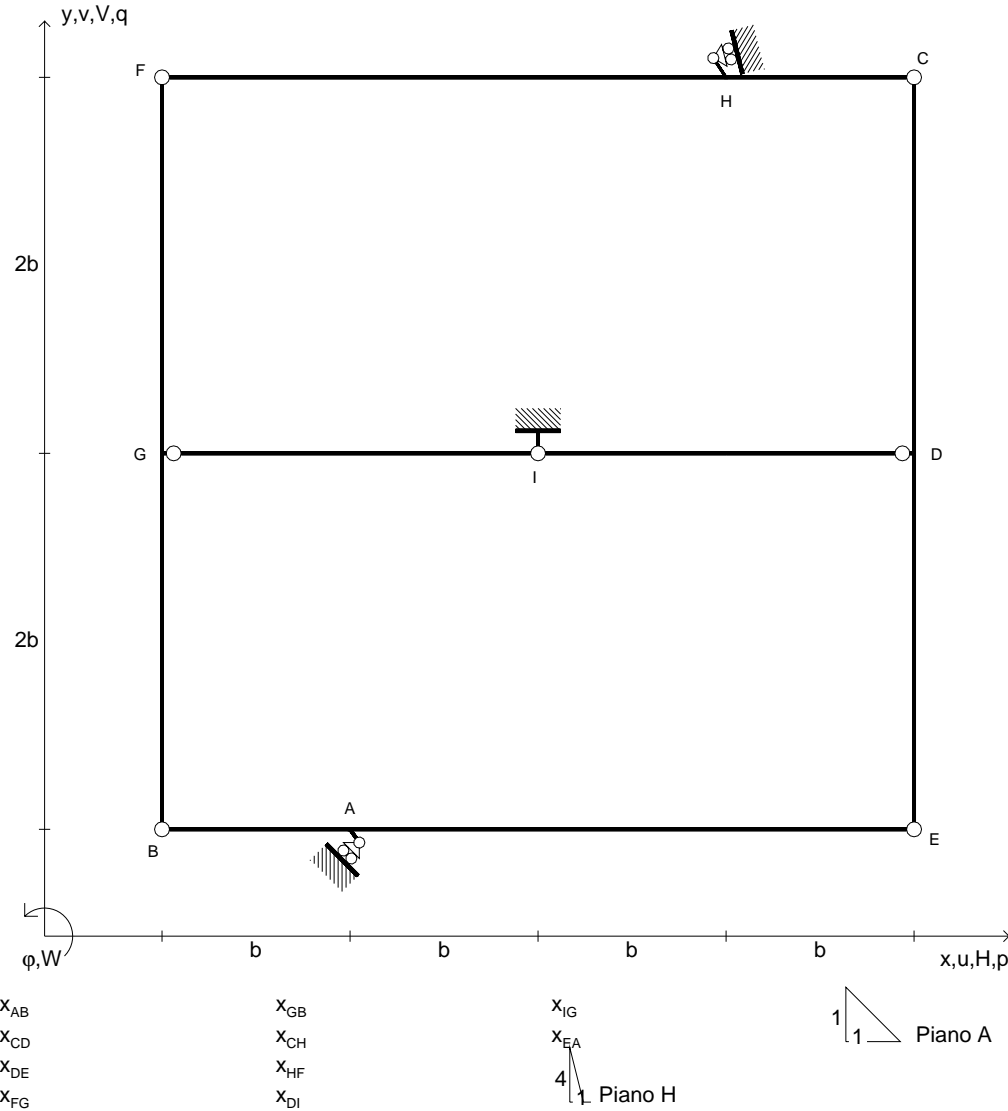
$u_{AAB} =$	$u_{CCD} =$	$u_{EEC} =$	$u_{FFG} =$	$u_{HHF} =$
$v_{AAB} =$	$v_{CCD} =$	$v_{EEC} =$	$v_{FFG} =$	$v_{HHF} =$
$\phi_{AAB} =$	$\phi_{CCD} =$	$\phi_{EEC} =$	$\phi_{FFG} =$	$\phi_{HHF} =$
$u_{DDI} =$	$u_{GGD} =$	$u_{EEA} =$	$u_{HHE} =$	$u_{BBI} =$
$v_{DDI} =$	$v_{GGD} =$	$v_{EEA} =$	$v_{HHE} =$	$v_{BBI} =$
$\phi_{DDI} =$	$\phi_{GGD} =$	$\phi_{EEA} =$	$\phi_{HHE} =$	$\phi_{BBI} =$



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.
 $J_{YZ} - x_{YZ} - \theta_{YZ}$ riferimento locale asta YZ con origine in Y.
Piano di scorrimento del vincolo con inclinazione assegnata.
@ Adolfo Zavelani Rossi, Politecnico di Milano, vers.21.02.12

SPOSTAMENTI RIGIDI DELLE ASTE					
$u_{AAB} =$	$u_{CCA} =$	$u_{DDE} =$	$u_{FFD} =$	$u_{GGB} =$	$u_{EEG} =$
$v_{AAB} =$	$v_{CCA} =$	$v_{DDE} =$	$v_{FFD} =$	$v_{GGB} =$	$v_{EEG} =$
$\phi_{AAB} =$	$\phi_{CCA} =$	$\phi_{DDE} =$	$\phi_{FFD} =$	$\phi_{GGB} =$	$\phi_{EEG} =$
$u_{HHA} =$	$u_{DDH} =$	$u_{IIC} =$	$u_{FFI} =$		
$v_{HHA} =$	$v_{DDH} =$	$v_{IIC} =$	$v_{FFI} =$		
$\phi_{HHA} =$	$\phi_{DDH} =$	$\phi_{IIC} =$	$\phi_{FFI} =$		

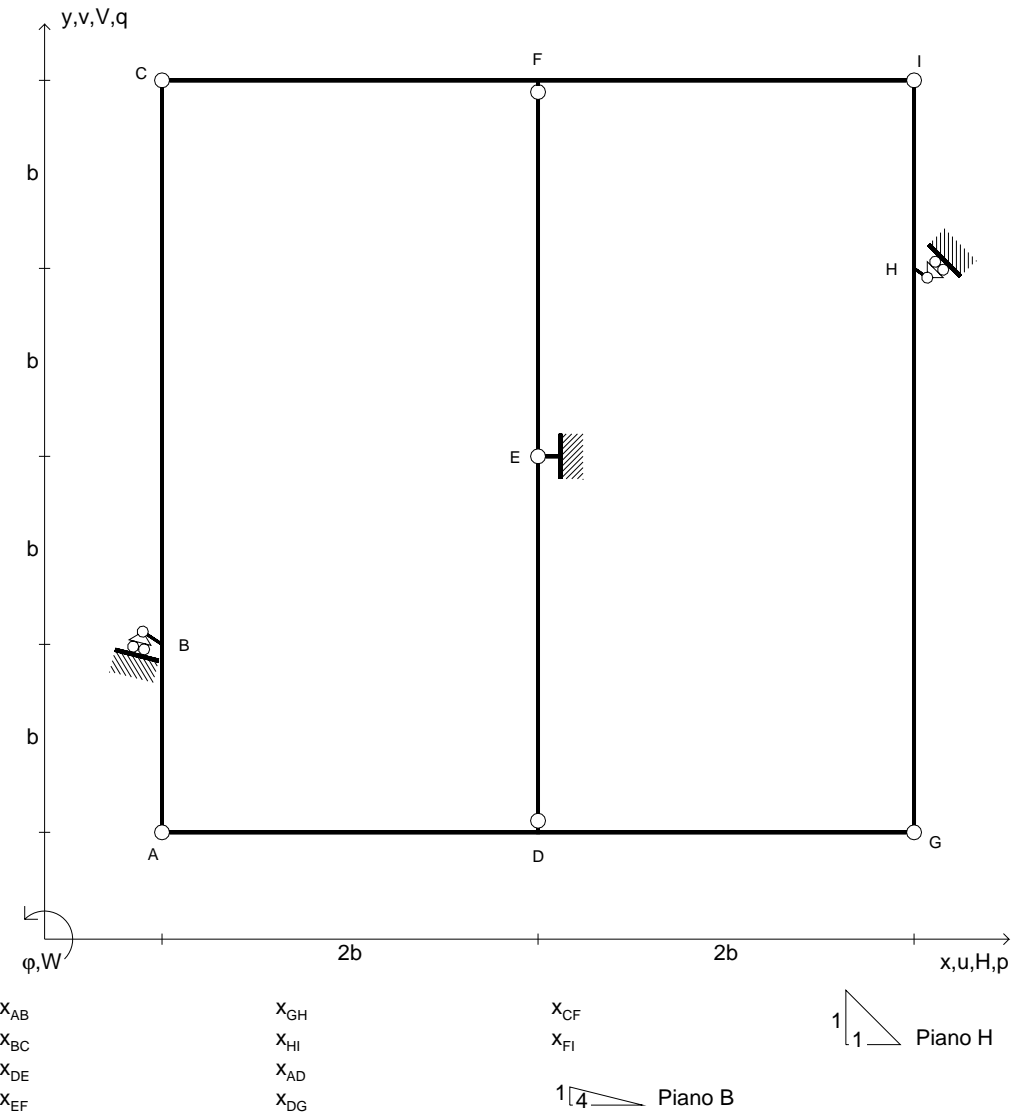


Svolgere l'analisi cinematica (geometrica e analitica).
Tracciare il meccanismo o i meccanismi della struttura.
Tracciare le mappe degli spost. orizzontali e verticali.

Calcolare il meccanismo o i meccanismi della struttura.
 $J_{YZ} - x_{YZ} - \theta_{YZ}$ riferimento locale asta YZ con origine in Y.
Piano di scorrimento del vincolo con inclinazione assegnata.
@ Adolfo Zavelani Rossi, Politecnico di Milano, vers.21.02.12

SPOSTAMENTI RIGIDI DELLE ASTE

$u_{AAB} =$	$u_{CCD} =$	$u_{DDE} =$	$u_{FFG} =$	$u_{GGB} =$	$u_{CCH} =$
$v_{AAB} =$	$v_{CCD} =$	$v_{DDE} =$	$v_{FFG} =$	$v_{GGB} =$	$v_{CCH} =$
$\phi_{AAB} =$	$\phi_{CCD} =$	$\phi_{DDE} =$	$\phi_{FFG} =$	$\phi_{GGB} =$	$\phi_{CCH} =$
$u_{HHF} =$	$u_{DDI} =$	$u_{IIG} =$	$u_{EEA} =$		
$v_{HHF} =$	$v_{DDI} =$	$v_{IIG} =$	$v_{EEA} =$		
$\phi_{HHF} =$	$\phi_{DDI} =$	$\phi_{IIG} =$	$\phi_{EEA} =$		

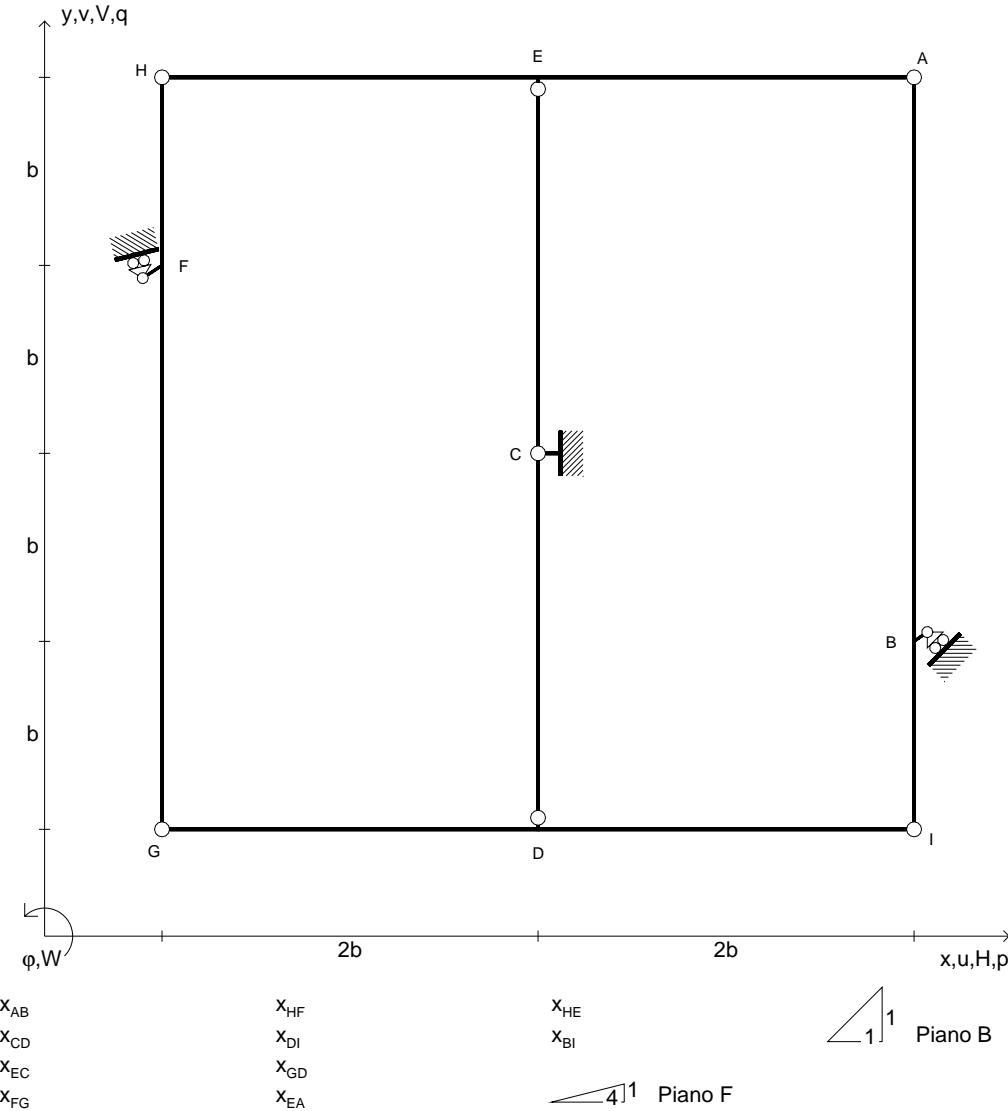


Svolgere l'analisi cinematica (geometrica e analitica).
Tracciare il meccanismo o i meccanismi della struttura.
Tracciare le mappe degli spost. orizzontali e verticali.

Calcolare il meccanismo o i meccanismi della struttura.
 $J_{YZ} - x_{YZ} - \theta_{YZ}$ riferimento locale asta YZ con origine in Y.
Piano di scorrimento del vincolo con inclinazione assegnata.
@ Adolfo Zavelani Rossi, Politecnico di Milano, vers.21.02.12

SPOSTAMENTI RIGIDI DELLE ASTE

$u_{AAB} =$	$u_{BBC} =$	$u_{DDE} =$	$u_{EEF} =$	$u_{GGH} =$
$v_{AAB} =$	$v_{BBC} =$	$v_{DDE} =$	$v_{EEF} =$	$v_{GGH} =$
$\phi_{AAB} =$	$\phi_{BBC} =$	$\phi_{DDE} =$	$\phi_{EEF} =$	$\phi_{GGH} =$
$u_{HHI} =$	$u_{AAD} =$	$u_{DDG} =$	$u_{CCF} =$	$u_{FFI} =$
$v_{HHI} =$	$v_{AAD} =$	$v_{DDG} =$	$v_{CCF} =$	$v_{FFI} =$
$\phi_{HHI} =$	$\phi_{AAD} =$	$\phi_{DDG} =$	$\phi_{CCF} =$	$\phi_{FFI} =$



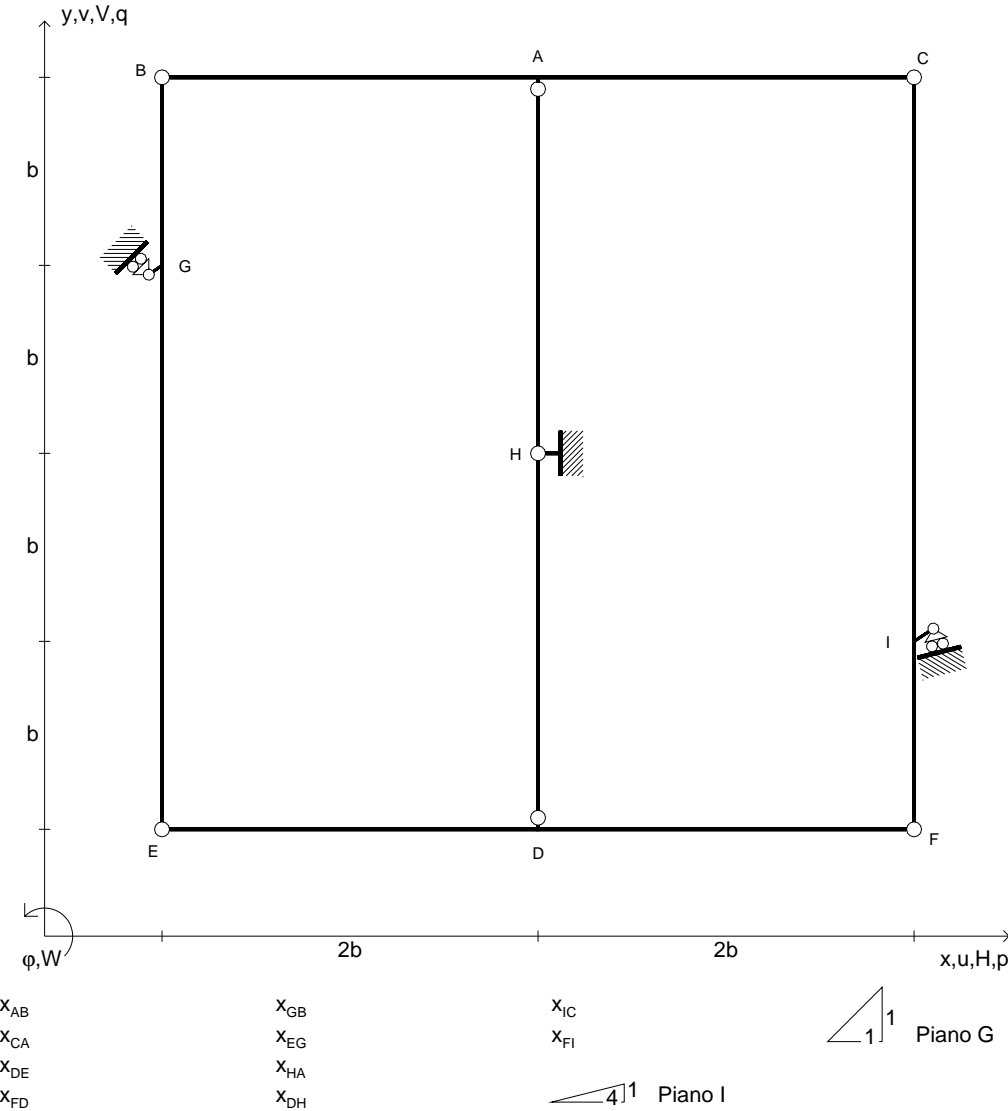
x_{AB} x_{HF} x_{HE}
 x_{CD} x_{DI} x_{BI}
 x_{EC} x_{GD}
 x_{FG} x_{EA}

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

Calcolare il meccanismo o i meccanismi della struttura.
 $J_{YZ} - x_{YZ} - \theta_{YZ}$ riferimento locale asta YZ con origine in Y.
Piano di scorrimento del vincolo con inclinazione assegnata.
@ Adolfo Zavelani Rossi, Politecnico di Milano, vers.21.02.12

SPOSTAMENTI RIGIDI DELLE ASTE

$u_{AAB} =$	$u_{CCD} =$	$u_{EEC} =$	$u_{FFG} =$	$u_{HHF} =$
$v_{AAB} =$	$v_{CCD} =$	$v_{EEC} =$	$v_{FFG} =$	$v_{HHF} =$
$\phi_{AAB} =$	$\phi_{CCD} =$	$\phi_{EEC} =$	$\phi_{FFG} =$	$\phi_{HHF} =$
$u_{DDI} =$	$u_{GGD} =$	$u_{EEA} =$	$u_{HHE} =$	$u_{BBI} =$
$v_{DDI} =$	$v_{GGD} =$	$v_{EEA} =$	$v_{HHE} =$	$v_{BBI} =$
$\phi_{DDI} =$	$\phi_{GGD} =$	$\phi_{EEA} =$	$\phi_{HHE} =$	$\phi_{BBI} =$

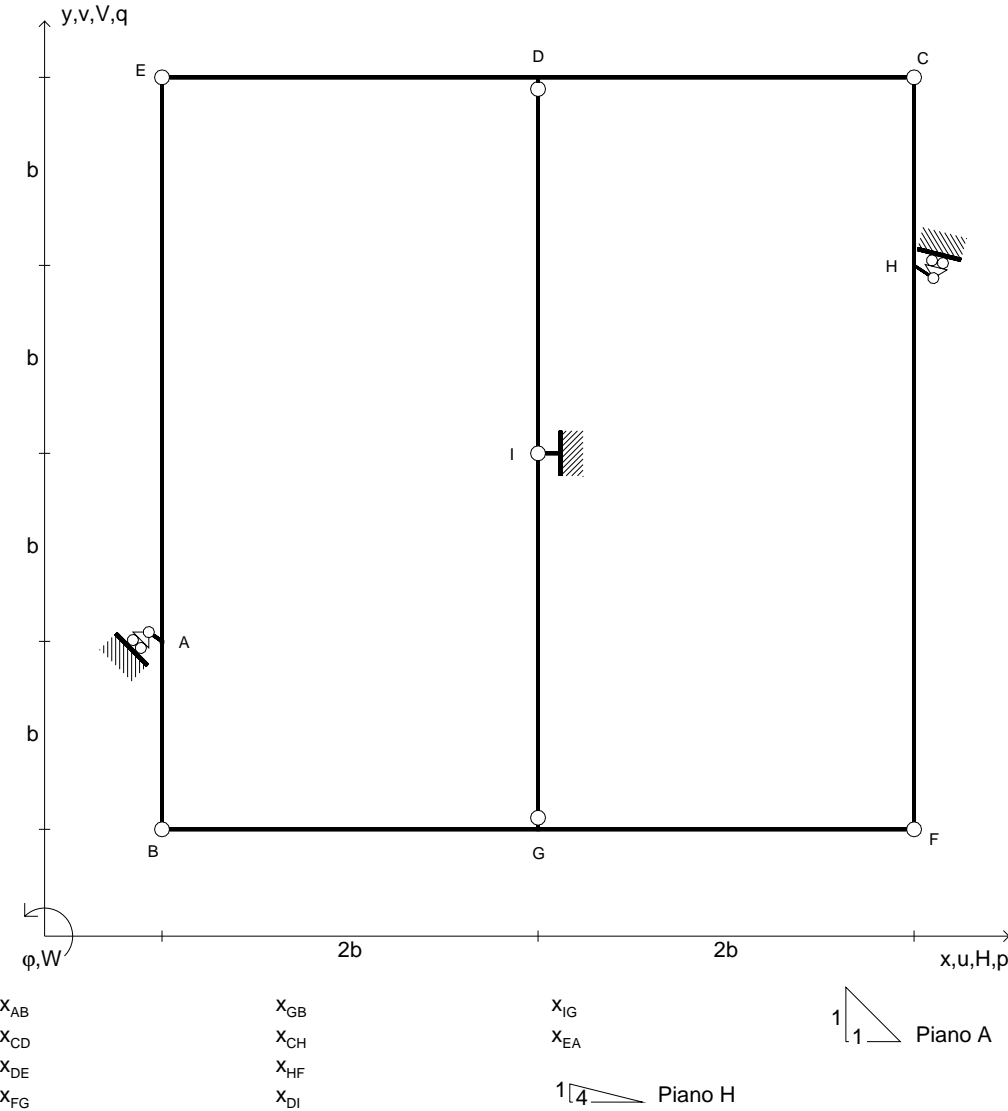


Svolgere l'analisi cinematica (geometrica e analitica).
Tracciare il meccanismo o i meccanismi della struttura.
Tracciare le mappe degli spost. orizzontali e verticali.

Calcolare il meccanismo o i meccanismi della struttura.
 $J_{YZ} - x_{YZ} - \theta_{YZ}$ riferimento locale asta YZ con origine in Y.
Piano di scorrimento del vincolo con inclinazione assegnata.
@ Adolfo Zavelani Rossi, Politecnico di Milano, vers.21.02.12

SPOSTAMENTI RIGIDI DELLE ASTE

$u_{AAB} =$	$u_{CCA} =$	$u_{DDE} =$	$u_{FFD} =$	$u_{GGB} =$	$u_{EEG} =$
$v_{AAB} =$	$v_{CCA} =$	$v_{DDE} =$	$v_{FFD} =$	$v_{GGB} =$	$v_{EEG} =$
$\phi_{AAB} =$	$\phi_{CCA} =$	$\phi_{DDE} =$	$\phi_{FFD} =$	$\phi_{GGB} =$	$\phi_{EEG} =$
$u_{HHA} =$	$u_{DDH} =$	$u_{IIC} =$	$u_{FFI} =$		
$v_{HHA} =$	$v_{DDH} =$	$v_{IIC} =$	$v_{FFI} =$		
$\phi_{HHA} =$	$\phi_{DDH} =$	$\phi_{IIC} =$	$\phi_{FFI} =$		

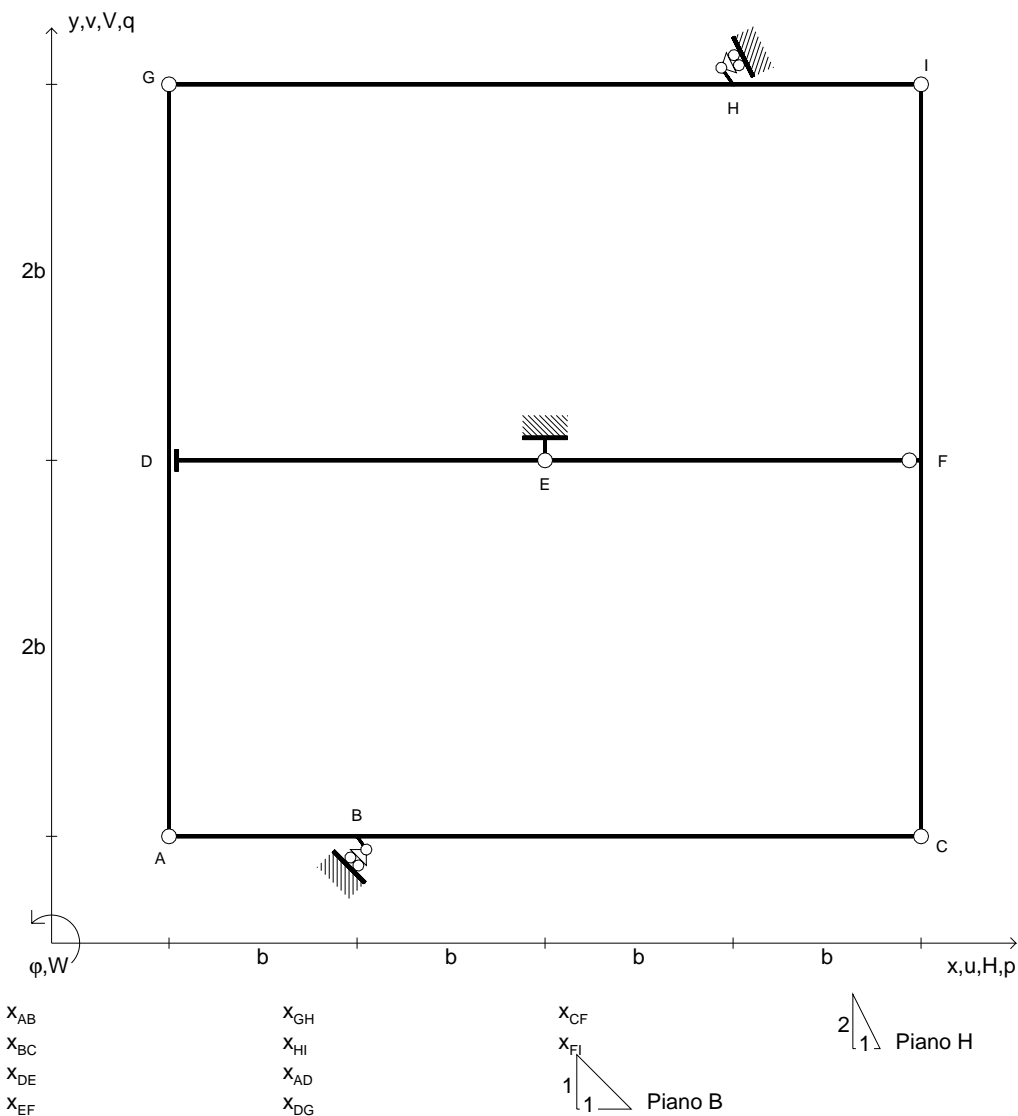


Svolgere l'analisi cinematica (geometrica e analitica).
Tracciare il meccanismo o i meccanismi della struttura.
Tracciare le mappe degli spost. orizzontali e verticali.

Calcolare il meccanismo o i meccanismi della struttura.
 $J_{YZ} - x_{YZ} - \theta_{YZ}$ riferimento locale asta YZ con origine in Y.
Piano di scorrimento del vincolo con inclinazione assegnata.
@ Adolfo Zavelani Rossi, Politecnico di Milano, vers.21.02.12

SPOSTAMENTI RIGIDI DELLE ASTE

$u_{AAB} =$	$u_{CCD} =$	$u_{DDE} =$	$u_{FFG} =$	$u_{GGB} =$	$u_{CCH} =$
$v_{AAB} =$	$v_{CCD} =$	$v_{DDE} =$	$v_{FFG} =$	$v_{GGB} =$	$v_{CCH} =$
$\varphi_{AAB} =$	$\varphi_{CCD} =$	$\varphi_{DDE} =$	$\varphi_{FFG} =$	$\varphi_{GGB} =$	$\varphi_{CCH} =$
$u_{HHF} =$	$u_{DDI} =$	$u_{IIG} =$	$u_{EEA} =$		
$v_{HHF} =$	$v_{DDI} =$	$v_{IIG} =$	$v_{EEA} =$		
$\varphi_{HHF} =$	$\varphi_{DDI} =$	$\varphi_{IIG} =$	$\varphi_{EEA} =$		



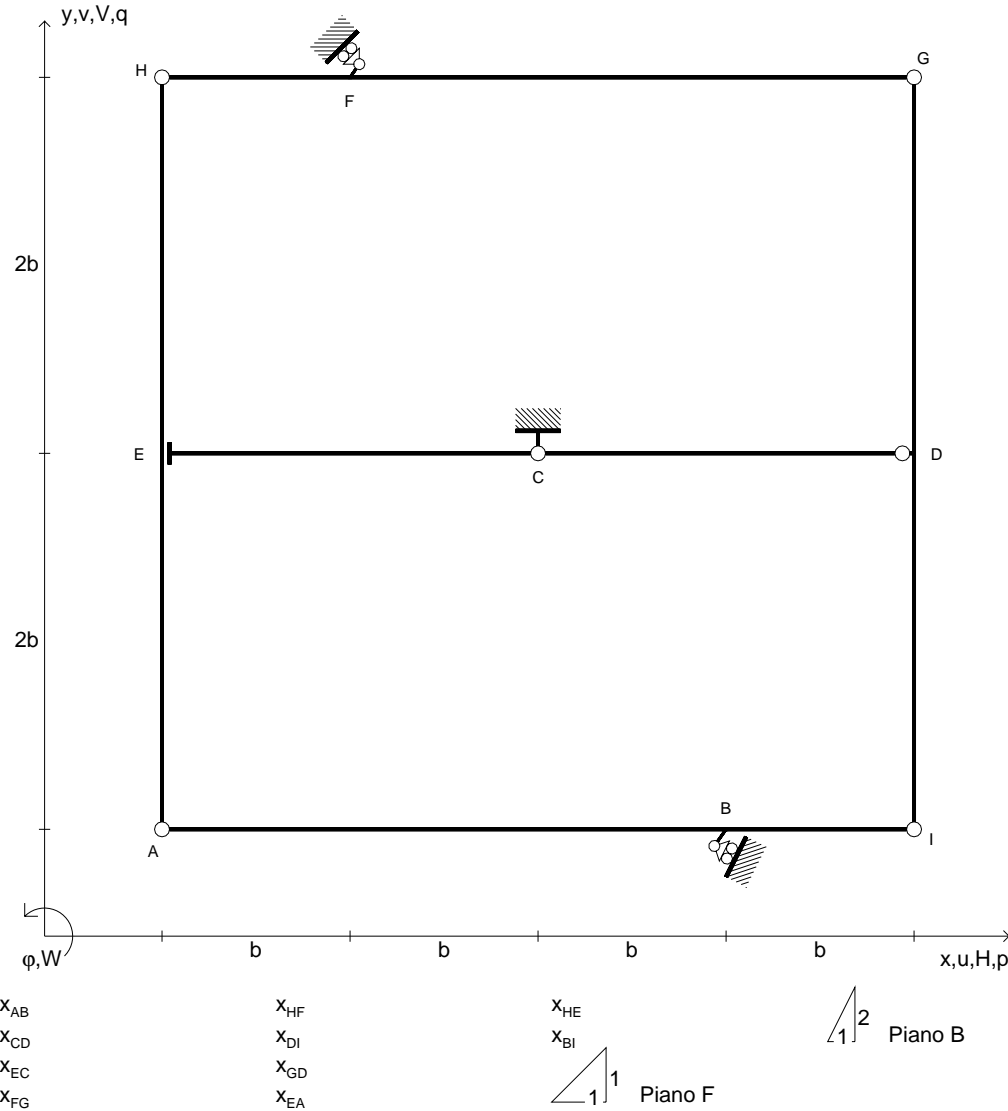
Svolgere l'analisi cinematica (geometrica e analitica).
Tracciare il meccanismo o i meccanismi della struttura.
Tracciare le mappe degli spost. orizzontali e verticali.

Calcolare il meccanismo o i meccanismi della struttura.
 $J_{YZ} - x_{YZ} - \theta_{YZ}$ riferimento locale asta YZ con origine in Y.
 Piano di scorrimento del vincolo con inclinazione assegnata.
 @ Adolfo Zavelani Rossi, Politecnico di Milano, vers.21.02.12

SPOSTAMENTI RIGIDI DELLE ASTE

$U_{AAB} =$	$U_{BBC} =$	$U_{DDE} =$	$U_{EEF} =$	$U_{GGH} =$
$V_{AAB} =$	$V_{BBC} =$	$V_{DDE} =$	$V_{EEF} =$	$V_{GGH} =$
$\Phi_{AAB} =$	$\Phi_{BBC} =$	$\Phi_{DDE} =$	$\Phi_{EEF} =$	$\Phi_{GGH} =$
$U_{HHI} =$	$U_{AAD} =$	$U_{DDG} =$	$U_{CCF} =$	$U_{FFI} =$
$V_{HHI} =$	$V_{AAD} =$	$V_{DDG} =$	$V_{CCF} =$	$V_{FFI} =$
$\Phi_{HHI} =$	$\Phi_{AAD} =$	$\Phi_{DDG} =$	$\Phi_{CCF} =$	$\Phi_{FFI} =$

@ Adolfo Zavelani Rossi, Politecnico di Milano, vers.21.02.12

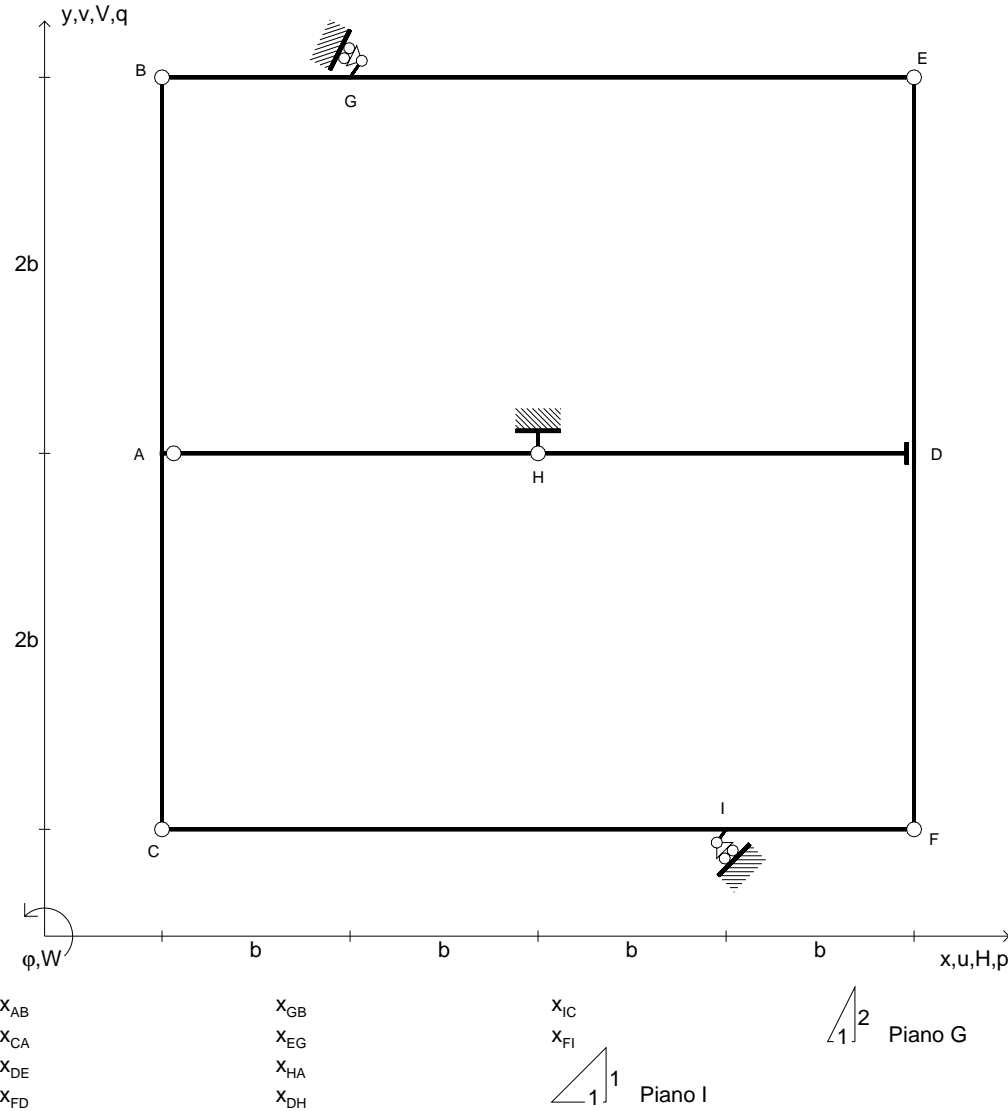


Svolgere l'analisi cinematica (geometrica e analitica).
Tracciare il meccanismo o i meccanismi della struttura.
Tracciare le mappe degli spost. orizzontali e verticali.

Calcolare il meccanismo o i meccanismi della struttura.
 $J_{YZ} - x_{YZ} - \theta_{YZ}$ riferimento locale asta YZ con origine in Y.
Piano di scorrimento del vincolo con inclinazione assegnata.
@ Adolfo Zavelani Rossi, Politecnico di Milano, vers.21.02.12

SPOSTAMENTI RIGIDI DELLE ASTE

$u_{AAB} =$	$u_{CCD} =$	$u_{EEC} =$	$u_{FFG} =$	$u_{HHF} =$
$v_{AAB} =$	$v_{CCD} =$	$v_{EEC} =$	$v_{FFG} =$	$v_{HHF} =$
$\phi_{AAB} =$	$\phi_{CCD} =$	$\phi_{EEC} =$	$\phi_{FFG} =$	$\phi_{HHF} =$
$u_{DDI} =$	$u_{GGD} =$	$u_{EEA} =$	$u_{HHE} =$	$u_{BBI} =$
$v_{DDI} =$	$v_{GGD} =$	$v_{EEA} =$	$v_{HHE} =$	$v_{BBI} =$
$\phi_{DDI} =$	$\phi_{GGD} =$	$\phi_{EEA} =$	$\phi_{HHE} =$	$\phi_{BBI} =$

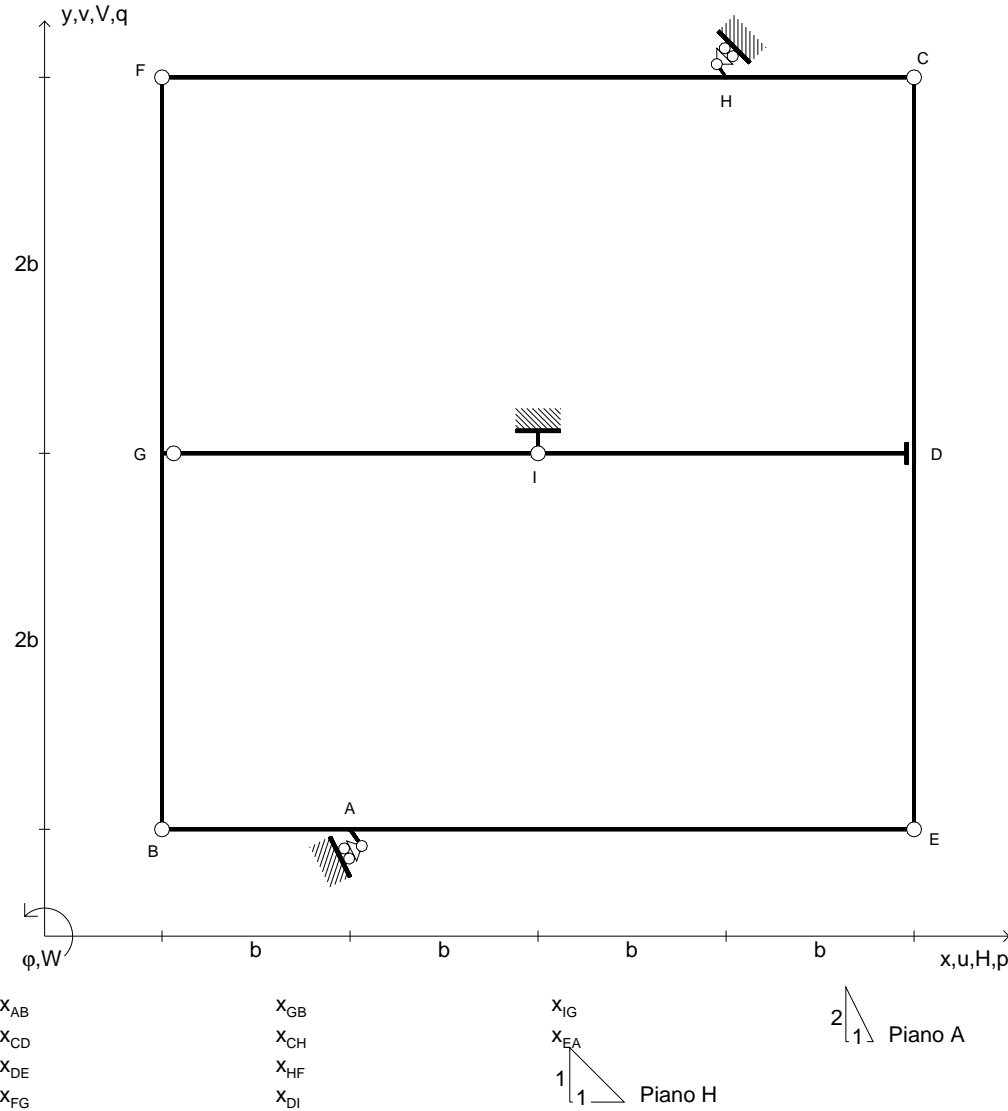


Svolgere l'analisi cinematica (geometrica e analitica).
Tracciare il meccanismo o i meccanismi della struttura.
Tracciare le mappe degli spost. orizzontali e verticali.

Calcolare il meccanismo o i meccanismi della struttura.
 $J_{YZ} - x_{YZ} - \theta_{YZ}$ riferimento locale asta YZ con origine in Y.
Piano di scorrimento del vincolo con inclinazione assegnata.
@ Adolfo Zavelani Rossi, Politecnico di Milano, vers.21.02.12

SPOSTAMENTI RIGIDI DELLE ASTE

$u_{AAB} =$	$u_{CCA} =$	$u_{DDE} =$	$u_{FFD} =$	$u_{GGB} =$	$u_{EEG} =$
$v_{AAB} =$	$v_{CCA} =$	$v_{DDE} =$	$v_{FFD} =$	$v_{GGB} =$	$v_{EEG} =$
$\phi_{AAB} =$	$\phi_{CCA} =$	$\phi_{DDE} =$	$\phi_{FFD} =$	$\phi_{GGB} =$	$\phi_{EEG} =$
$u_{HHA} =$	$u_{DDH} =$	$u_{IIC} =$	$u_{FFI} =$		
$v_{HHA} =$	$v_{DDH} =$	$v_{IIC} =$	$v_{FFI} =$		
$\phi_{HHA} =$	$\phi_{DDH} =$	$\phi_{IIC} =$	$\phi_{FFI} =$		



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

Calcolare il meccanismo o i meccanismi della struttura.
 $J_{YZ} - x_{YZ} - \theta_{YZ}$ riferimento locale asta YZ con origine in Y.
Piano di scorrimento del vincolo con inclinazione assegnata.
@ Adolfo Zavelani Rossi, Politecnico di Milano, vers.21.02.12

SPOSTAMENTI RIGIDI DELLE ASTE

$u_{AAB} =$	$u_{CCD} =$	$u_{DDE} =$	$u_{FFG} =$	$u_{GGB} =$	$u_{CCH} =$
$v_{AAB} =$	$v_{CCD} =$	$v_{DDE} =$	$v_{FFG} =$	$v_{GGB} =$	$v_{CCH} =$
$\phi_{AAB} =$	$\phi_{CCD} =$	$\phi_{DDE} =$	$\phi_{FFG} =$	$\phi_{GGB} =$	$\phi_{CCH} =$
$u_{HHF} =$	$u_{DDI} =$	$u_{IIG} =$	$u_{EEA} =$		
$v_{HHF} =$	$v_{DDI} =$	$v_{IIG} =$	$v_{EEA} =$		
$\phi_{HHF} =$	$\phi_{DDI} =$	$\phi_{IIG} =$	$\phi_{EEA} =$		

