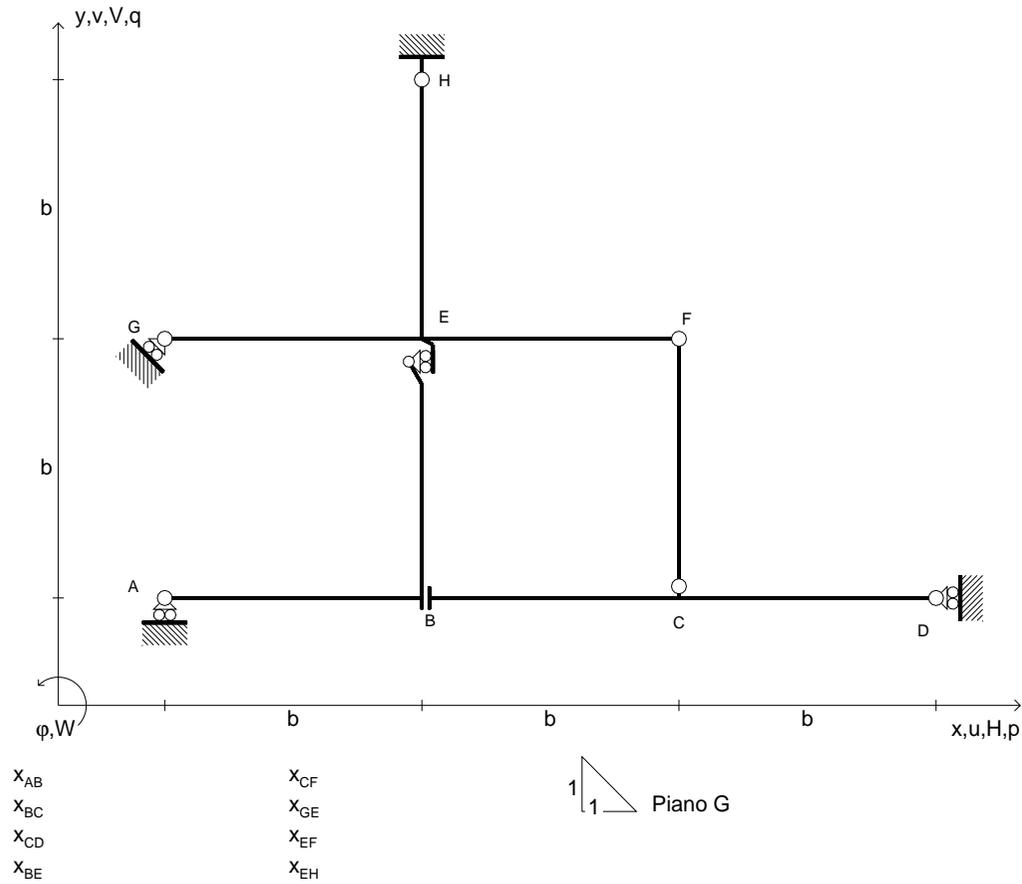
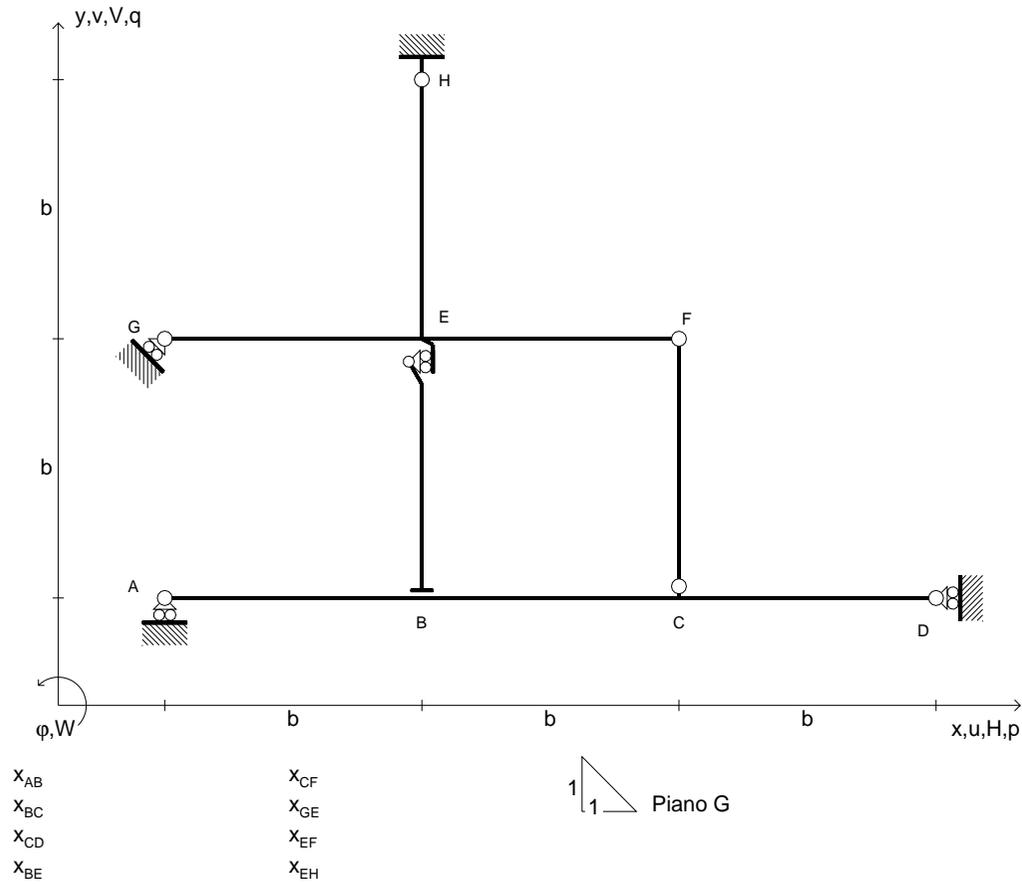


Svolgere l'analisi cinematica (geometrica e analitica).  
 Tracciare il meccanismo o i meccanismi della struttura.  
 Tracciare le mappe degli spost. orizzontali e verticali.  
 Calcolare il meccanismo o i meccanismi della struttura.  
 Rappresentare schema della struttura e matrice di congruenza.  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



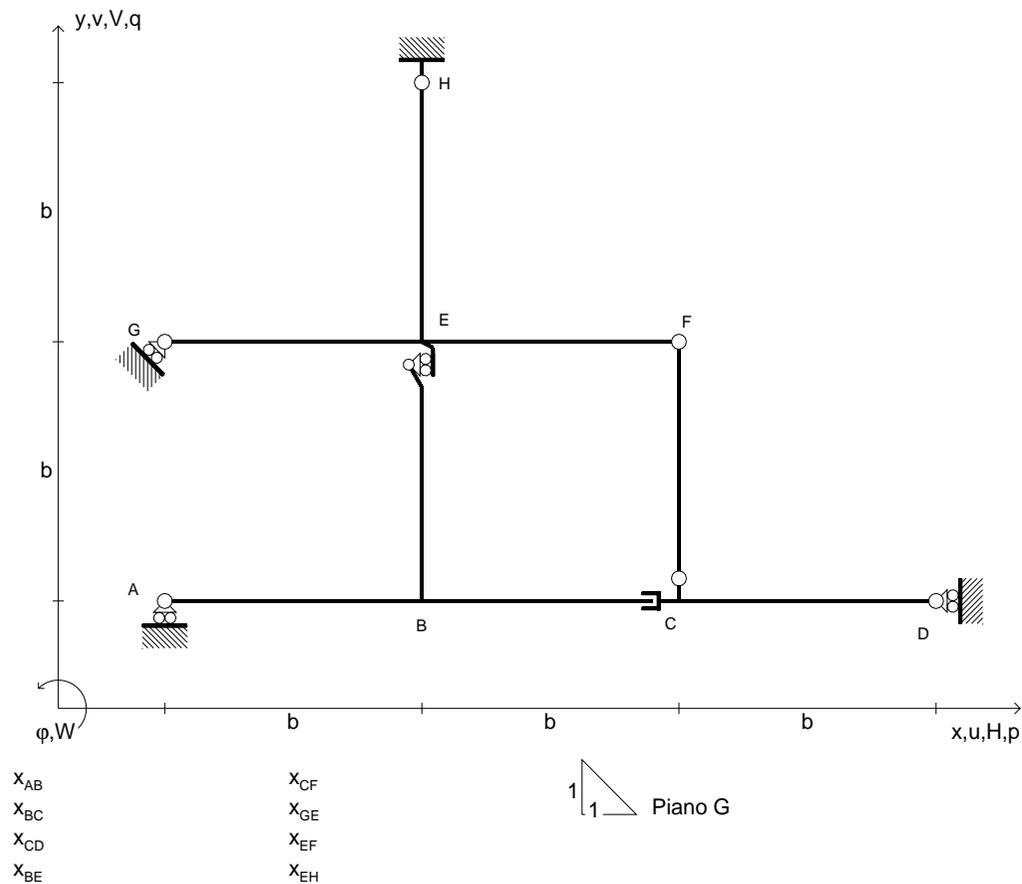
Svolgere l'analisi cinematica (geometrica e analitica).  
 Tracciare il meccanismo o i meccanismi della struttura.  
 Tracciare le mappe degli spost. orizzontali e verticali.  
 Calcolare il meccanismo o i meccanismi della struttura.  
 Rappresentare schema della struttura e matrice di congruenza.  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



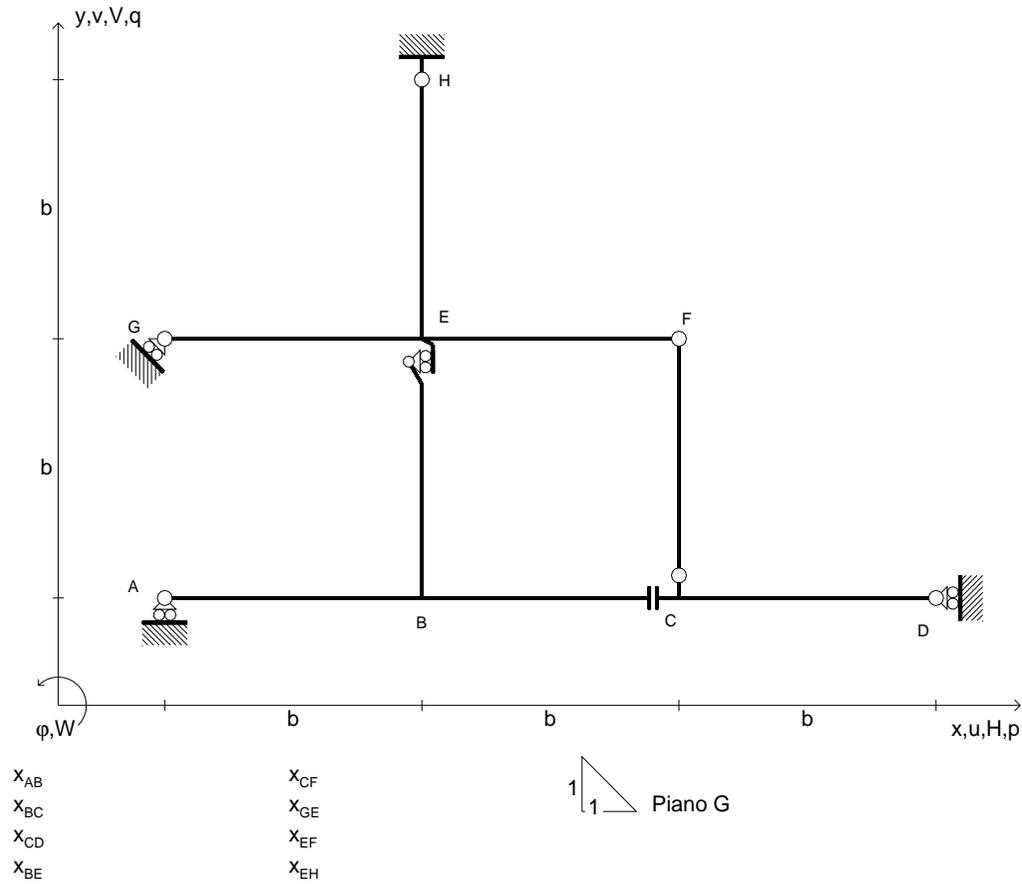
- |          |          |
|----------|----------|
| $X_{AB}$ | $X_{CF}$ |
| $X_{BC}$ | $X_{GE}$ |
| $X_{CD}$ | $X_{EF}$ |
| $X_{BE}$ | $X_{EH}$ |



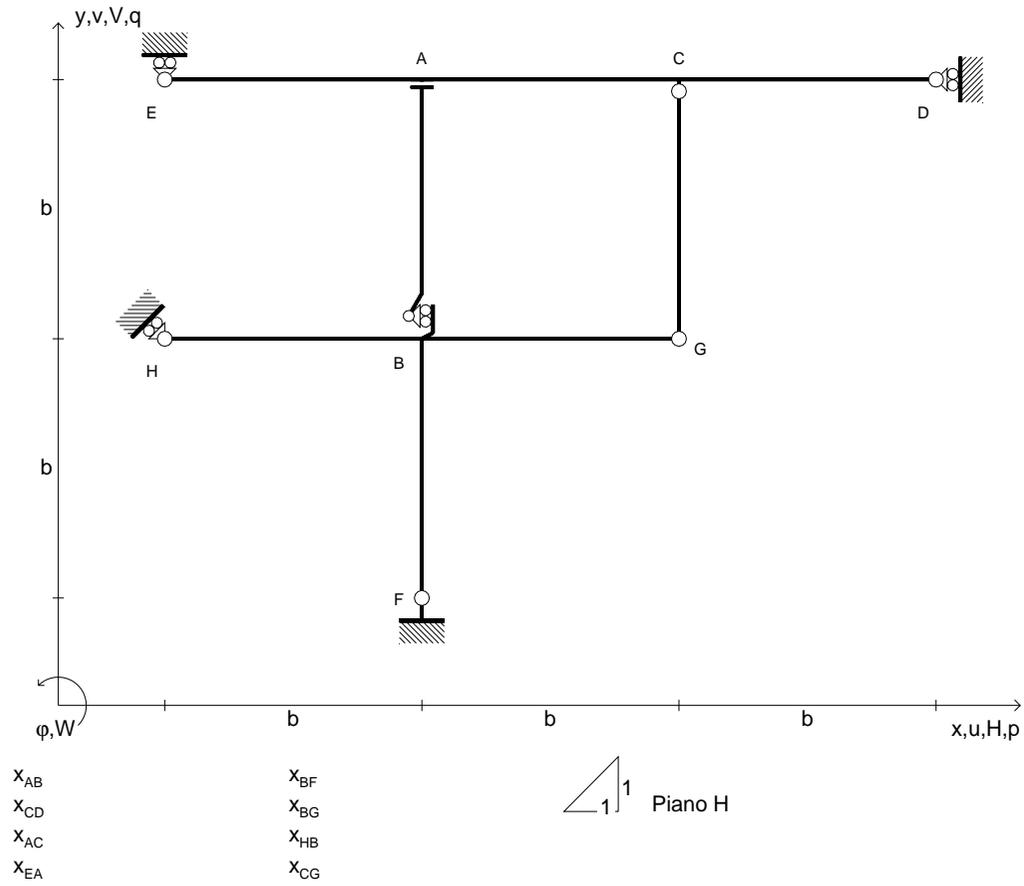
Svolgere l'analisi cinematica (geometrica e analitica).  
 Tracciare il meccanismo o i meccanismi della struttura.  
 Tracciare le mappe degli spost. orizzontali e verticali.  
 Calcolare il meccanismo o i meccanismi della struttura.  
 Rappresentare schema della struttura e matrice di congruenza.  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



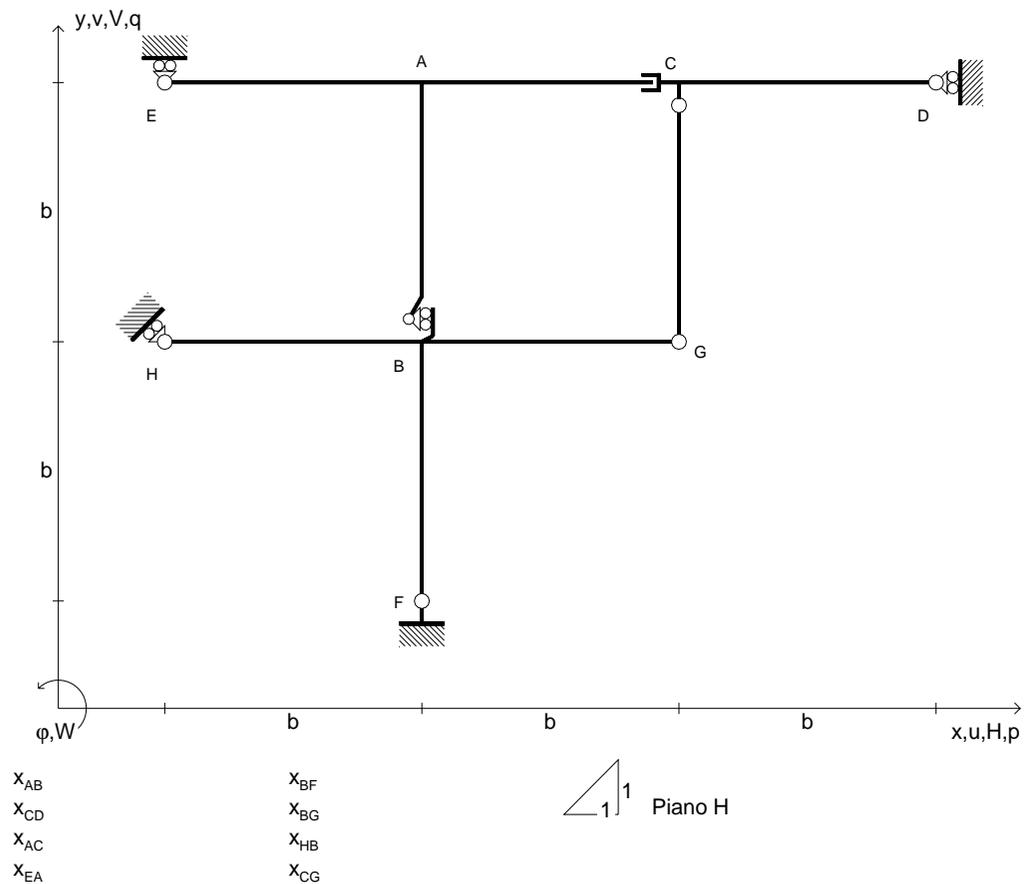
Svolgere l'analisi cinematica (geometrica e analitica).  
 Tracciare il meccanismo o i meccanismi della struttura.  
 Tracciare le mappe degli spost. orizzontali e verticali.  
 Calcolare il meccanismo o i meccanismi della struttura.  
 Rappresentare schema della struttura e matrice di congruenza.  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



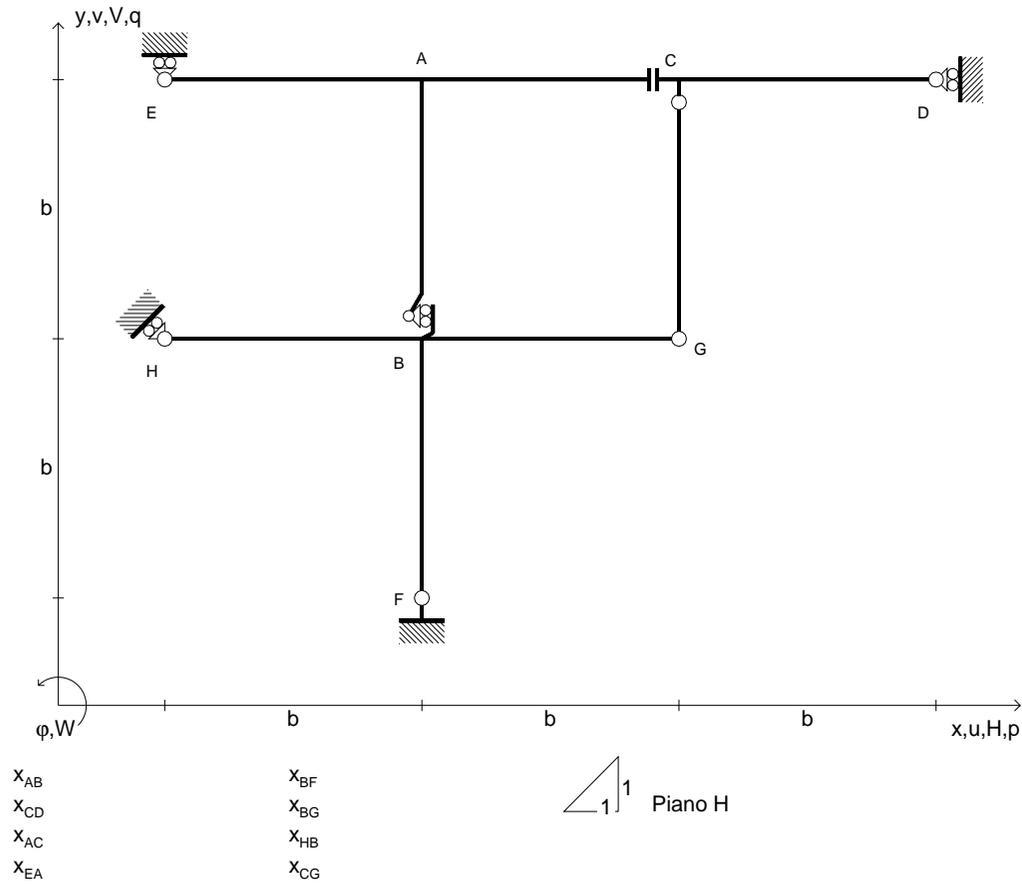
Svolgere l'analisi cinematica (geometrica e analitica).  
 Tracciare il meccanismo o i meccanismi della struttura.  
 Tracciare le mappe degli spost. orizzontali e verticali.  
 Calcolare il meccanismo o i meccanismi della struttura.  
 Rappresentare schema della struttura e matrice di congruenza.  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



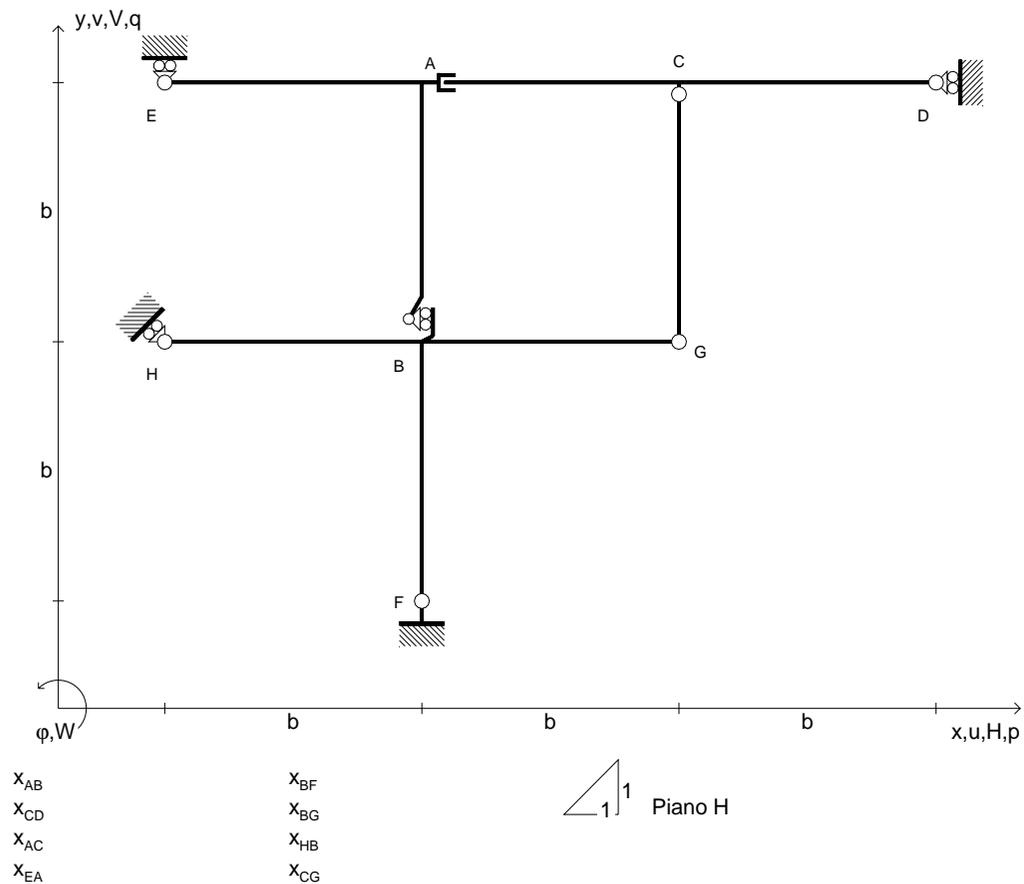
Svolgere l'analisi cinematica (geometrica e analitica).  
 Tracciare il meccanismo o i meccanismi della struttura.  
 Tracciare le mappe degli spost. orizzontali e verticali.  
 Calcolare il meccanismo o i meccanismi della struttura.  
 Rappresentare schema della struttura e matrice di congruenza.  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



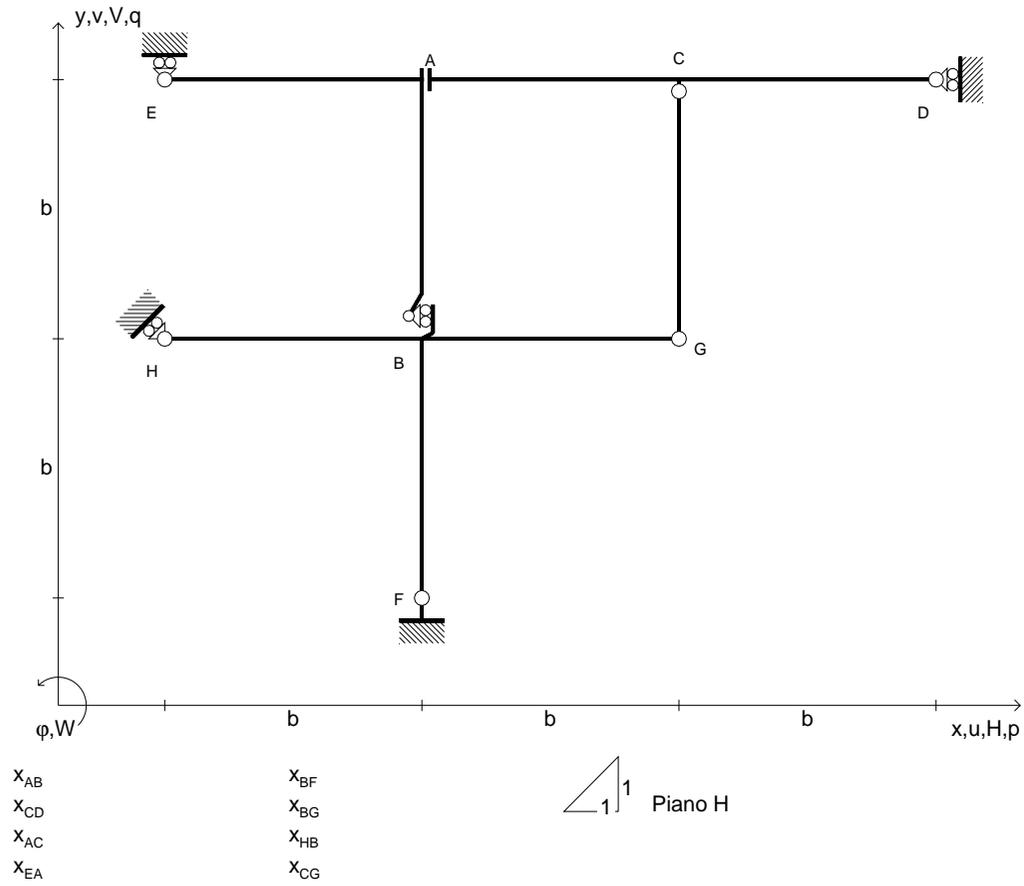
Svolgere l'analisi cinematica (geometrica e analitica).  
 Tracciare il meccanismo o i meccanismi della struttura.  
 Tracciare le mappe degli spost. orizzontali e verticali.  
 Calcolare il meccanismo o i meccanismi della struttura.  
 Rappresentare schema della struttura e matrice di congruenza.  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



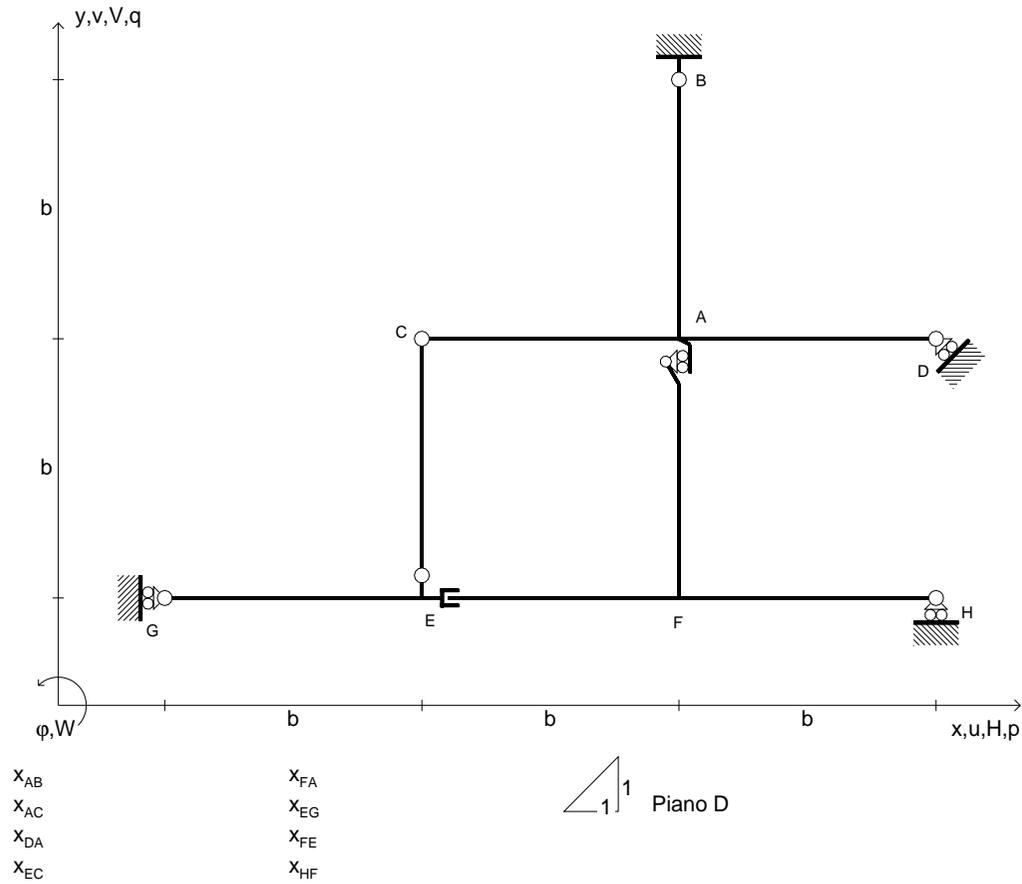
Svolgere l'analisi cinematica (geometrica e analitica).  
 Tracciare il meccanismo o i meccanismi della struttura.  
 Tracciare le mappe degli spost. orizzontali e verticali.  
 Calcolare il meccanismo o i meccanismi della struttura.  
 Rappresentare schema della struttura e matrice di congruenza.  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



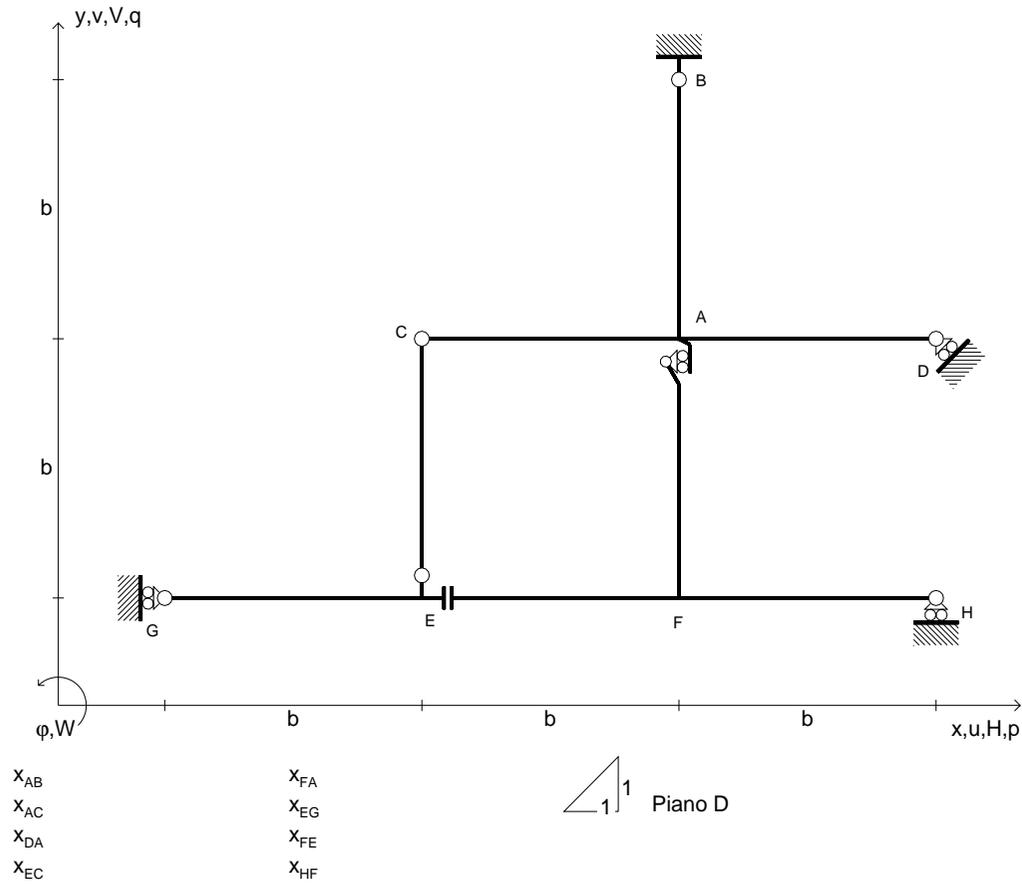
Svolgere l'analisi cinematica (geometrica e analitica).  
 Tracciare il meccanismo o i meccanismi della struttura.  
 Tracciare le mappe degli spost. orizzontali e verticali.  
 Calcolare il meccanismo o i meccanismi della struttura.  
 Rappresentare schema della struttura e matrice di congruenza.  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



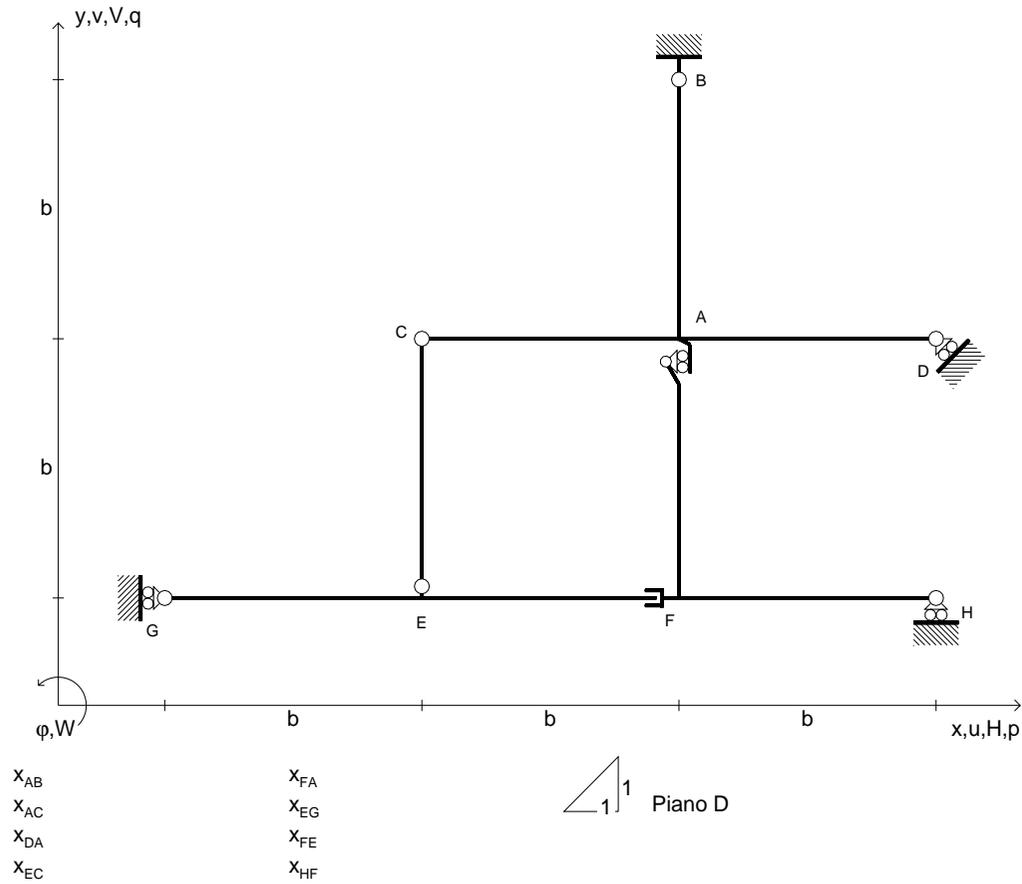
Svolgere l'analisi cinematica (geometrica e analitica).  
 Tracciare il meccanismo o i meccanismi della struttura.  
 Tracciare le mappe degli spost. orizzontali e verticali.  
 Calcolare il meccanismo o i meccanismi della struttura.  
 Rappresentare schema della struttura e matrice di congruenza.  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



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



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



Svolgere l'analisi cinematica (geometrica e analitica).

Tracciare il meccanismo o i meccanismi della struttura.

Tracciare le mappe degli spost. orizzontali e verticali.

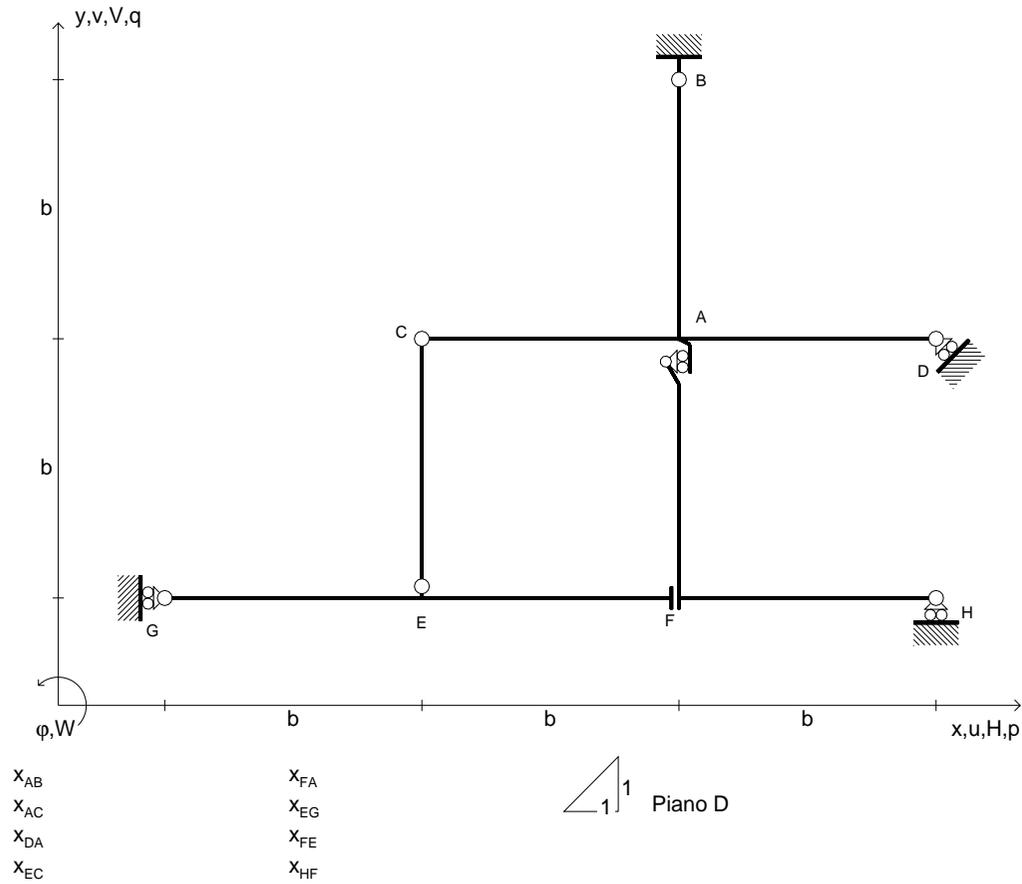
Calcolare il meccanismo o i meccanismi della struttura.

Rappresentare schema della struttura e matrice di congruenza.

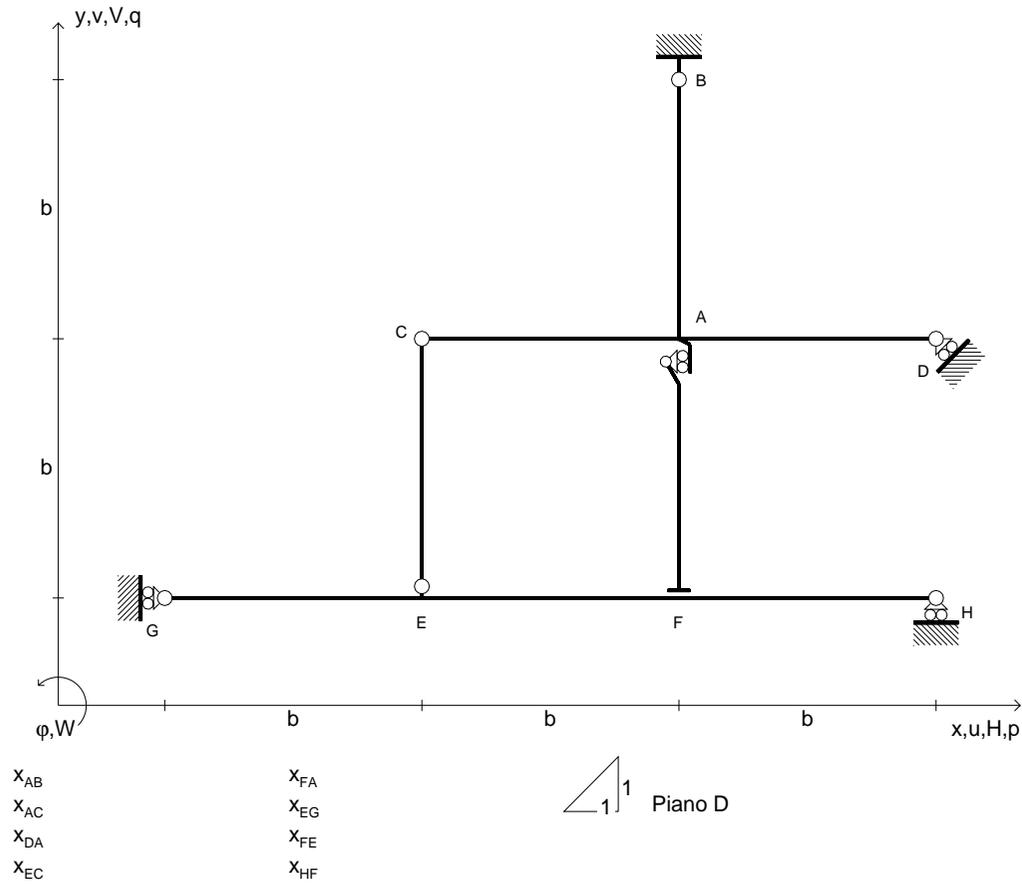
$J_{YZ} - x_{YZ} - \theta_{YZ}$  riferimento locale asta YZ con origine in Y.

Piano di scorrimento del vincolo con inclinazione assegnata.

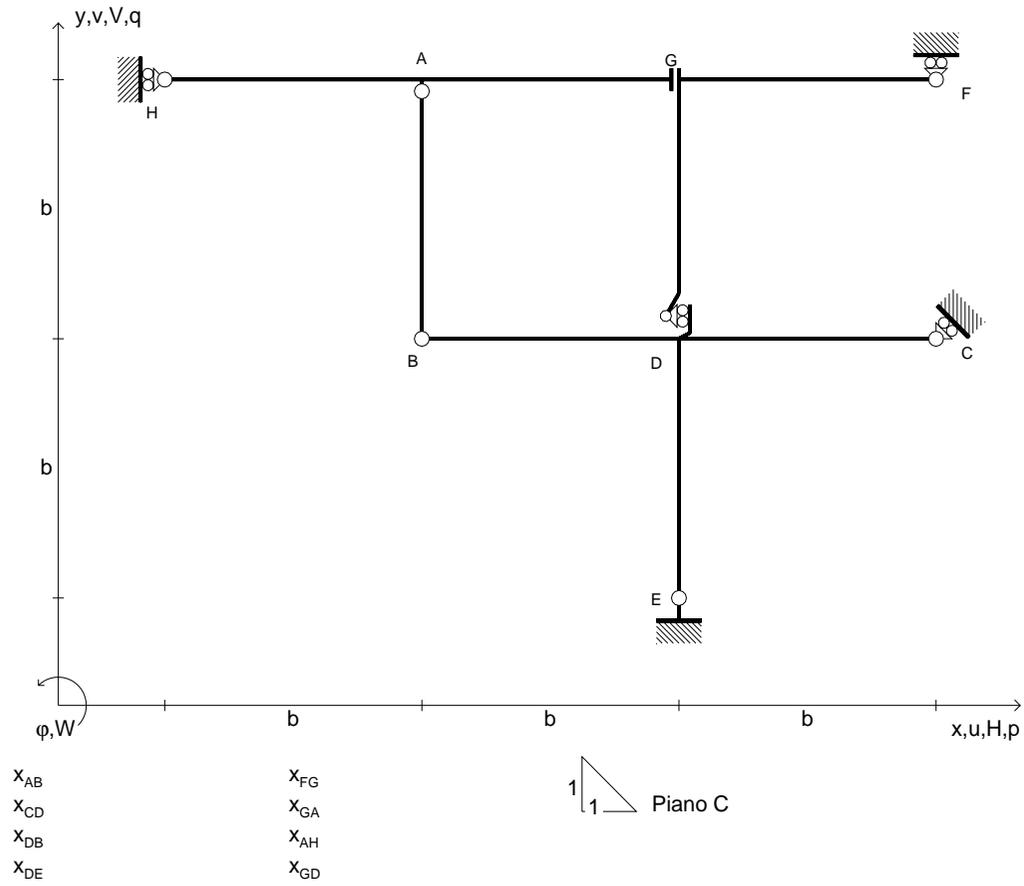
@ Adolfo Zavelani Rossi, Politecnico di Milano



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

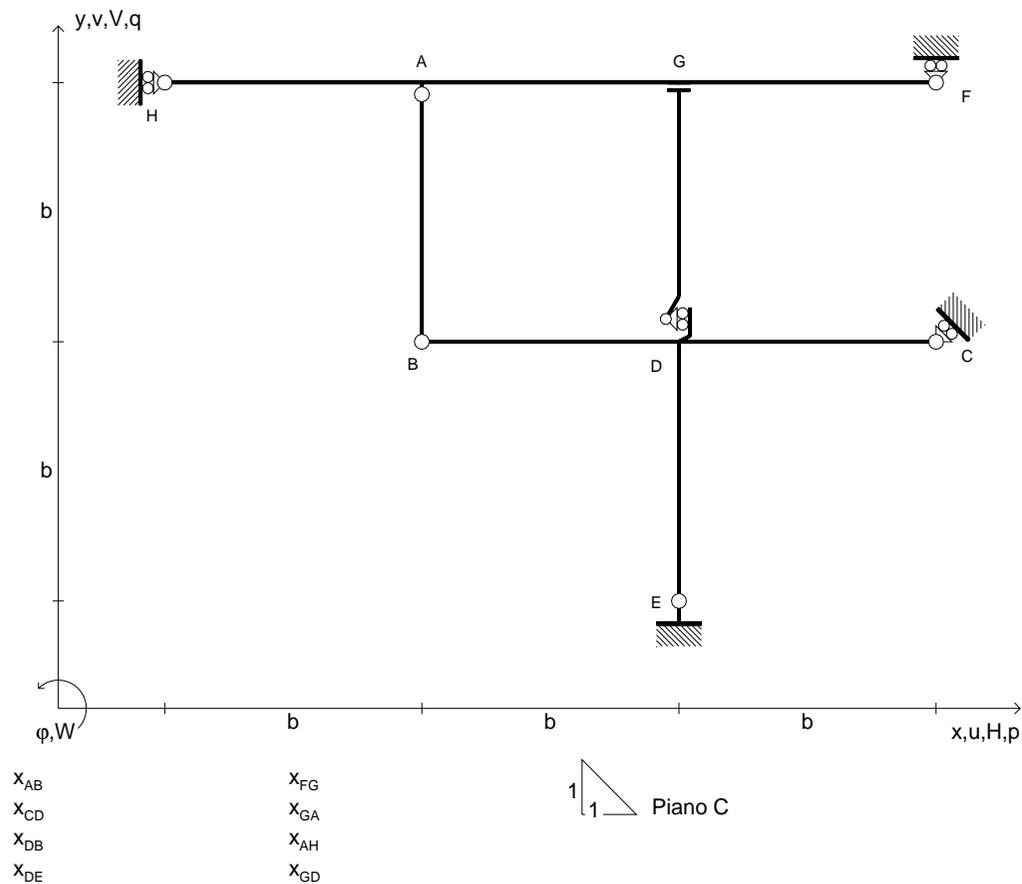


Svolgere l'analisi cinematica (geometrica e analitica).  
 Tracciare il meccanismo o i meccanismi della struttura.  
 Tracciare le mappe degli spost. orizzontali e verticali.  
 Calcolare il meccanismo o i meccanismi della struttura.  
 Rappresentare schema della struttura e matrice di congruenza.  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

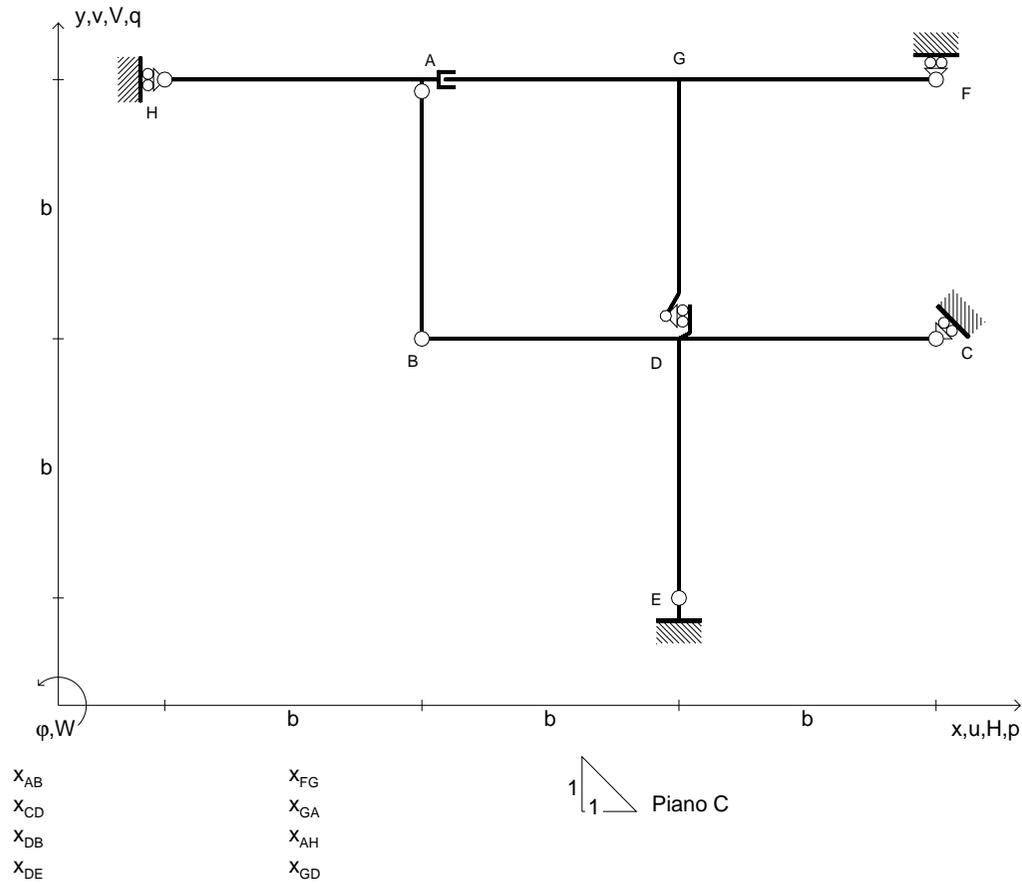


- $X_{AB}$
- $X_{CD}$
- $X_{DB}$
- $X_{DE}$
- $X_{FG}$
- $X_{GA}$
- $X_{AH}$
- $X_{GD}$

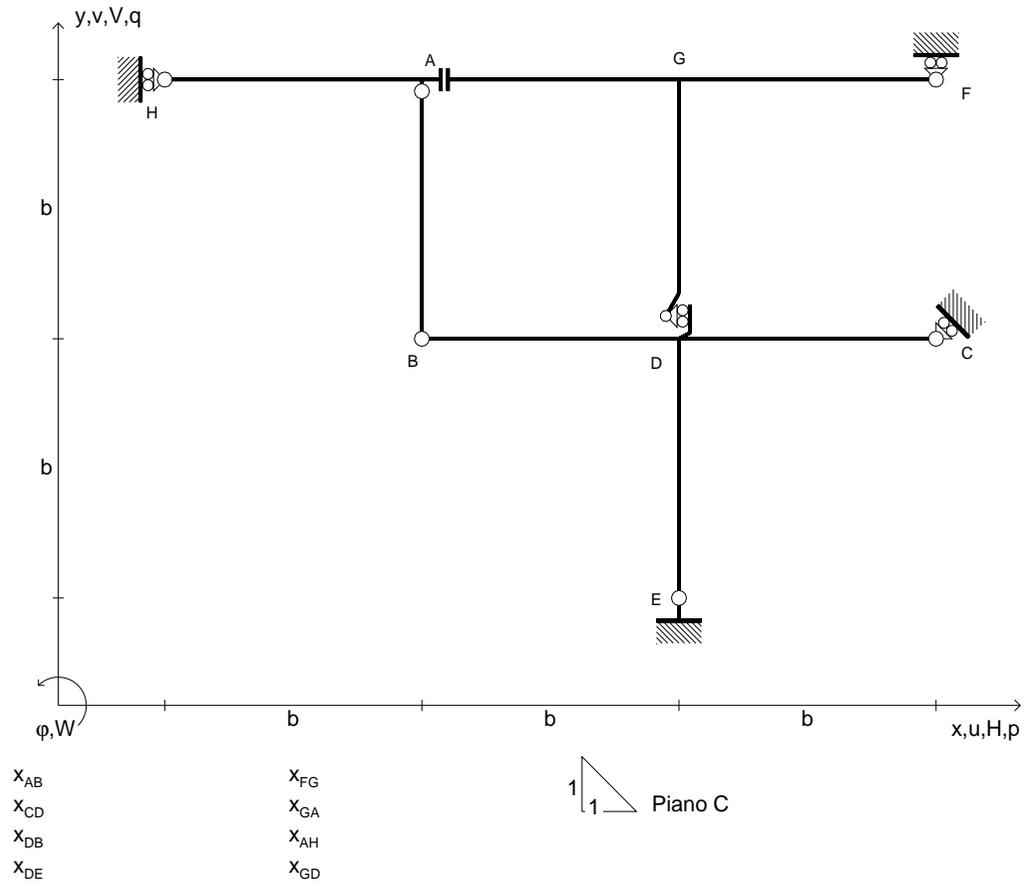
Svolgere l'analisi cinematica (geometrica e analitica).  
 Tracciare il meccanismo o i meccanismi della struttura.  
 Tracciare le mappe degli spost. orizzontali e verticali.  
 Calcolare il meccanismo o i meccanismi della struttura.  
 Rappresentare schema della struttura e matrice di congruenza.  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



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

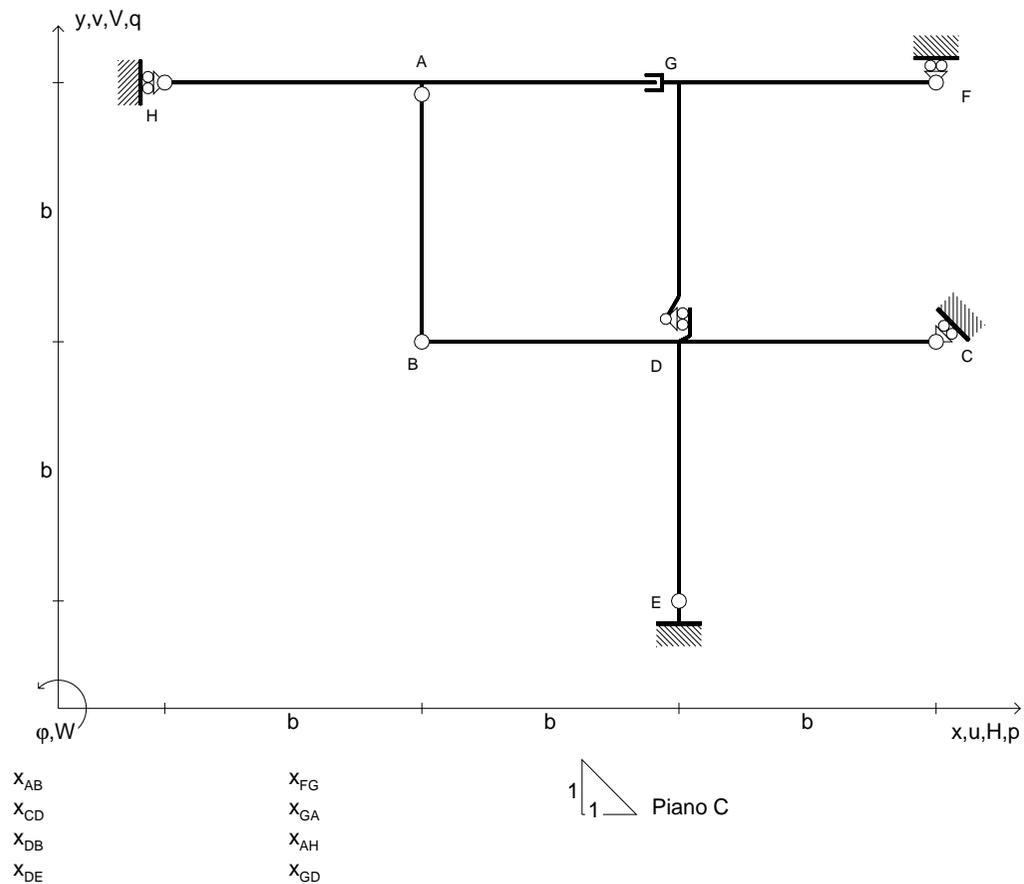


Svolgere l'analisi cinematica (geometrica e analitica).  
 Tracciare il meccanismo o i meccanismi della struttura.  
 Tracciare le mappe degli spost. orizzontali e verticali.  
 Calcolare il meccanismo o i meccanismi della struttura.  
 Rappresentare schema della struttura e matrice di congruenza.  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

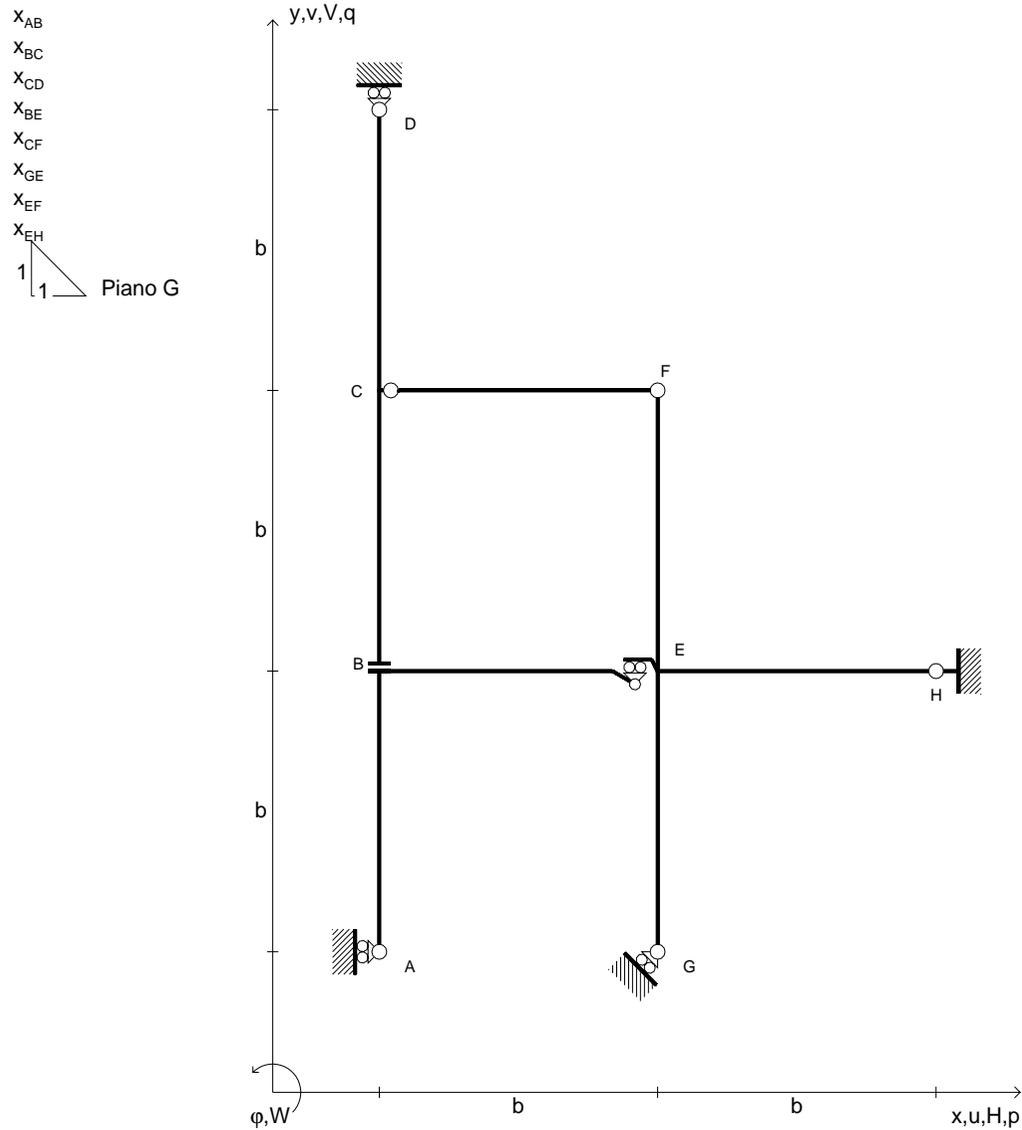


- $X_{AB}$
- $X_{CD}$
- $X_{DB}$
- $X_{DE}$
- $X_{FG}$
- $X_{GA}$
- $X_{AH}$
- $X_{GD}$

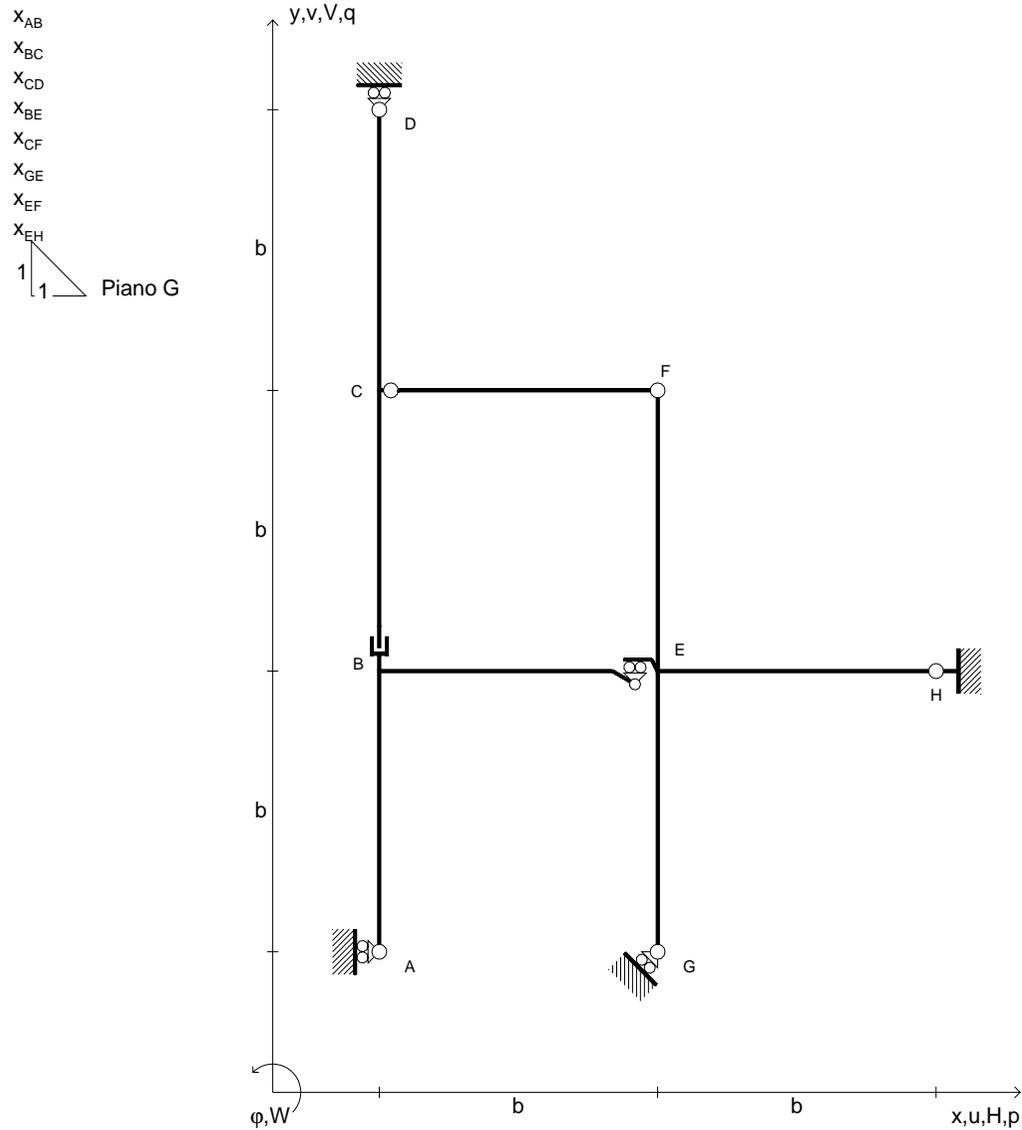
Svolgere l'analisi cinematica (geometrica e analitica).  
 Tracciare il meccanismo o i meccanismi della struttura.  
 Tracciare le mappe degli spost. orizzontali e verticali.  
 Calcolare il meccanismo o i meccanismi della struttura.  
 Rappresentare schema della struttura e matrice di congruenza.  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



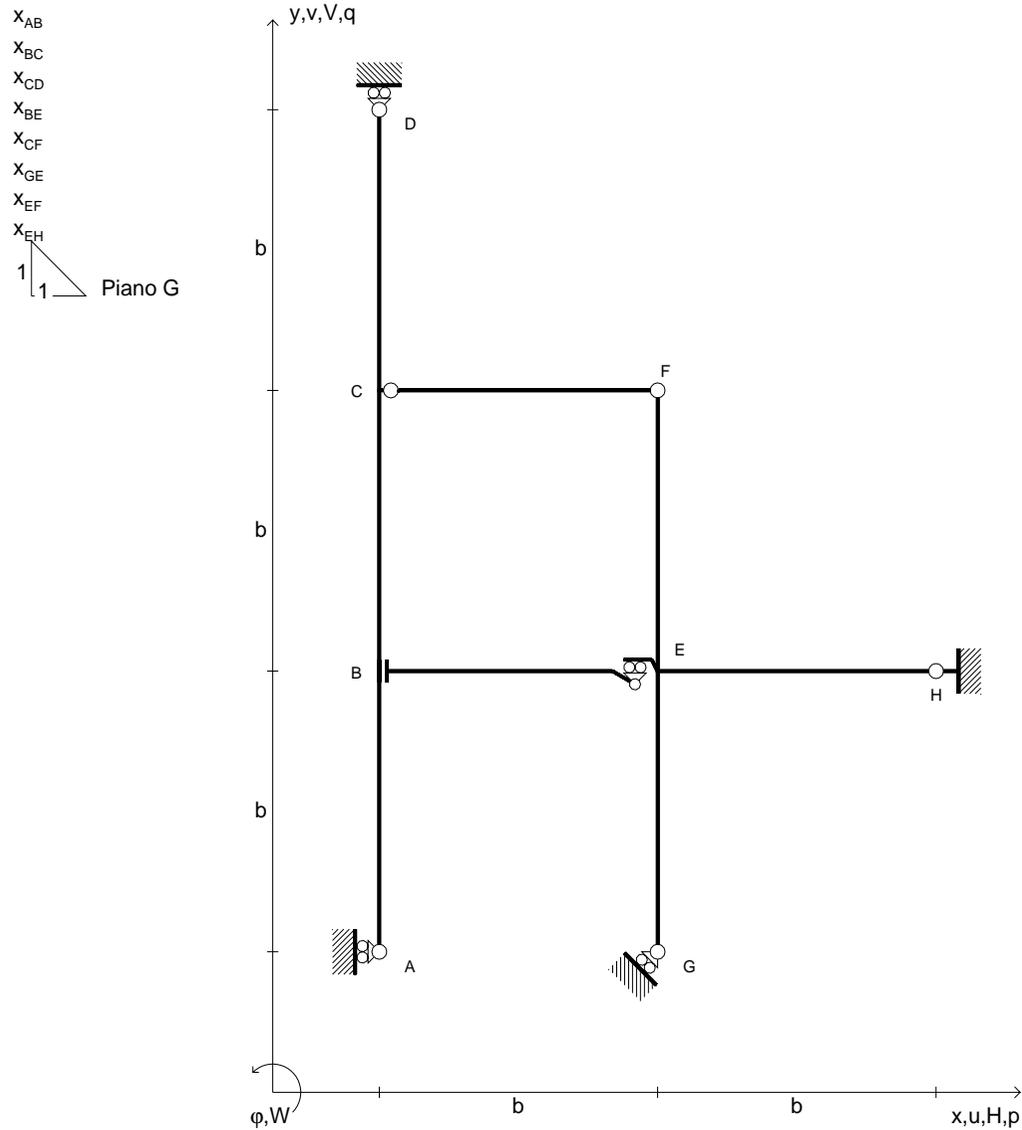
Svolgere l'analisi cinematica (geometrica e analitica).  
 Tracciare il meccanismo o i meccanismi della struttura.  
 Tracciare le mappe degli spost. orizzontali e verticali.  
 Calcolare il meccanismo o i meccanismi della struttura.  
 Rappresentare schema della struttura e matrice di congruenza.  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



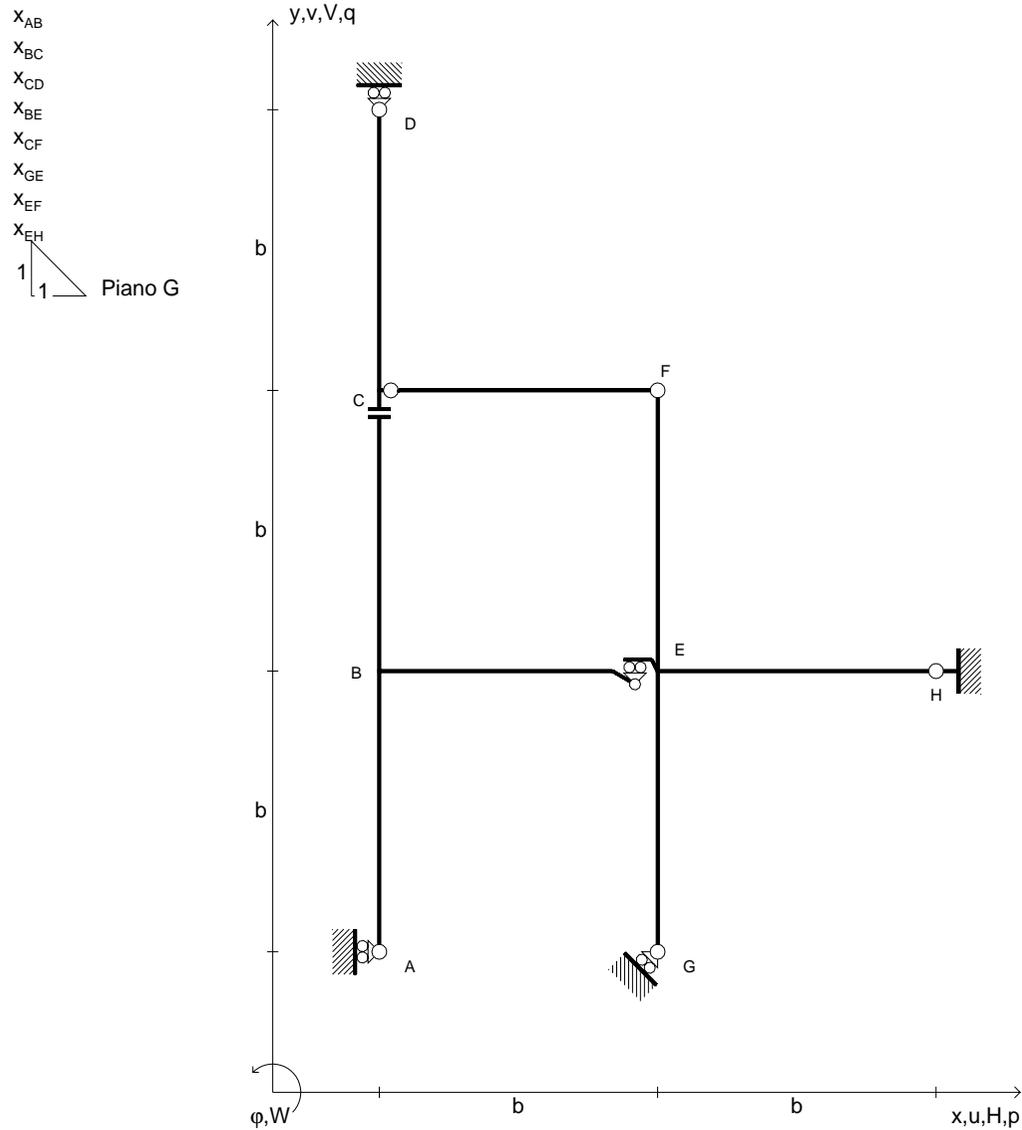
Svolgere l'analisi cinematica (geometrica e analitica).  
 Tracciare il meccanismo o i meccanismi della struttura.  
 Tracciare le mappe degli spost. orizzontali e verticali.  
 Calcolare il meccanismo o i meccanismi della struttura.  
 Rappresentare schema della struttura e matrice di congruenza.  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



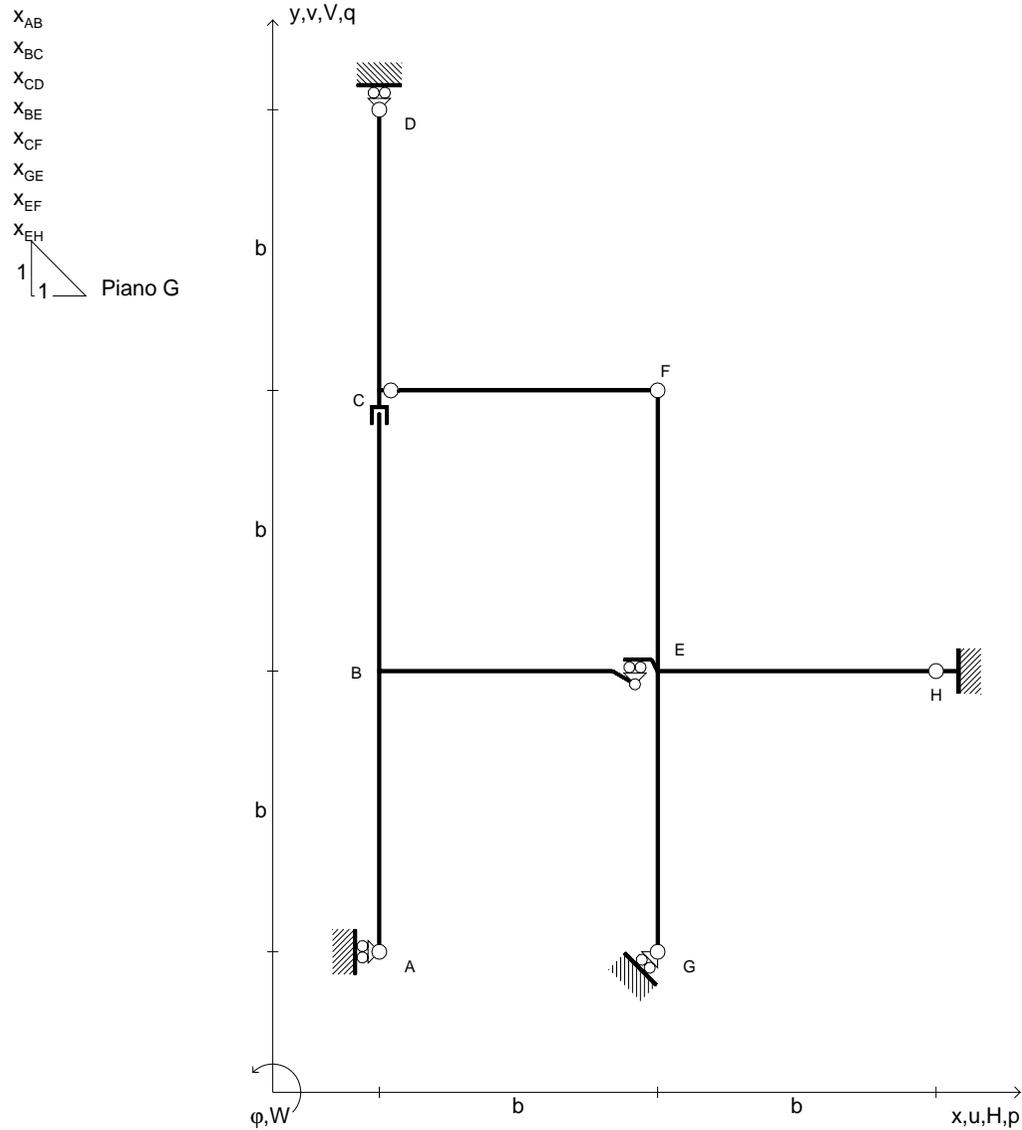
Svolgere l'analisi cinematica (geometrica e analitica).  
 Tracciare il meccanismo o i meccanismi della struttura.  
 Tracciare le mappe degli spost. orizzontali e verticali.  
 Calcolare il meccanismo o i meccanismi della struttura.  
 Rappresentare schema della struttura e matrice di congruenza.  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



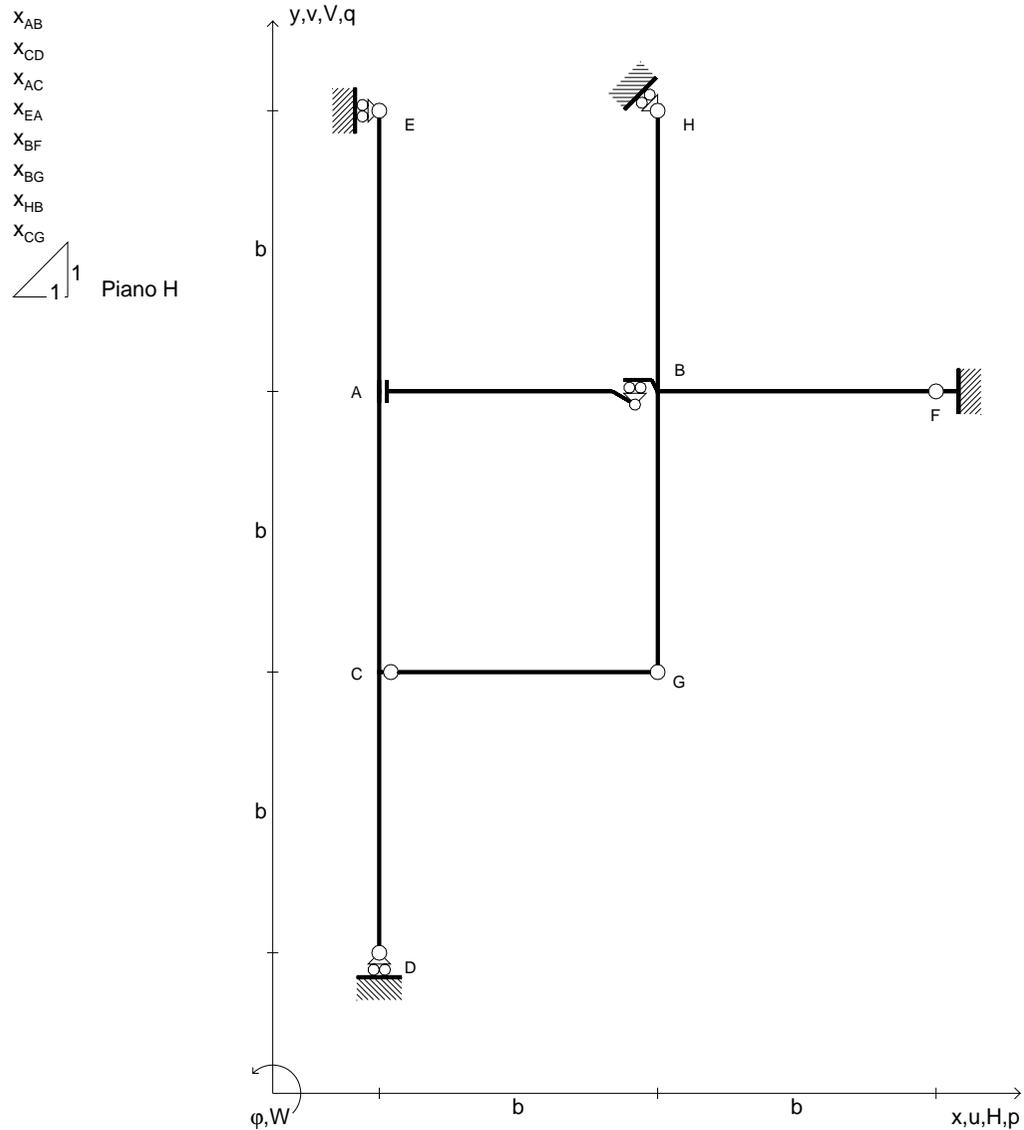
Svolgere l'analisi cinematica (geometrica e analitica).  
 Tracciare il meccanismo o i meccanismi della struttura.  
 Tracciare le mappe degli spost. orizzontali e verticali.  
 Calcolare il meccanismo o i meccanismi della struttura.  
 Rappresentare schema della struttura e matrice di congruenza.  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



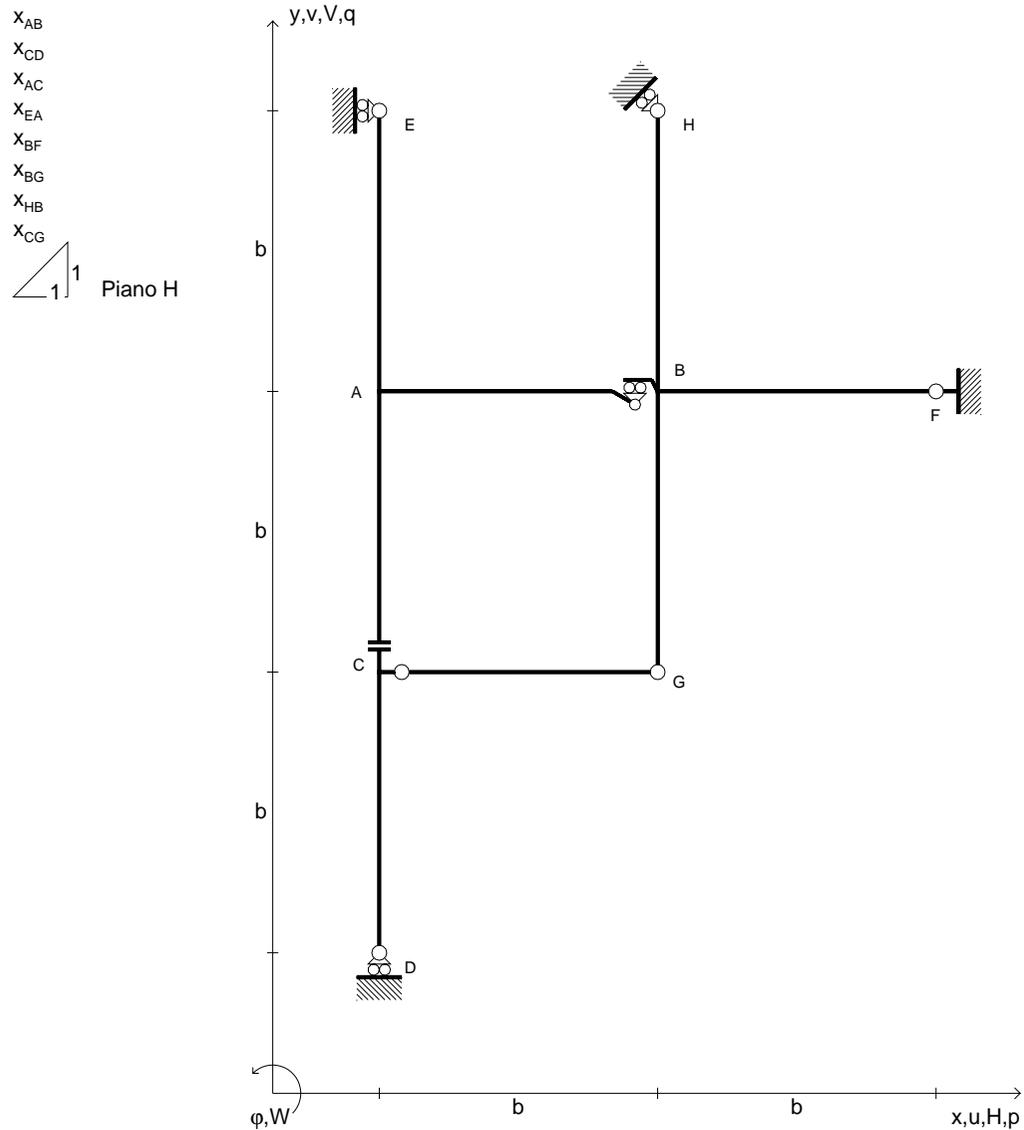
Svolgere l'analisi cinematica (geometrica e analitica).  
 Tracciare il meccanismo o i meccanismi della struttura.  
 Tracciare le mappe degli spost. orizzontali e verticali.  
 Calcolare il meccanismo o i meccanismi della struttura.  
 Rappresentare schema della struttura e matrice di congruenza.  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



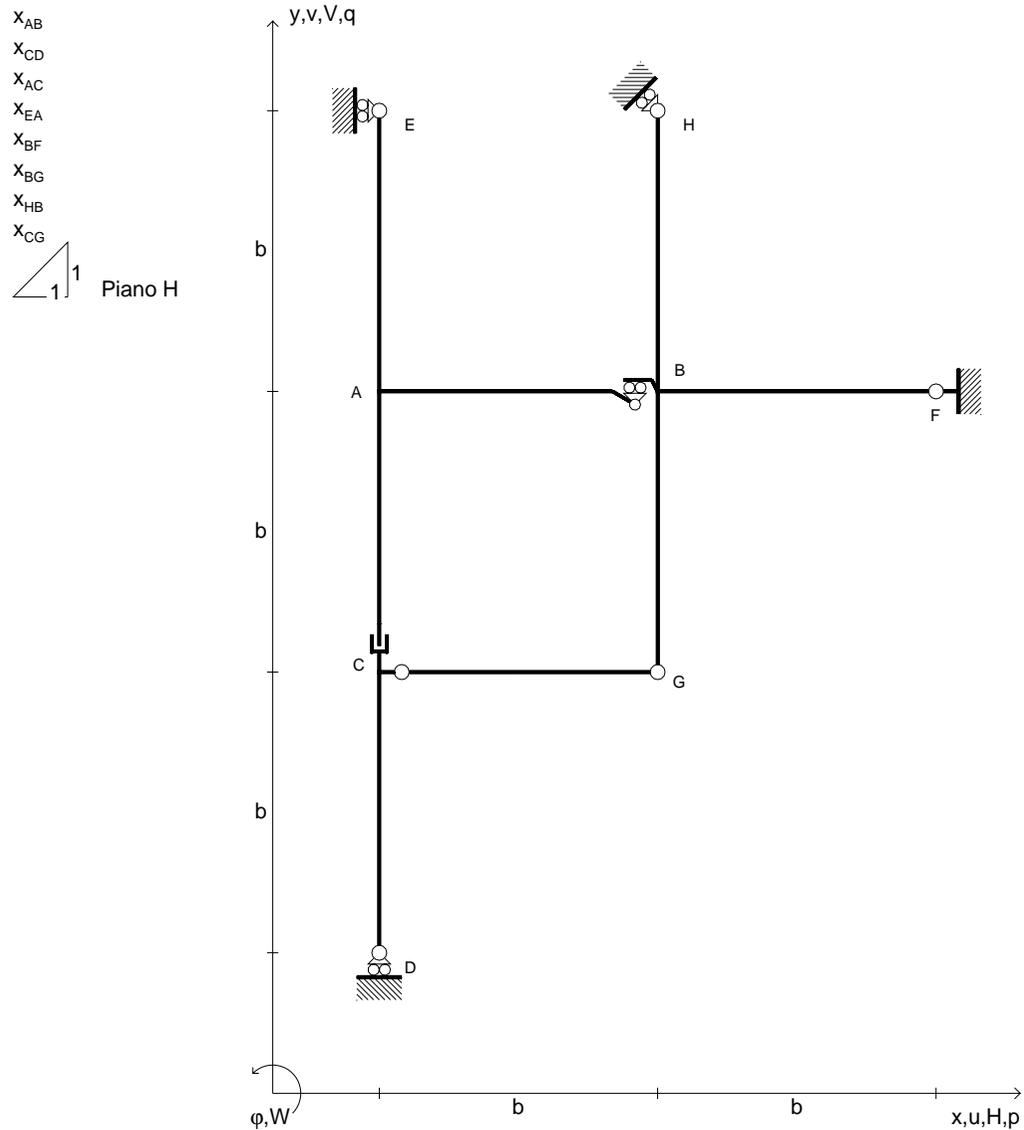
Svolgere l'analisi cinematica (geometrica e analitica).  
 Tracciare il meccanismo o i meccanismi della struttura.  
 Tracciare le mappe degli spost. orizzontali e verticali.  
 Calcolare il meccanismo o i meccanismi della struttura.  
 Rappresentare schema della struttura e matrice di congruenza.  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



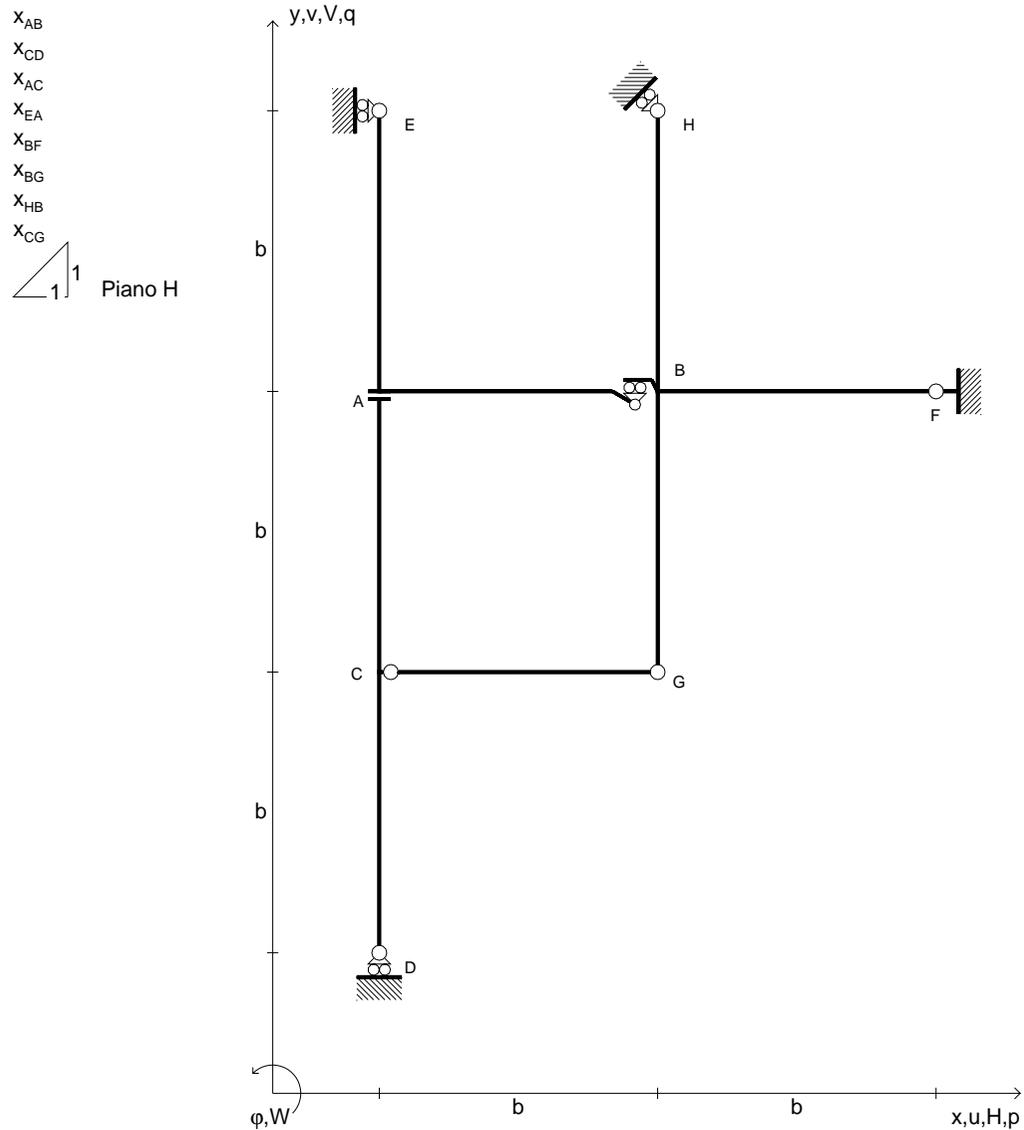
Svolgere l'analisi cinematica (geometrica e analitica).  
 Tracciare il meccanismo o i meccanismi della struttura.  
 Tracciare le mappe degli spost. orizzontali e verticali.  
 Calcolare il meccanismo o i meccanismi della struttura.  
 Rappresentare schema della struttura e matrice di congruenza.  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



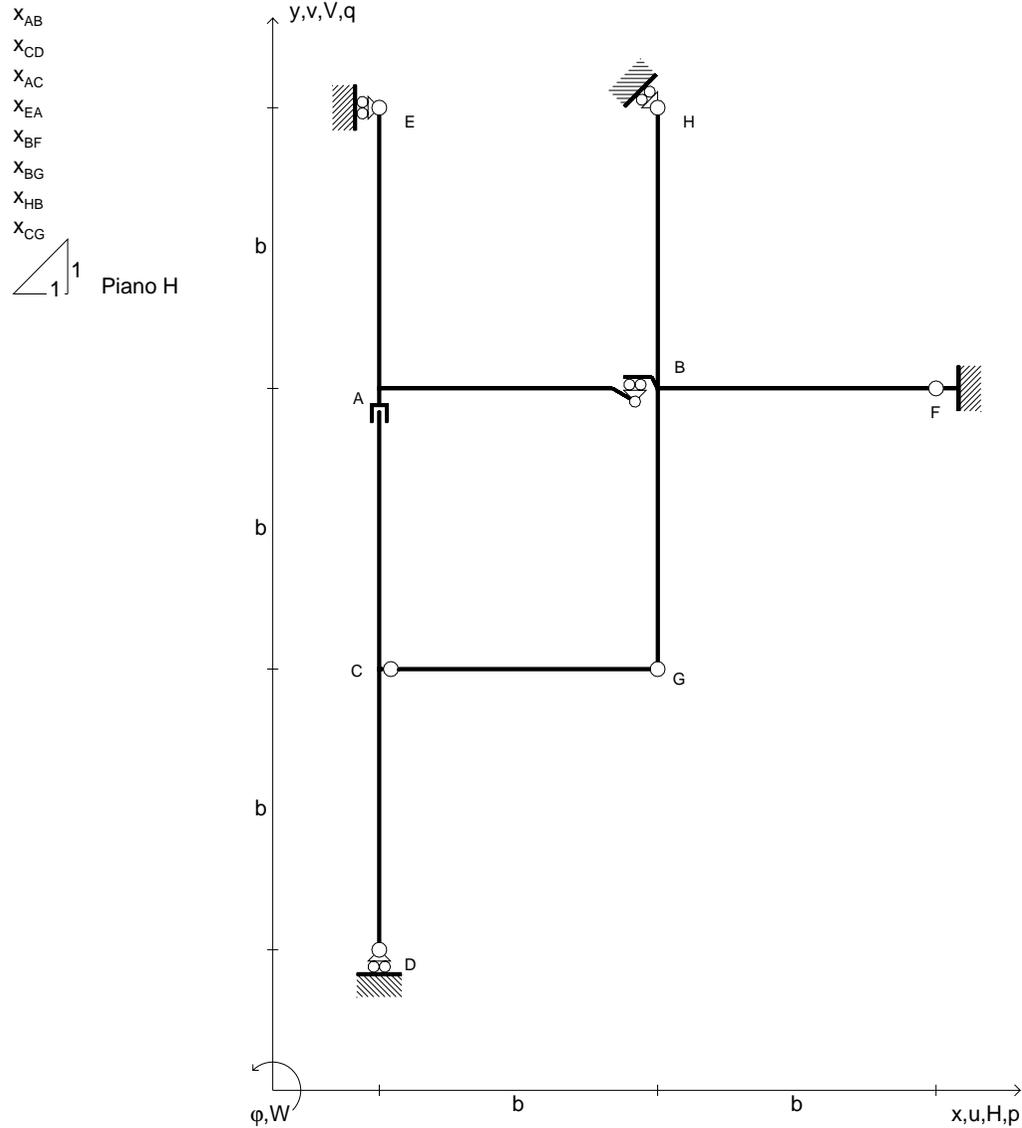
Svolgere l'analisi cinematica (geometrica e analitica).  
 Tracciare il meccanismo o i meccanismi della struttura.  
 Tracciare le mappe degli spost. orizzontali e verticali.  
 Calcolare il meccanismo o i meccanismi della struttura.  
 Rappresentare schema della struttura e matrice di congruenza.  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



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

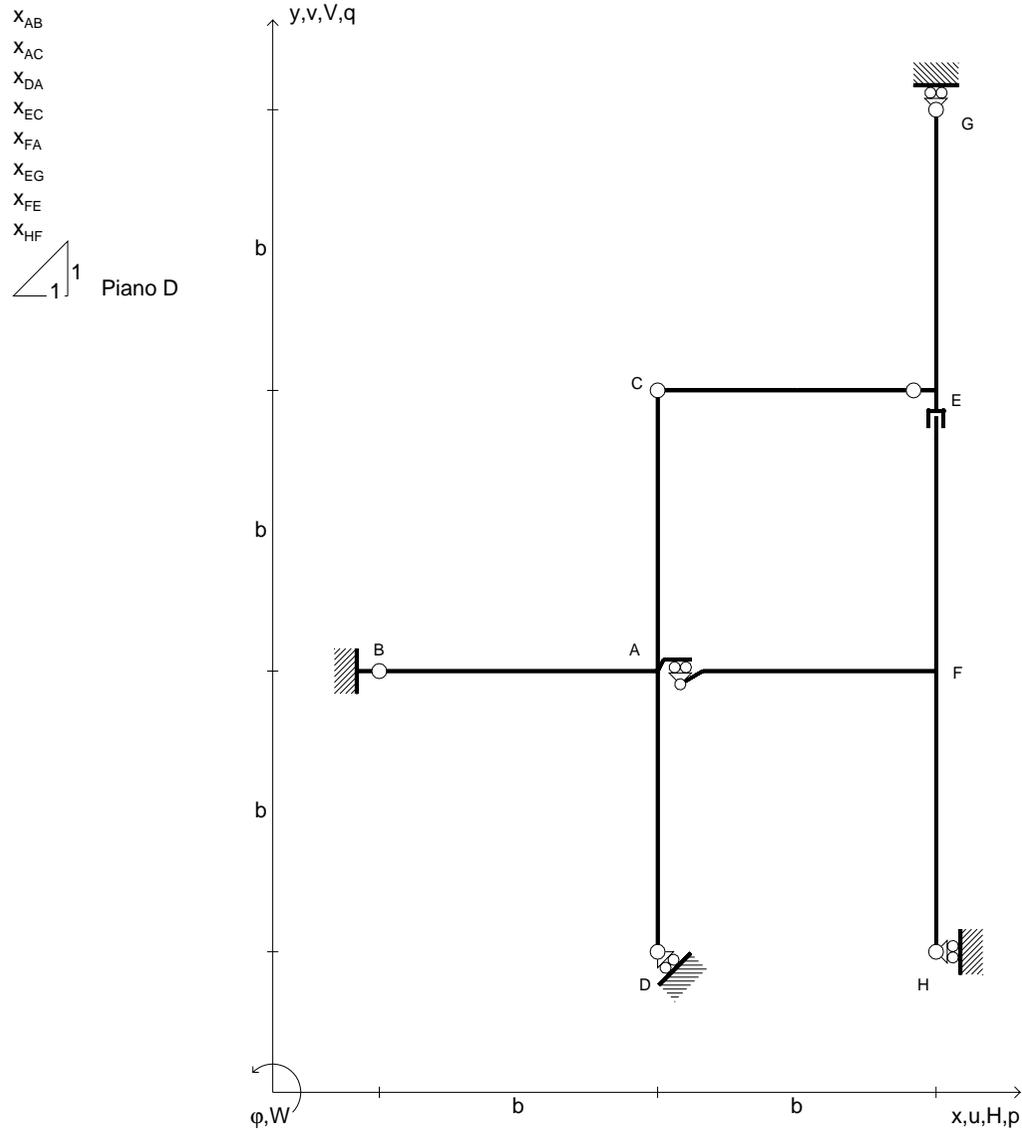


Svolgere l'analisi cinematica (geometrica e analitica).  
 Tracciare il meccanismo o i meccanismi della struttura.  
 Tracciare le mappe degli spost. orizzontali e verticali.  
 Calcolare il meccanismo o i meccanismi della struttura.  
 Rappresentare schema della struttura e matrice di congruenza.  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

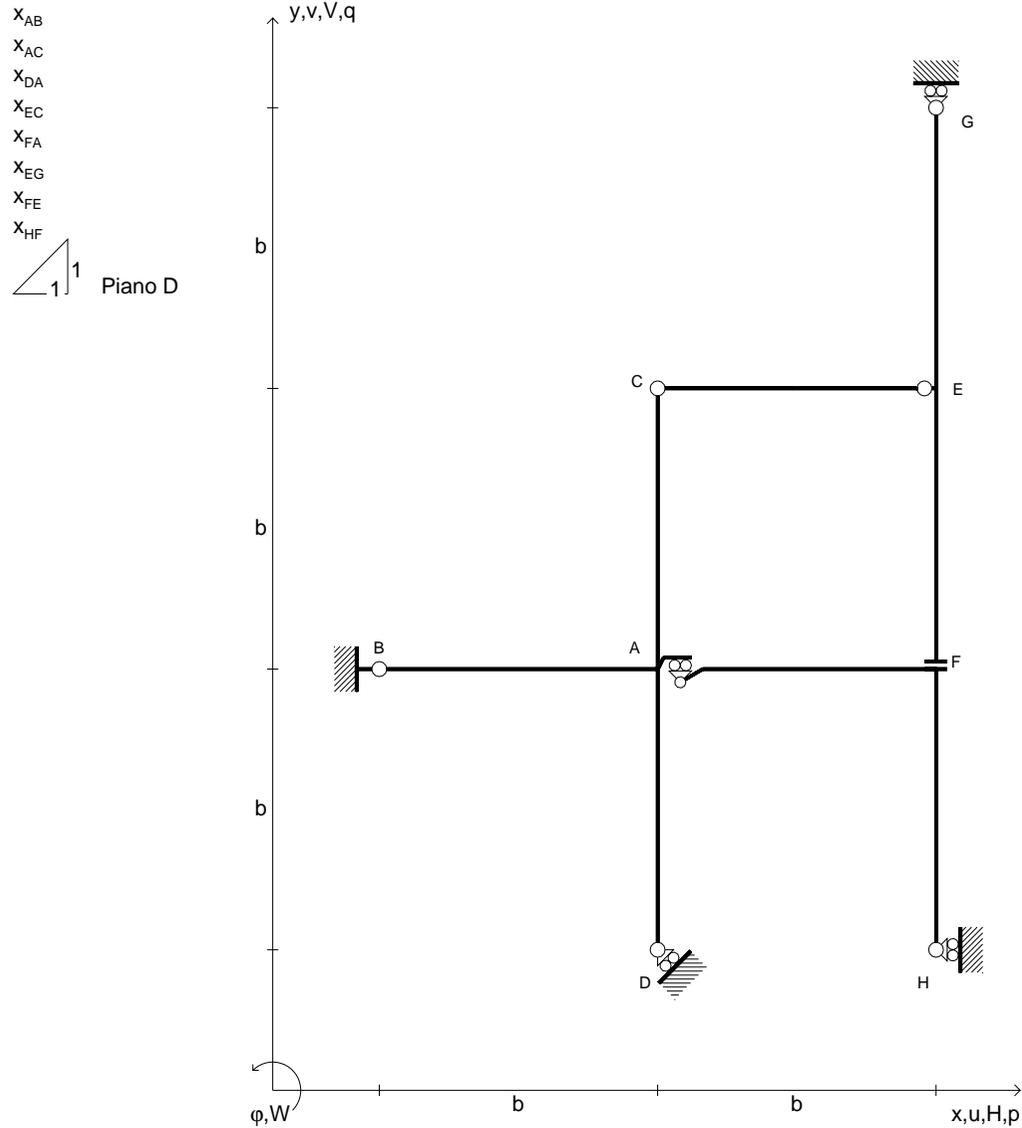


Svolgere l'analisi cinematica (geometrica e analitica).  
 Tracciare il meccanismo o i meccanismi della struttura.  
 Tracciare le mappe degli spost. orizzontali e verticali.  
 Calcolare il meccanismo o i meccanismi della struttura.  
 Rappresentare schema della struttura e matrice di congruenza.  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

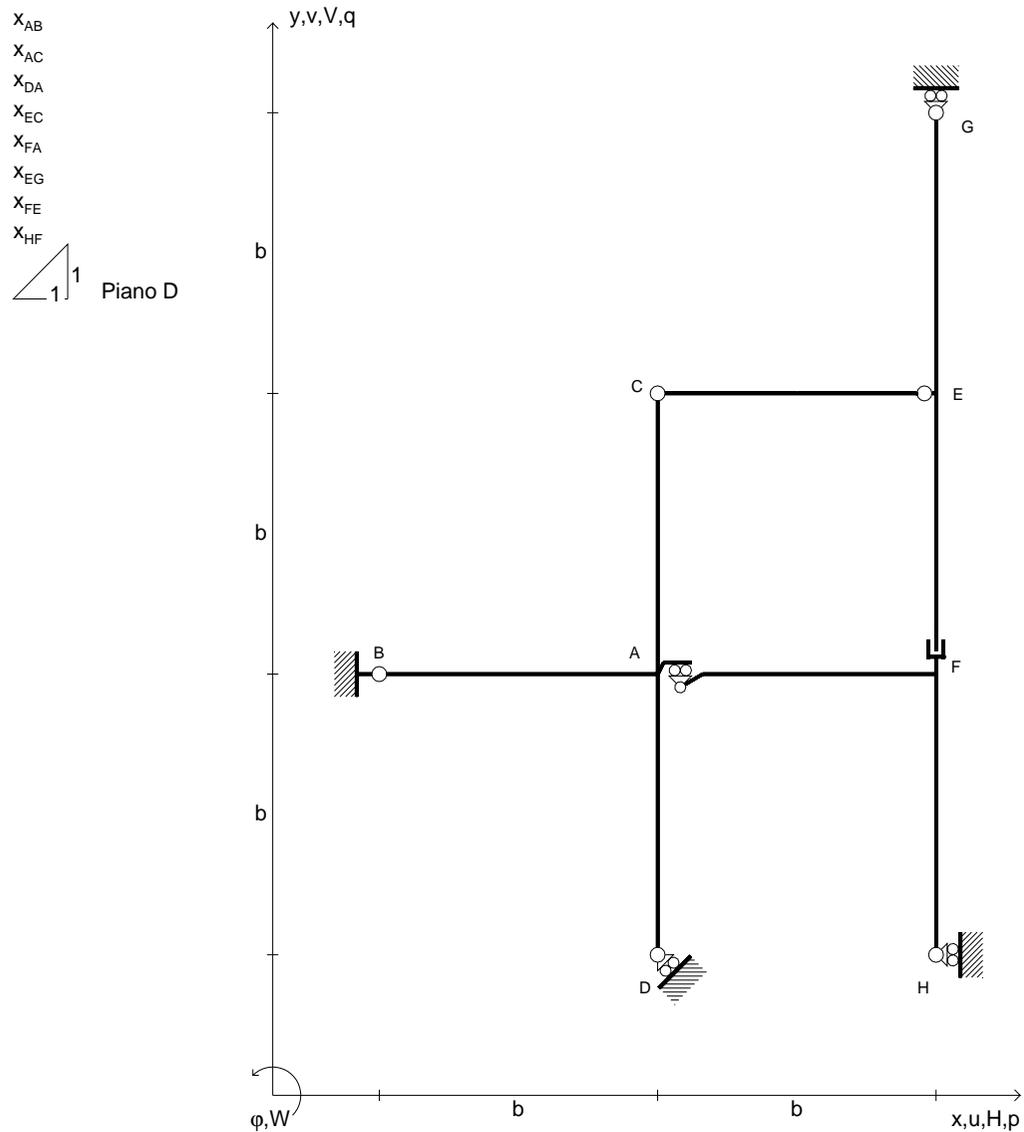




Svolgere l'analisi cinematica (geometrica e analitica).  
 Tracciare il meccanismo o i meccanismi della struttura.  
 Tracciare le mappe degli spost. orizzontali e verticali.  
 Calcolare il meccanismo o i meccanismi della struttura.  
 Rappresentare schema della struttura e matrice di congruenza.  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

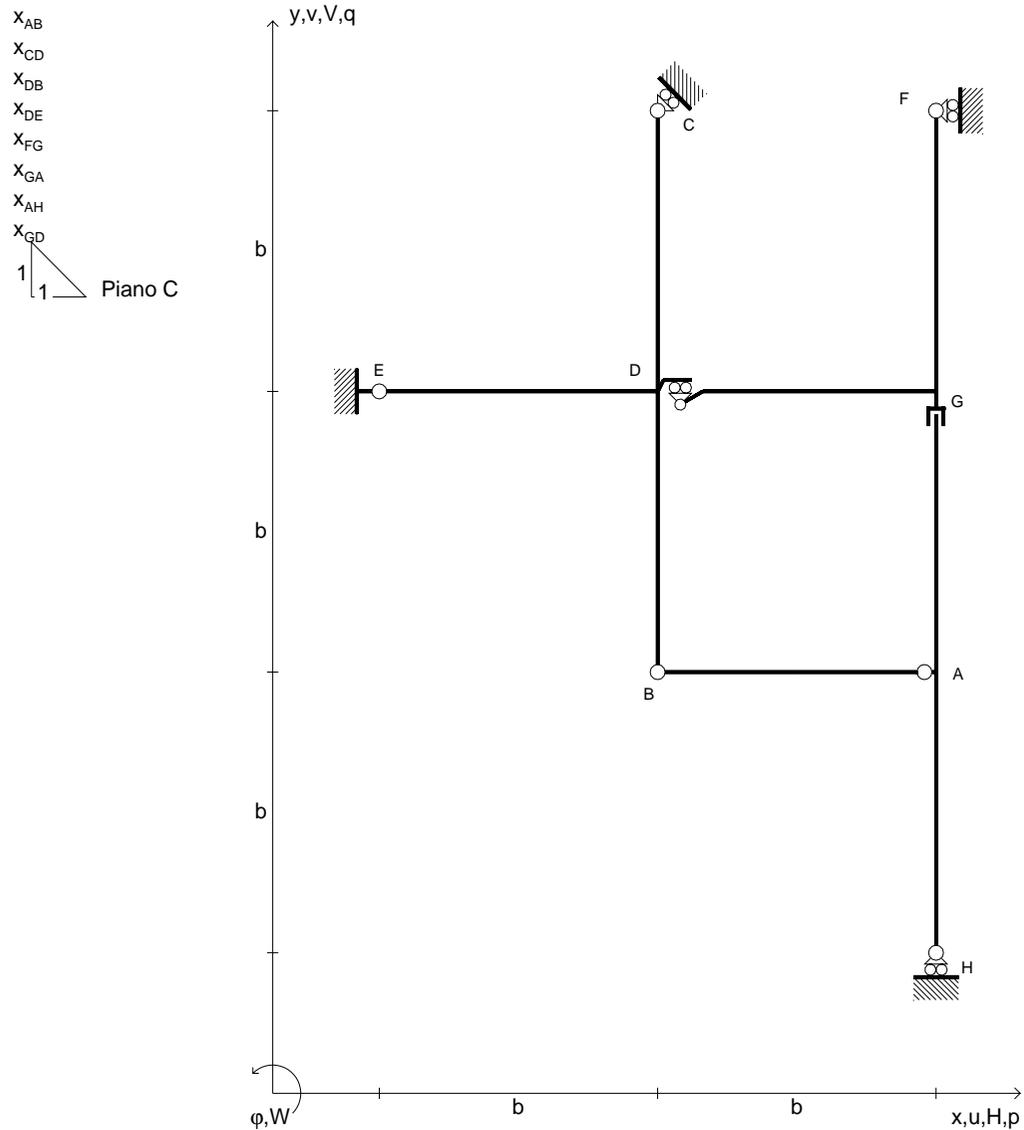


Svolgere l'analisi cinematica (geometrica e analitica).  
 Tracciare il meccanismo o i meccanismi della struttura.  
 Tracciare le mappe degli spost. orizzontali e verticali.  
 Calcolare il meccanismo o i meccanismi della struttura.  
 Rappresentare schema della struttura e matrice di congruenza.  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

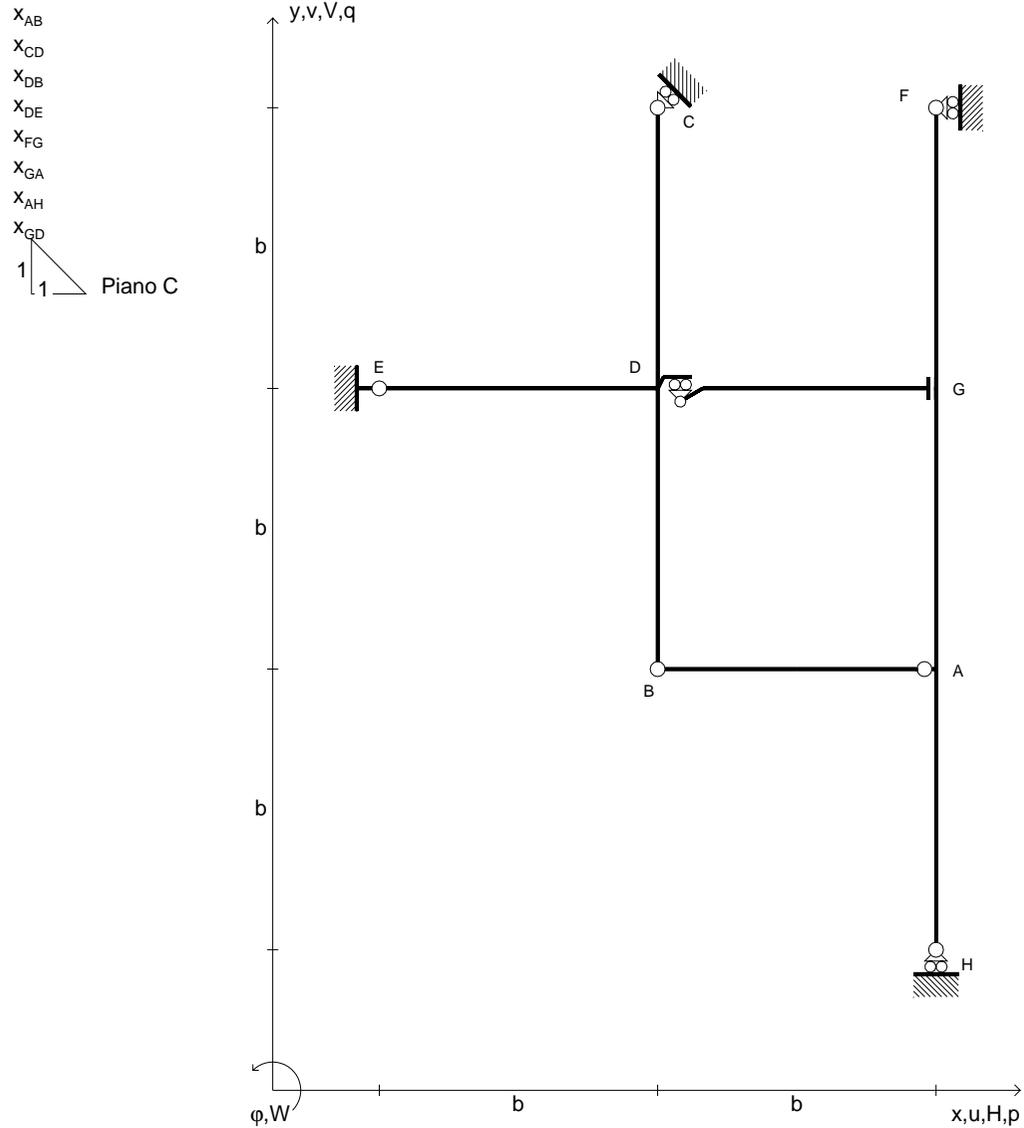


Svolgere l'analisi cinematica (geometrica e analitica).  
 Tracciare il meccanismo o i meccanismi della struttura.  
 Tracciare le mappe degli spost. orizzontali e verticali.  
 Calcolare il meccanismo o i meccanismi della struttura.  
 Rappresentare schema della struttura e matrice di congruenza.  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

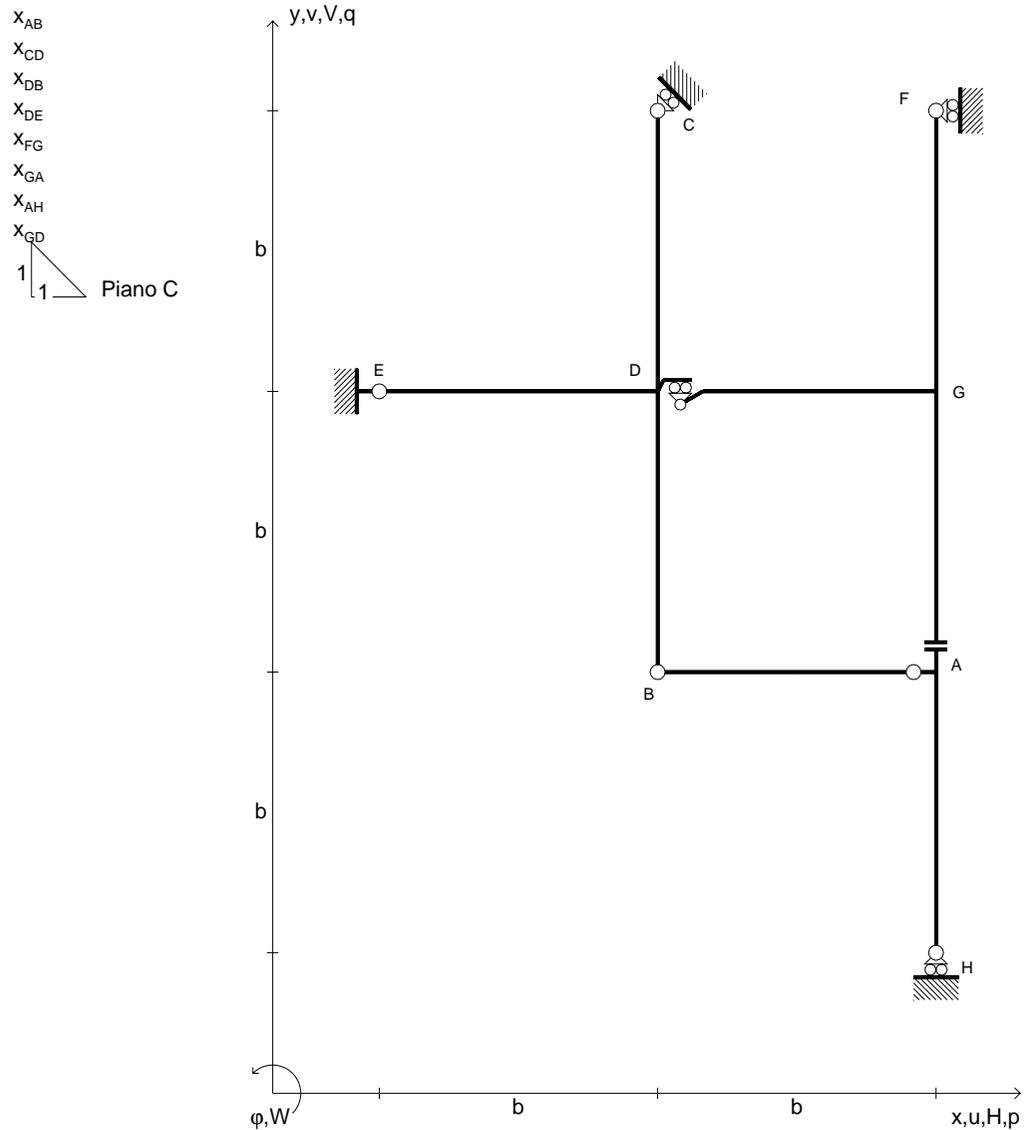




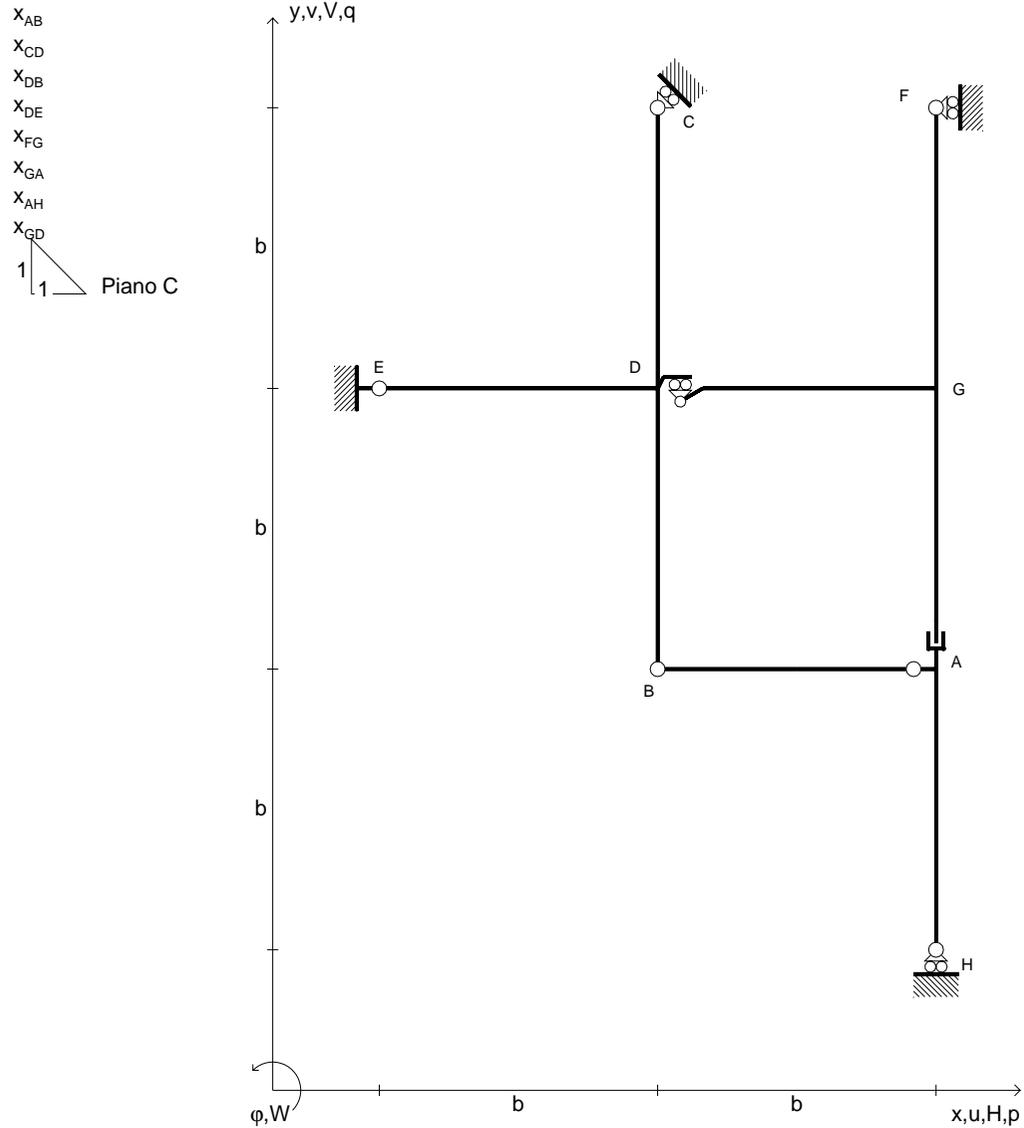
Svolgere l'analisi cinematica (geometrica e analitica).  
 Tracciare il meccanismo o i meccanismi della struttura.  
 Tracciare le mappe degli spost. orizzontali e verticali.  
 Calcolare il meccanismo o i meccanismi della struttura.  
 Rappresentare schema della struttura e matrice di congruenza.  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



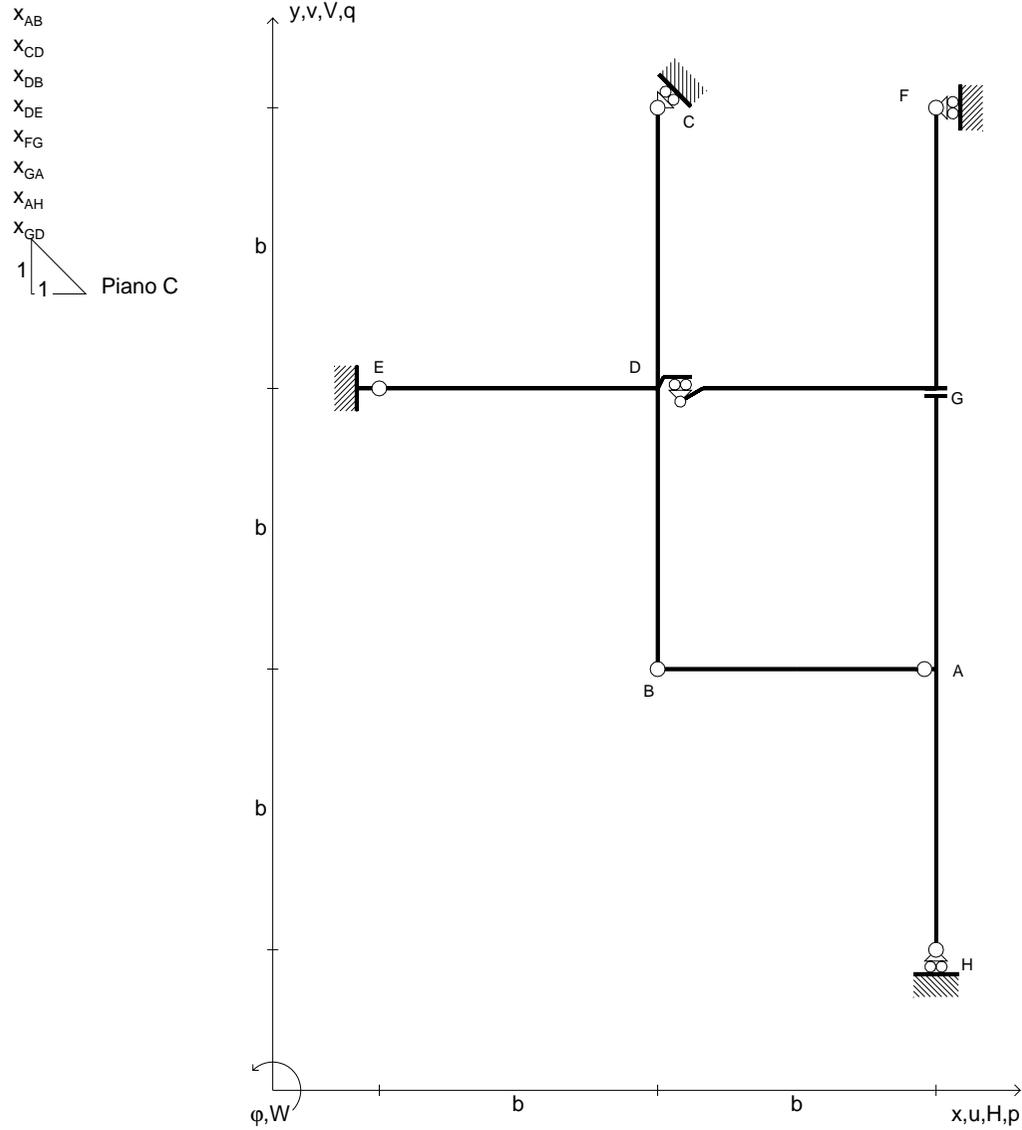
Svolgere l'analisi cinematica (geometrica e analitica).  
 Tracciare il meccanismo o i meccanismi della struttura.  
 Tracciare le mappe degli spost. orizzontali e verticali.  
 Calcolare il meccanismo o i meccanismi della struttura.  
 Rappresentare schema della struttura e matrice di congruenza.  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



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



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



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