

Dualità statico - cinematica

È possibile formulare il problema statico e il problema cinematico in modo che risulti

$$\underline{A} = \underline{B}^T$$

Dualità statico - cinematica

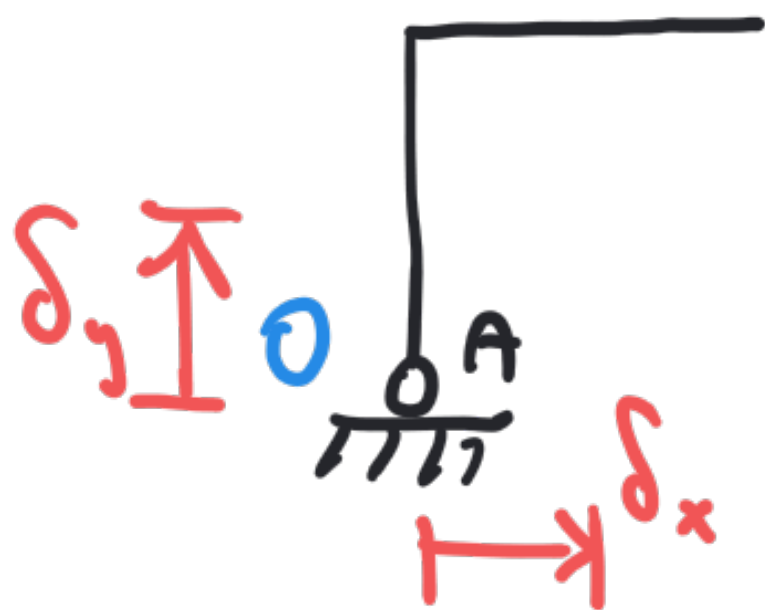
È possibile formulare il problema statico e il problema cinematico in modo che risulti

$$\underline{A} = \underline{B}^T$$

Dualità statico - cinematica

È possibile formulare il problema statico e il problema cinematico in modo che risultino

$$\underline{A} = \underline{B}^T$$



$$\underline{q} = \begin{pmatrix} u_A \\ v_A \\ \theta \end{pmatrix} \quad \underline{\xi} = \begin{pmatrix} \delta_x \\ \delta_y \end{pmatrix}$$



$\underline{f}_r^T \underline{s} =$ lavoro delle forze reattive
sui cedimenti vincolari

$\underline{f}_a^T \underline{q} =$ lavoro compiuto dalle forze
attive

Lavoro totale

$$\underline{f}_r^T \underline{s} + \underline{f}_a^T \underline{q} = \underline{f}_r^T \underline{A} \underline{q} - \underbrace{(\underline{B} \underline{f}_r)^T}_{\text{blue squiggle}} \underline{q}$$