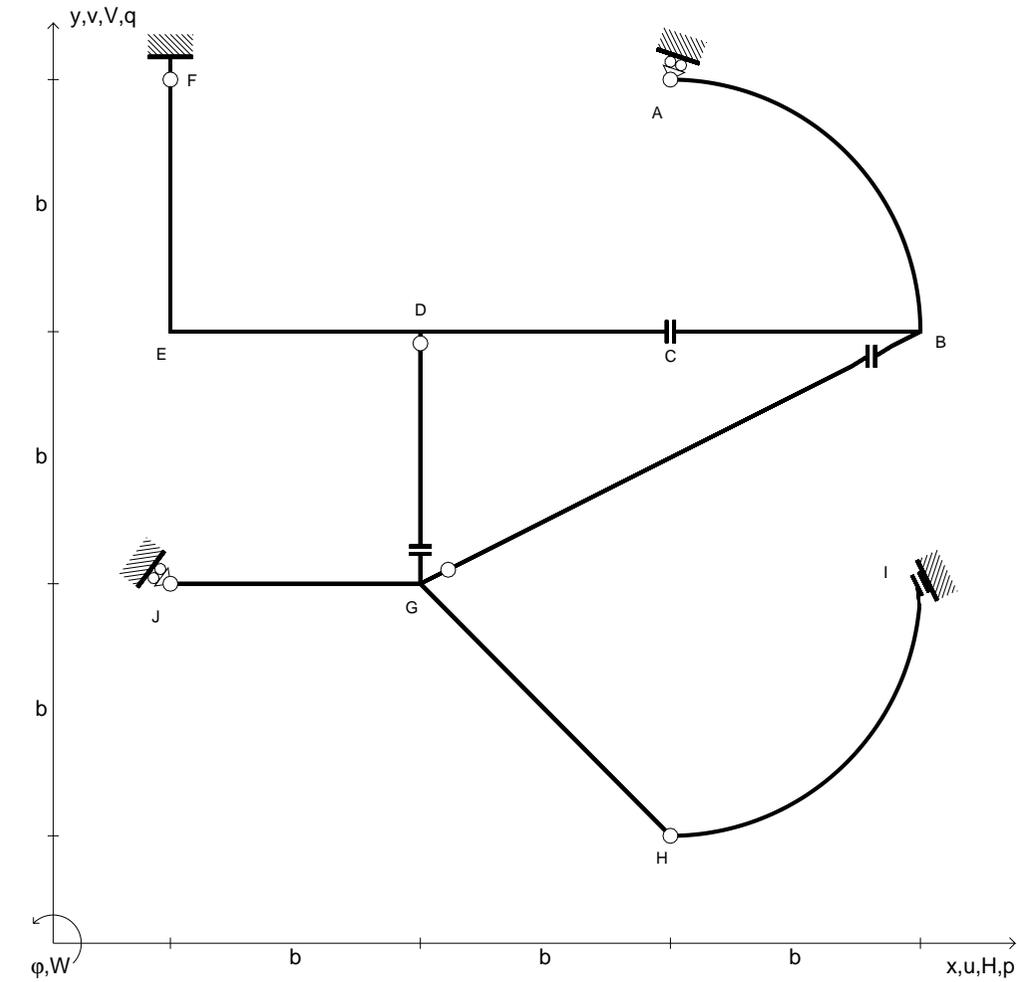


Svolgere l'analisi cinematica (geometrica e analitica).
 Tracciare il meccanismo o i meccanismi della struttura.
 Tracciare le mappe degli spost. orizzontali e verticali.

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.

SPOSTAMENTI RIGIDI DELLE ASTE

$u_{AAB} =$	$u_{BBC} =$	$u_{CCD} =$	$u_{DDE} =$	$u_{FFE} =$	$u_{CCG} =$
$v_{AAB} =$	$v_{BBC} =$	$v_{CCD} =$	$v_{DDE} =$	$v_{FFE} =$	$v_{CCG} =$
$\phi_{AAB} =$	$\phi_{BBC} =$	$\phi_{CCD} =$	$\phi_{DDE} =$	$\phi_{FFE} =$	$\phi_{CCG} =$
$u_{HHG} =$	$u_{GGI} =$	$u_{IJ} =$	$u_{GGE} =$		
$v_{HHG} =$	$v_{GGI} =$	$v_{IJ} =$	$v_{GGE} =$		
$\phi_{HHG} =$	$\phi_{GGI} =$	$\phi_{IJ} =$	$\phi_{GGE} =$		

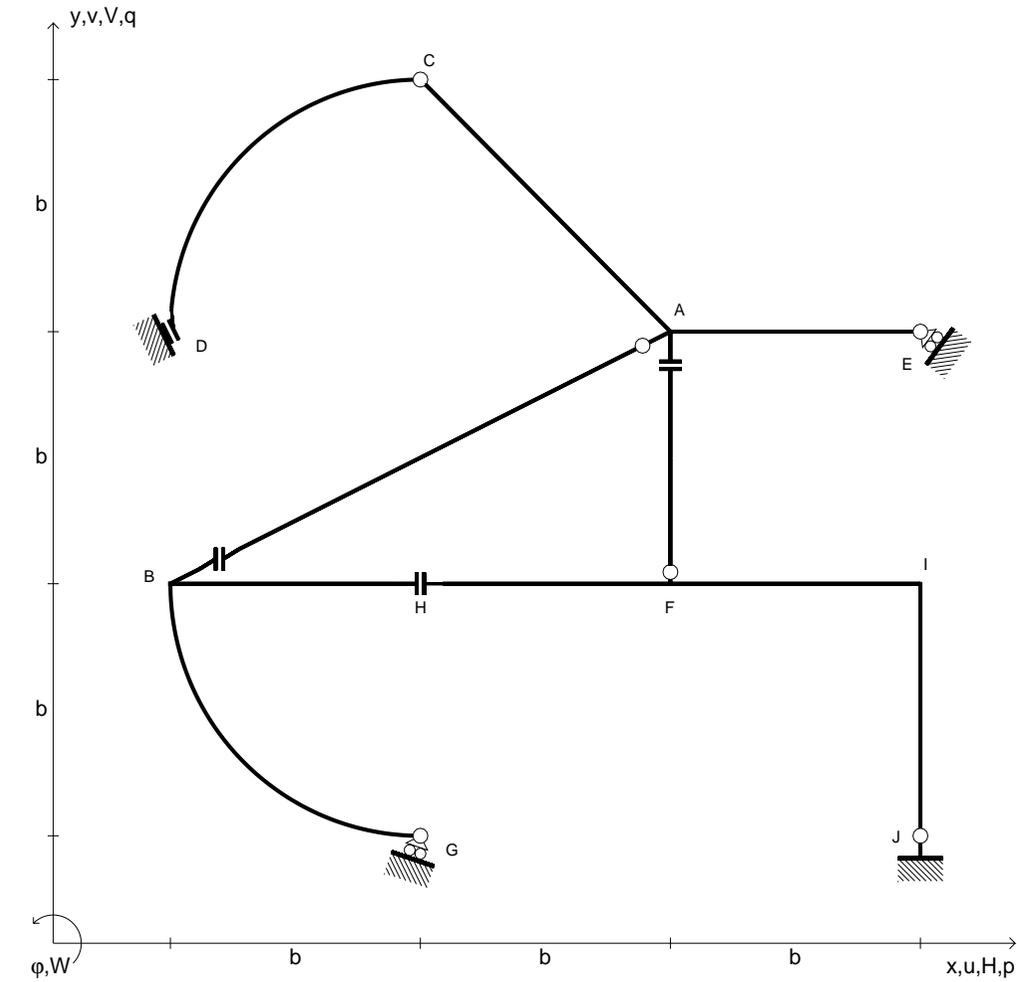


Svolgere l'analisi cinematica (geometrica e analitica).
 Tracciare il meccanismo o i meccanismi della struttura.
 Tracciare le mappe degli spost. orizzontali e verticali.

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.21.03.11

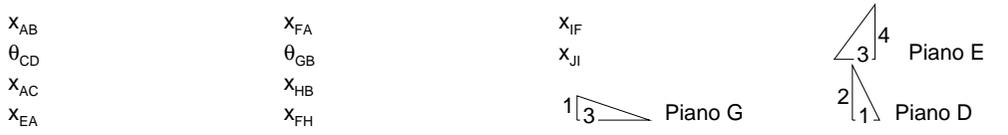
SPOSTAMENTI RIGIDI DELLE ASTE

$u_{AAB} =$	$u_{CCB} =$	$u_{DDC} =$	$u_{EED} =$	$u_{FFE} =$	$u_{GGB} =$
$v_{AAB} =$	$v_{CCB} =$	$v_{DDC} =$	$v_{EED} =$	$v_{FFE} =$	$v_{GGB} =$
$\phi_{AAB} =$	$\phi_{CCB} =$	$\phi_{DDC} =$	$\phi_{EED} =$	$\phi_{FFE} =$	$\phi_{GGB} =$
$u_{HHI} =$	$u_{GGH} =$	$u_{JJG} =$	$u_{DDG} =$		
$v_{HHI} =$	$v_{GGH} =$	$v_{JJG} =$	$v_{DDG} =$		
$\phi_{HHI} =$	$\phi_{GGH} =$	$\phi_{JJG} =$	$\phi_{DDG} =$		



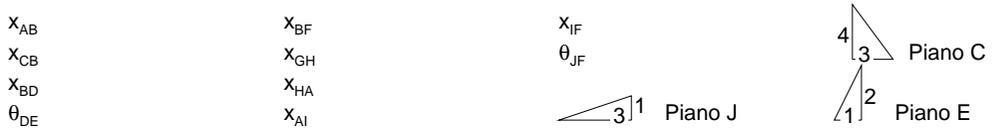
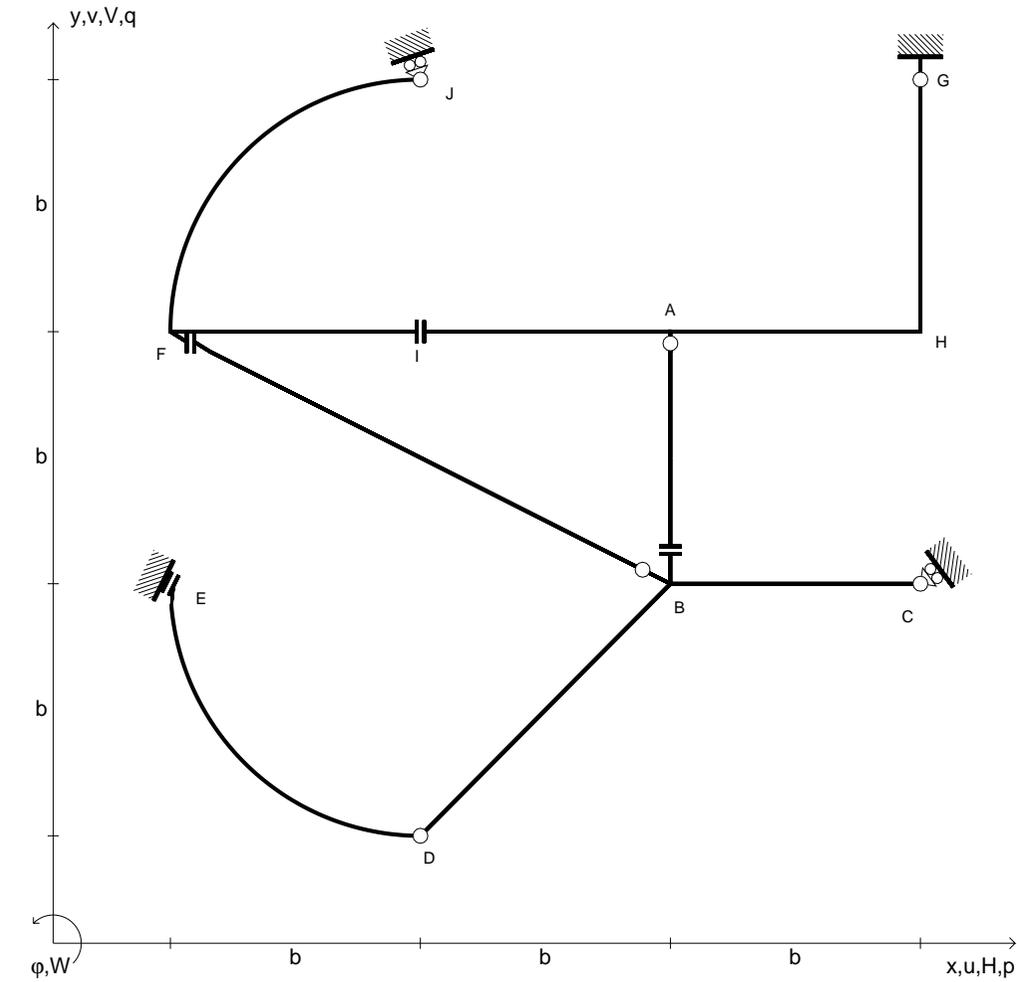
SPOSTAMENTI RIGIDI DELLE ASTE

$u_{AAB} =$	$u_{CCD} =$	$u_{AAC} =$	$u_{EEA} =$	$u_{FFA} =$	$u_{GGB} =$
$v_{AAB} =$	$v_{CCD} =$	$v_{AAC} =$	$v_{EEA} =$	$v_{FFA} =$	$v_{GGB} =$
$\varphi_{AAB} =$	$\varphi_{CCD} =$	$\varphi_{AAC} =$	$\varphi_{EEA} =$	$\varphi_{FFA} =$	$\varphi_{GGB} =$
$u_{HHB} =$	$u_{FFH} =$	$u_{IIF} =$	$u_{JJI} =$		
$v_{HHB} =$	$v_{FFH} =$	$v_{IIF} =$	$v_{JJI} =$		
$\varphi_{HHB} =$	$\varphi_{FFH} =$	$\varphi_{IIF} =$	$\varphi_{JJI} =$		



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.21.03.11

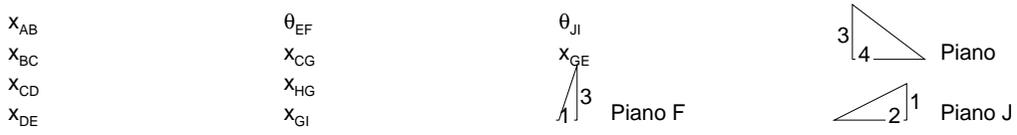
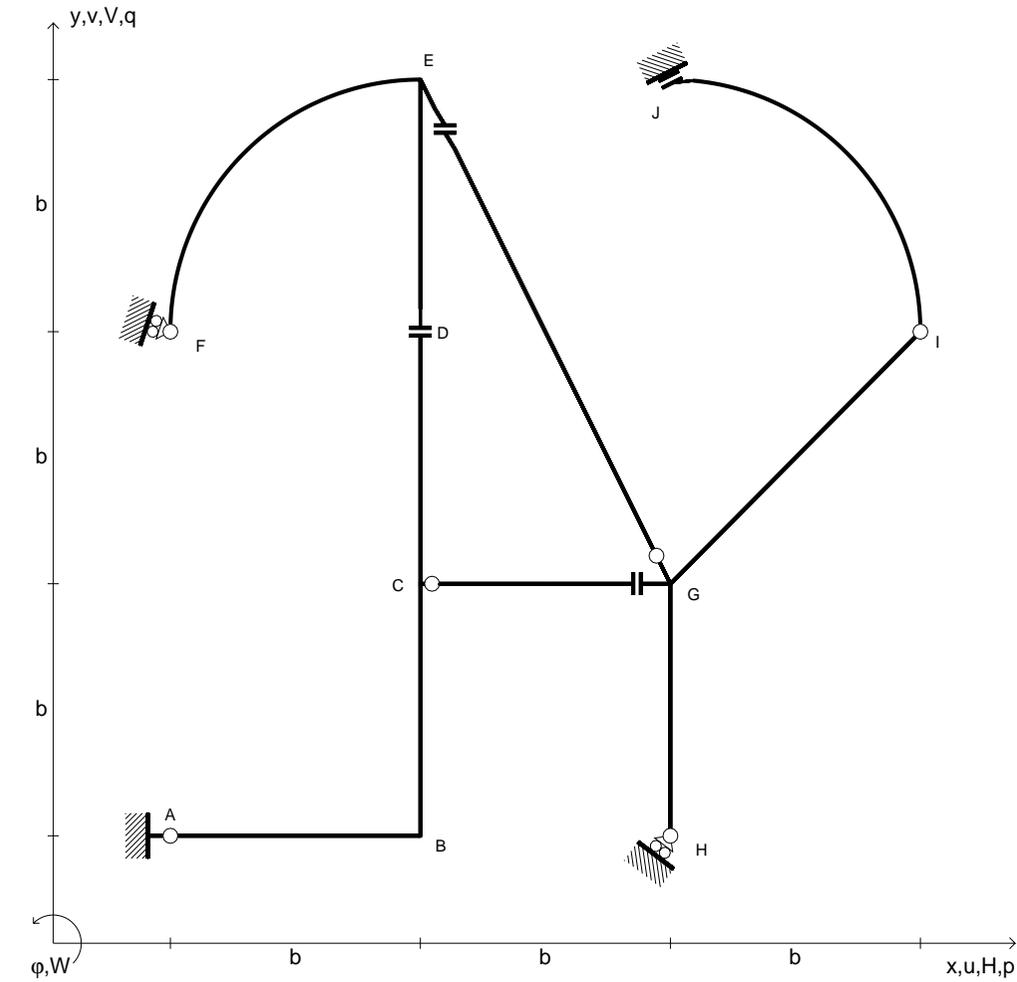


SPOSTAMENTI RIGIDI DELLE ASTE

$u_{AAB} =$	$u_{CCB} =$	$u_{BBD} =$	$u_{DDE} =$	$u_{BBF} =$	$u_{GGH} =$
$v_{AAB} =$	$v_{CCB} =$	$v_{BBD} =$	$v_{DDE} =$	$v_{BBF} =$	$v_{GGH} =$
$\phi_{AAB} =$	$\phi_{CCB} =$	$\phi_{BBD} =$	$\phi_{DDE} =$	$\phi_{BBF} =$	$\phi_{GGH} =$
$u_{HHA} =$	$u_{AAI} =$	$u_{IIF} =$	$u_{JJF} =$		
$v_{HHA} =$	$v_{AAI} =$	$v_{IIF} =$	$v_{JJF} =$		
$\phi_{HHA} =$	$\phi_{AAI} =$	$\phi_{IIF} =$	$\phi_{JJF} =$		

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.21.03.11

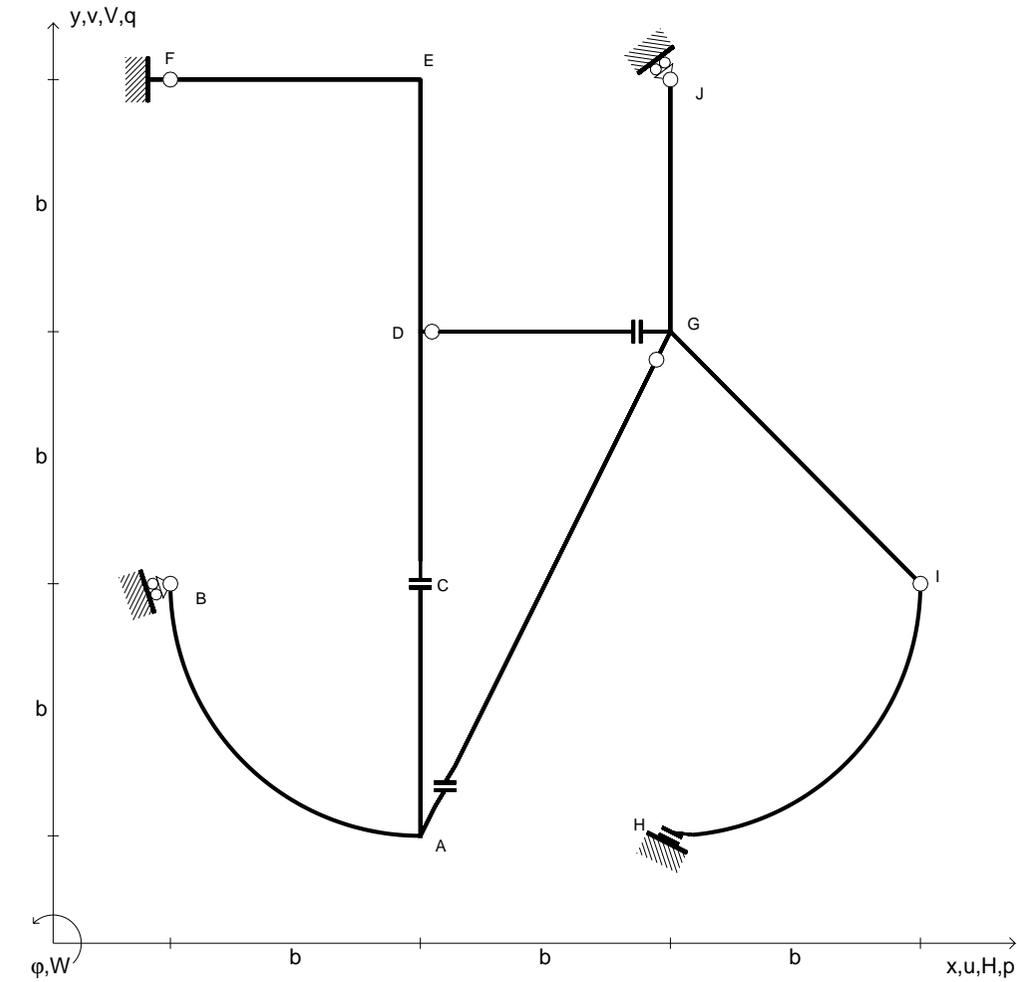


Svolgere l'analisi cinematica (geometrica e analitica).
 Tracciare il meccanismo o i meccanismi della struttura.
 Tracciare le mappe degli spost. orizzontali e verticali.

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.21.03.11

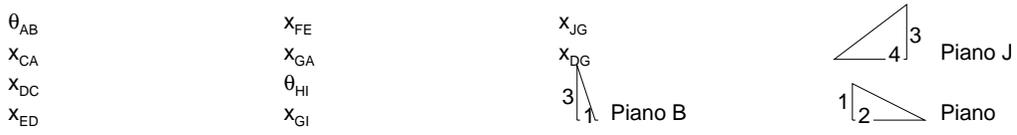
SPOSTAMENTI RIGIDI DELLE ASTE

$u_{AAB} =$	$u_{BBC} =$	$u_{CCD} =$	$u_{DDE} =$	$u_{EEF} =$	$u_{CCG} =$
$v_{AAB} =$	$v_{BBC} =$	$v_{CCD} =$	$v_{DDE} =$	$v_{EEF} =$	$v_{CCG} =$
$\phi_{AAB} =$	$\phi_{BBC} =$	$\phi_{CCD} =$	$\phi_{DDE} =$	$\phi_{EEF} =$	$\phi_{CCG} =$
$u_{HHG} =$	$u_{GGI} =$	$u_{JJI} =$	$u_{GGE} =$		
$v_{HHG} =$	$v_{GGI} =$	$v_{JJI} =$	$v_{GGE} =$		
$\phi_{HHG} =$	$\phi_{GGI} =$	$\phi_{JJI} =$	$\phi_{GGE} =$		



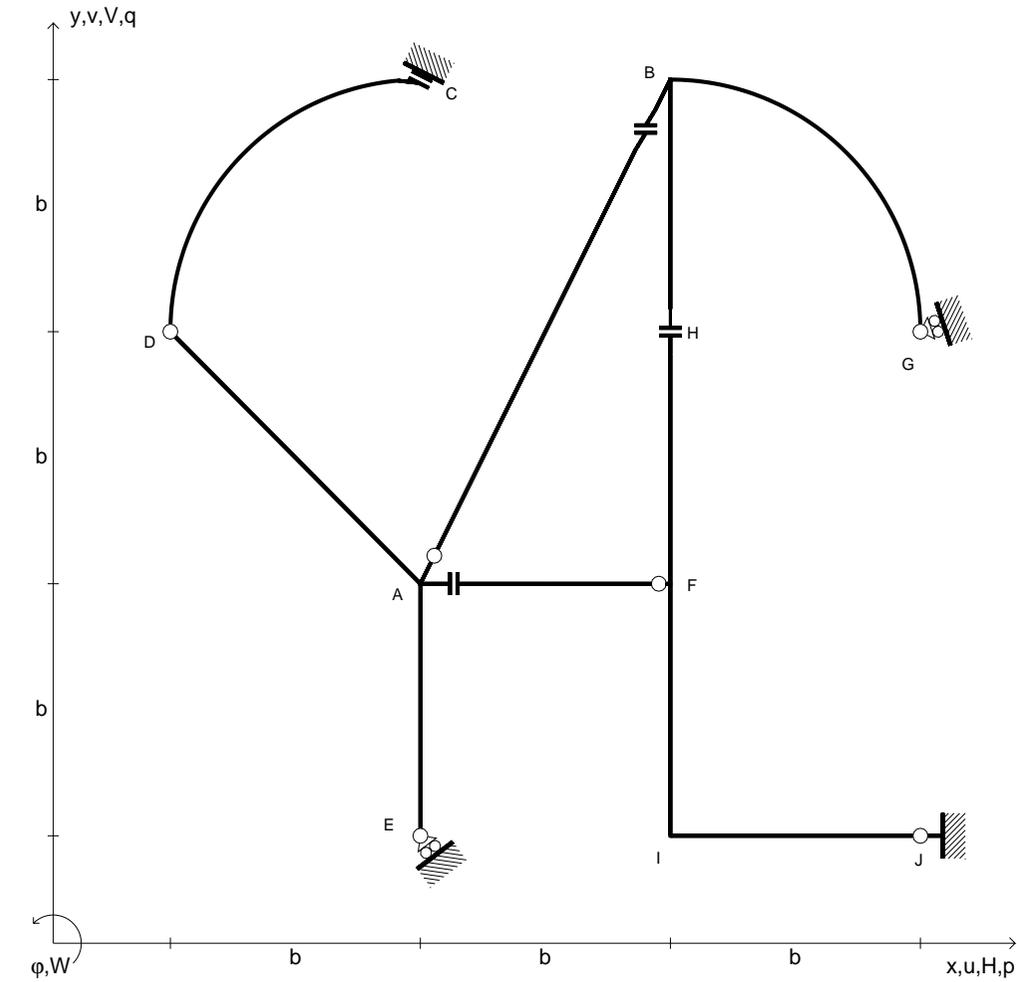
SPOSTAMENTI RIGIDI DELLE ASTE

$u_{AAB} =$	$u_{CCA} =$	$u_{DDC} =$	$u_{EED} =$	$u_{FFE} =$	$u_{GGA} =$
$v_{AAB} =$	$v_{CCA} =$	$v_{DDC} =$	$v_{EED} =$	$v_{FFE} =$	$v_{GGA} =$
$\varphi_{AAB} =$	$\varphi_{CCA} =$	$\varphi_{DDC} =$	$\varphi_{EED} =$	$\varphi_{FFE} =$	$\varphi_{GGA} =$
$u_{HHI} =$	$u_{GGI} =$	$u_{JJG} =$	$u_{DDG} =$		
$v_{HHI} =$	$v_{GGI} =$	$v_{JJG} =$	$v_{DDG} =$		
$\varphi_{HHI} =$	$\varphi_{GGI} =$	$\varphi_{JJG} =$	$\varphi_{DDG} =$		



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.21.03.11



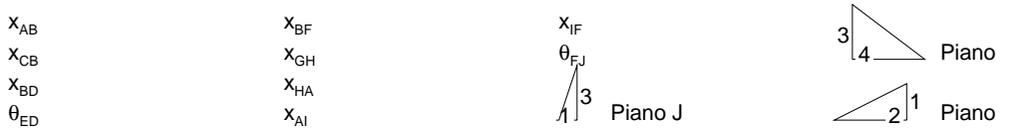
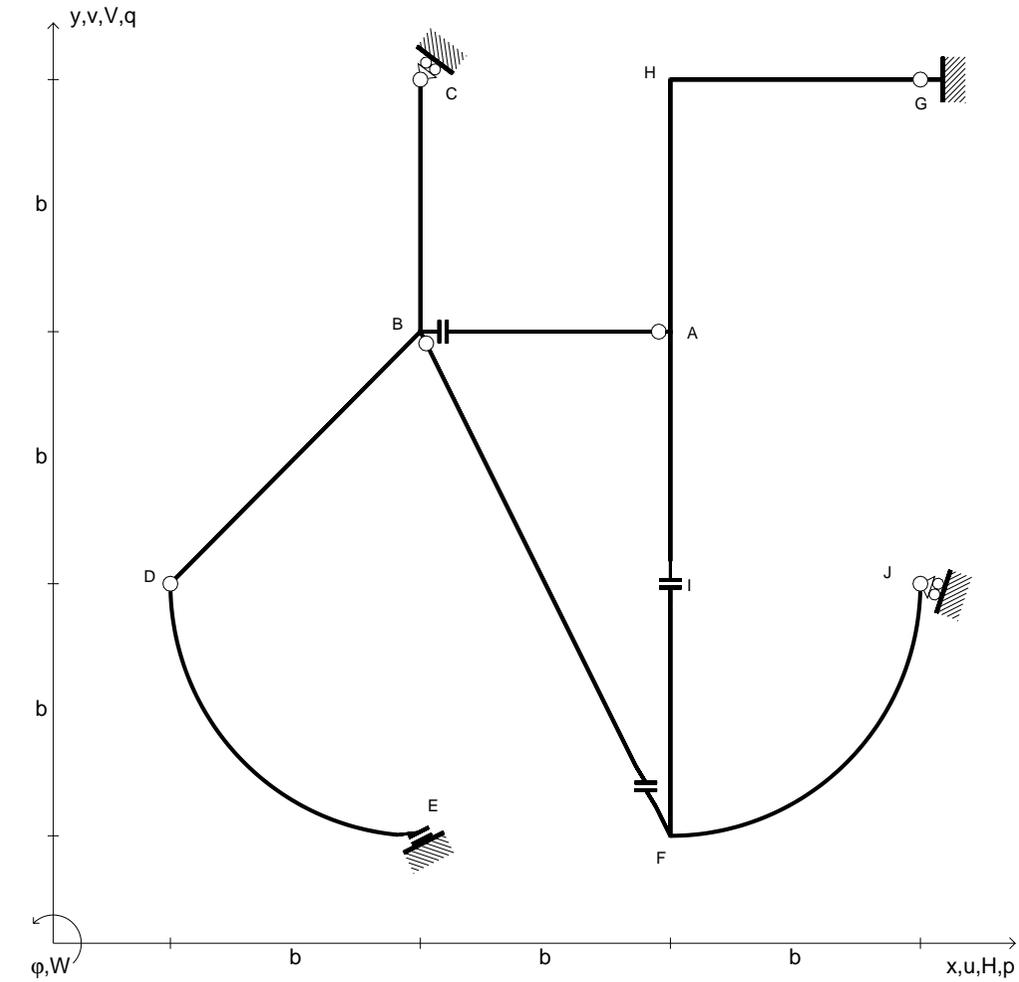
- X_{AB}
- θ_{CD}
- X_{AD}
- X_{EA}
- X_{FA}
- θ_{BG}
- X_{HB}
- X_{FH}
- X_{IF}
- X_{JI}
- 3 | 1 Piano G
- 3 | 4 | 3 Piano
- 1 | 2 | Piano

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.21.03.11

SPOSTAMENTI RIGIDI DELLE ASTE

$u_{AAB} =$	$u_{CCD} =$	$u_{AAD} =$	$u_{EEA} =$	$u_{FFA} =$	$u_{BBG} =$
$v_{AAB} =$	$v_{CCD} =$	$v_{AAD} =$	$v_{EEA} =$	$v_{FFA} =$	$v_{BBG} =$
$\phi_{AAB} =$	$\phi_{CCD} =$	$\phi_{AAD} =$	$\phi_{EEA} =$	$\phi_{FFA} =$	$\phi_{BBG} =$
$u_{HHB} =$	$u_{FFH} =$	$u_{IIF} =$	$u_{JJI} =$		
$v_{HHB} =$	$v_{FFH} =$	$v_{IIF} =$	$v_{JJI} =$		
$\phi_{HHB} =$	$\phi_{FFH} =$	$\phi_{IIF} =$	$\phi_{JJI} =$		

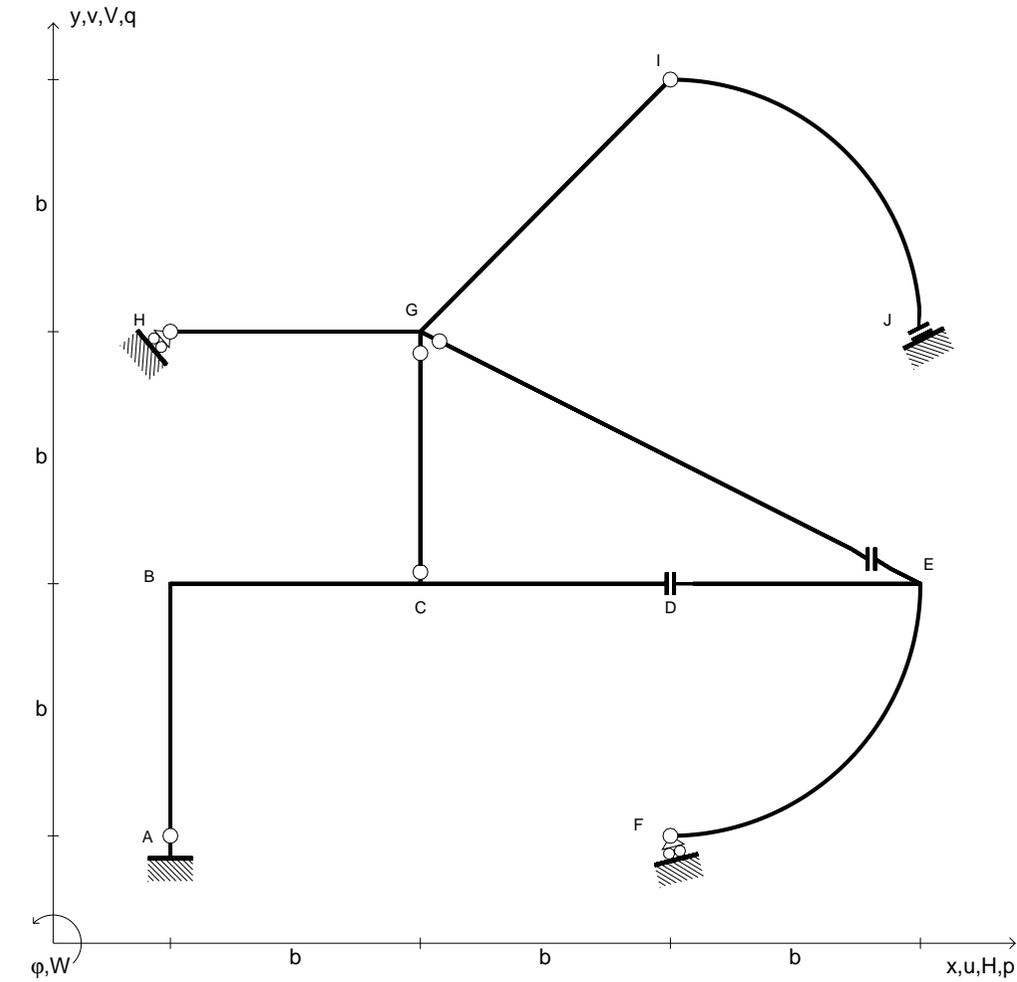


SPOSTAMENTI RIGIDI DELLE ASTE

$u_{AAB} =$	$u_{CCB} =$	$u_{BBD} =$	$u_{EED} =$	$u_{BBF} =$	$u_{GGH} =$
$v_{AAB} =$	$v_{CCB} =$	$v_{BBD} =$	$v_{EED} =$	$v_{BBF} =$	$v_{GGH} =$
$\phi_{AAB} =$	$\phi_{CCB} =$	$\phi_{BBD} =$	$\phi_{EED} =$	$\phi_{BBF} =$	$\phi_{GGH} =$
$u_{HHA} =$	$u_{AAI} =$	$u_{IIF} =$	$u_{FFJ} =$		
$v_{HHA} =$	$v_{AAI} =$	$v_{IIF} =$	$v_{FFJ} =$		
$\phi_{HHA} =$	$\phi_{AAI} =$	$\phi_{IIF} =$	$\phi_{FFJ} =$		

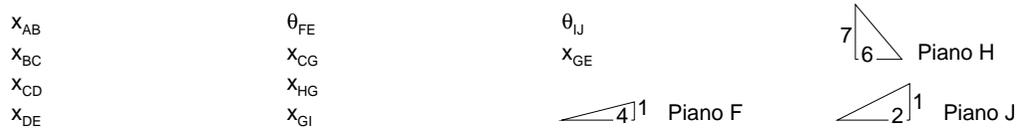
Svolgere l'analisi cinematica (geometrica e analitica).
 Tracciare il meccanismo o i meccanismi della struttura.
 Tracciare le mappe degli spost. orizzontali e verticali.

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.



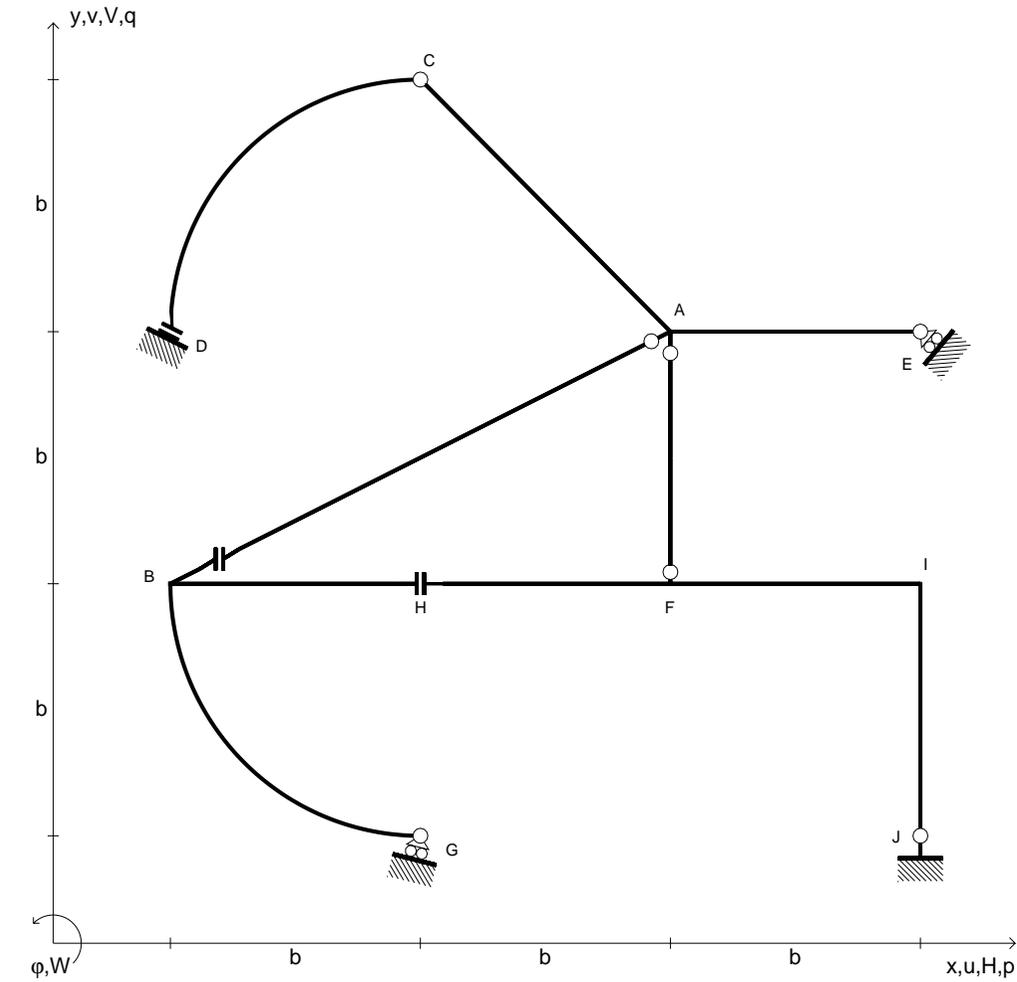
SPOSTAMENTI RIGIDI DELLE ASTE

$u_{AAB} =$	$u_{BBC} =$	$u_{CCD} =$	$u_{DDE} =$	$u_{FFE} =$	$u_{CCG} =$
$v_{AAB} =$	$v_{BBC} =$	$v_{CCD} =$	$v_{DDE} =$	$v_{FFE} =$	$v_{CCG} =$
$\varphi_{AAB} =$	$\varphi_{BBC} =$	$\varphi_{CCD} =$	$\varphi_{DDE} =$	$\varphi_{FFE} =$	$\varphi_{CCG} =$
$u_{HHG} =$	$u_{GGI} =$	$u_{IJ} =$	$u_{GGE} =$		
$v_{HHG} =$	$v_{GGI} =$	$v_{IJ} =$	$v_{GGE} =$		
$\varphi_{HHG} =$	$\varphi_{GGI} =$	$\varphi_{IJ} =$	$\varphi_{GGE} =$		



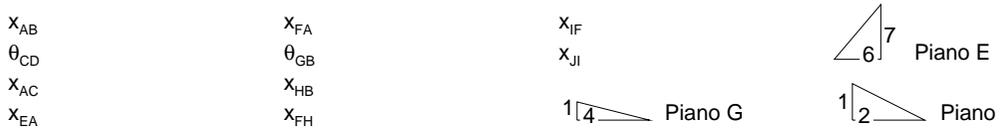
Svolgere l'analisi cinematica (geometrica e analitica).
 Tracciare il meccanismo o i meccanismi della struttura.
 Tracciare le mappe degli spost. orizzontali e verticali.

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.21.03.11



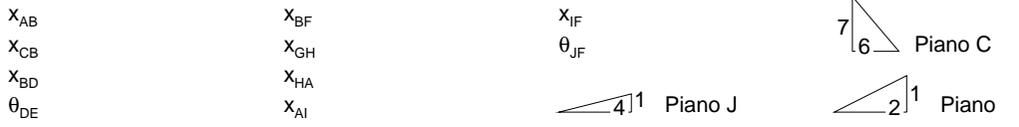
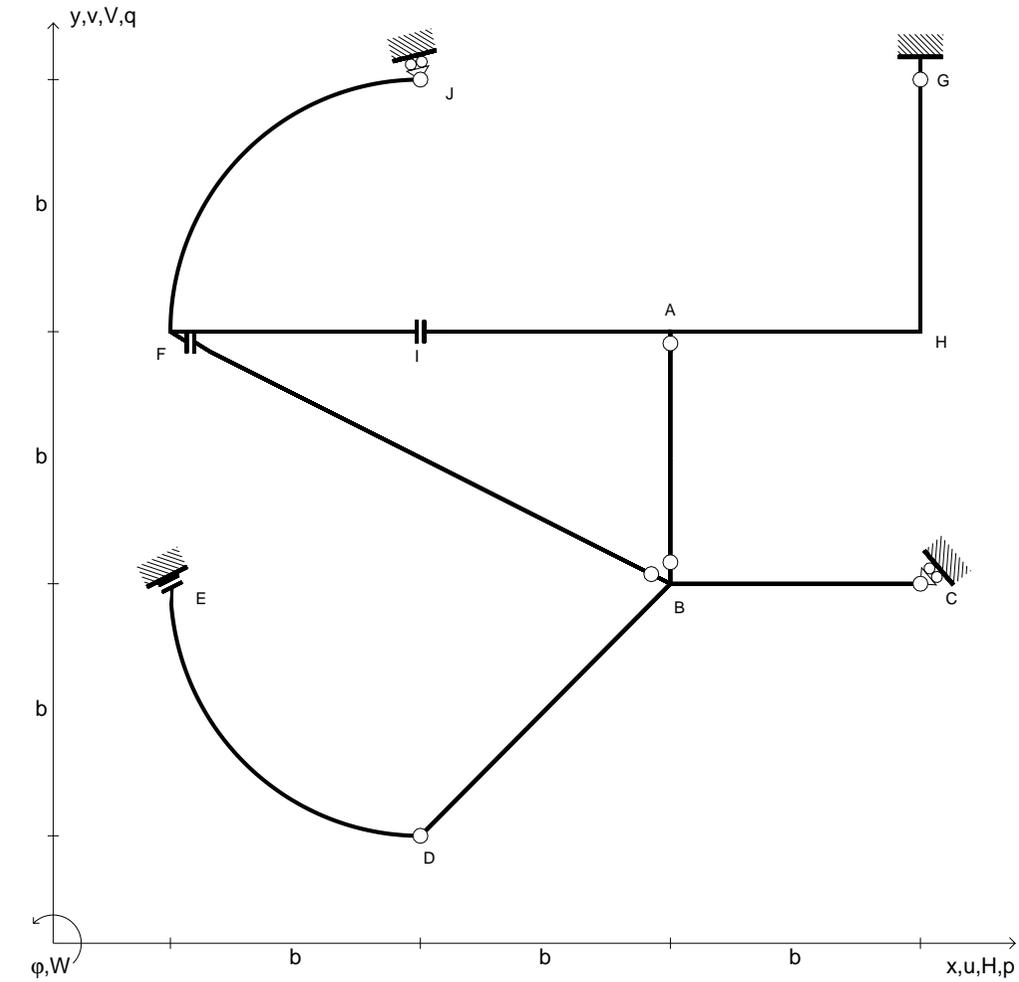
SPOSTAMENTI RIGIDI DELLE ASTE

$u_{AAB} =$	$u_{CCD} =$	$u_{AAC} =$	$u_{EEA} =$	$u_{FFA} =$	$u_{GGB} =$
$v_{AAB} =$	$v_{CCD} =$	$v_{AAC} =$	$v_{EEA} =$	$v_{FFA} =$	$v_{GGB} =$
$\phi_{AAB} =$	$\phi_{CCD} =$	$\phi_{AAC} =$	$\phi_{EEA} =$	$\phi_{FFA} =$	$\phi_{GGB} =$
$u_{HHB} =$	$u_{FFH} =$	$u_{IIF} =$	$u_{JJI} =$		
$v_{HHB} =$	$v_{FFH} =$	$v_{IIF} =$	$v_{JJI} =$		
$\phi_{HHB} =$	$\phi_{FFH} =$	$\phi_{IIF} =$	$\phi_{JJI} =$		



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.21.03.11

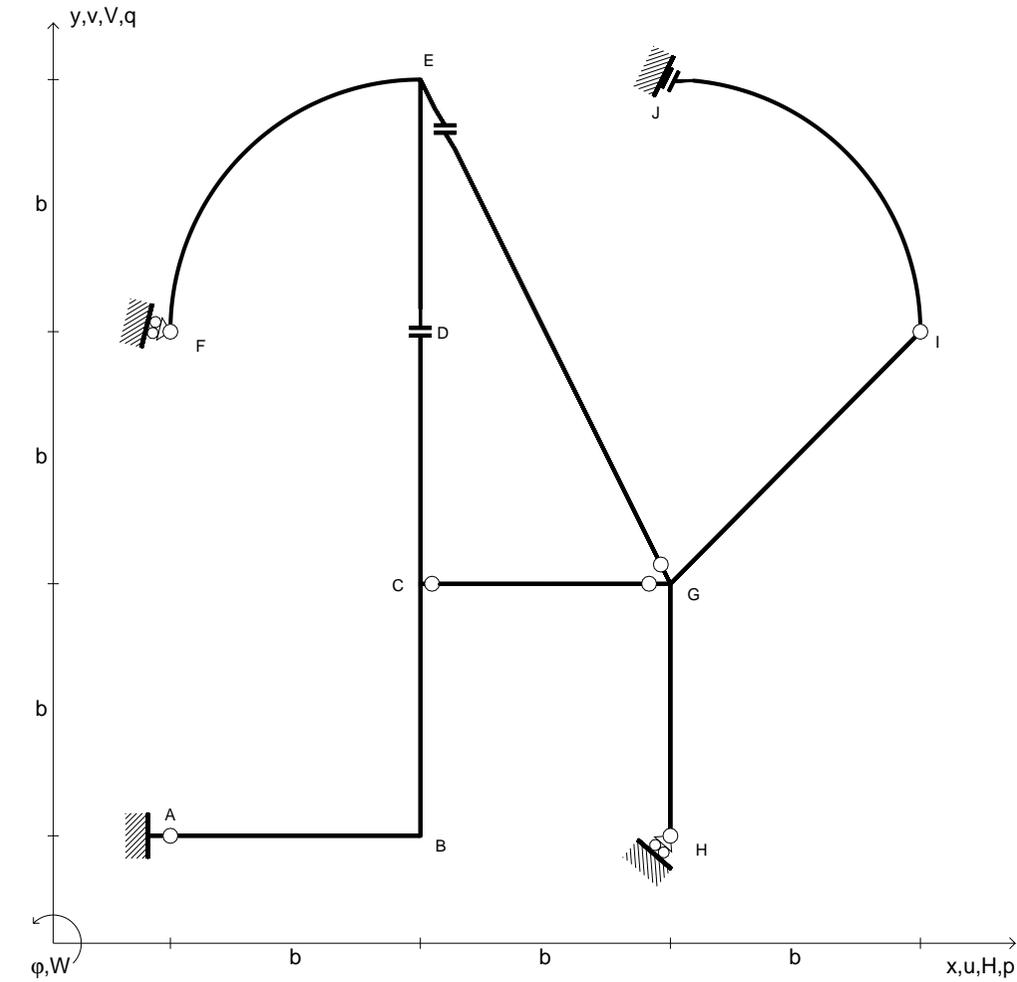


Svolgere l'analisi cinematica (geometrica e analitica).
 Tracciare il meccanismo o i meccanismi della struttura.
 Tracciare le mappe degli spost. orizzontali e verticali.

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.21.03.11

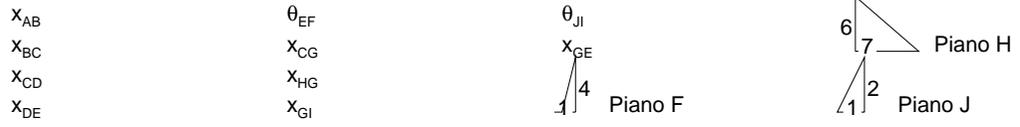
SPOSTAMENTI RIGIDI DELLE ASTE

$u_{AAB} =$	$u_{CCB} =$	$u_{BBD} =$	$u_{DDE} =$	$u_{BBF} =$	$u_{GGH} =$
$v_{AAB} =$	$v_{CCB} =$	$v_{BBD} =$	$v_{DDE} =$	$v_{BBF} =$	$v_{GGH} =$
$\phi_{AAB} =$	$\phi_{CCB} =$	$\phi_{BBD} =$	$\phi_{DDE} =$	$\phi_{BBF} =$	$\phi_{GGH} =$
$u_{HHA} =$	$u_{AAI} =$	$u_{IIF} =$	$u_{JJF} =$		
$v_{HHA} =$	$v_{AAI} =$	$v_{IIF} =$	$v_{JJF} =$		
$\phi_{HHA} =$	$\phi_{AAI} =$	$\phi_{IIF} =$	$\phi_{JJF} =$		



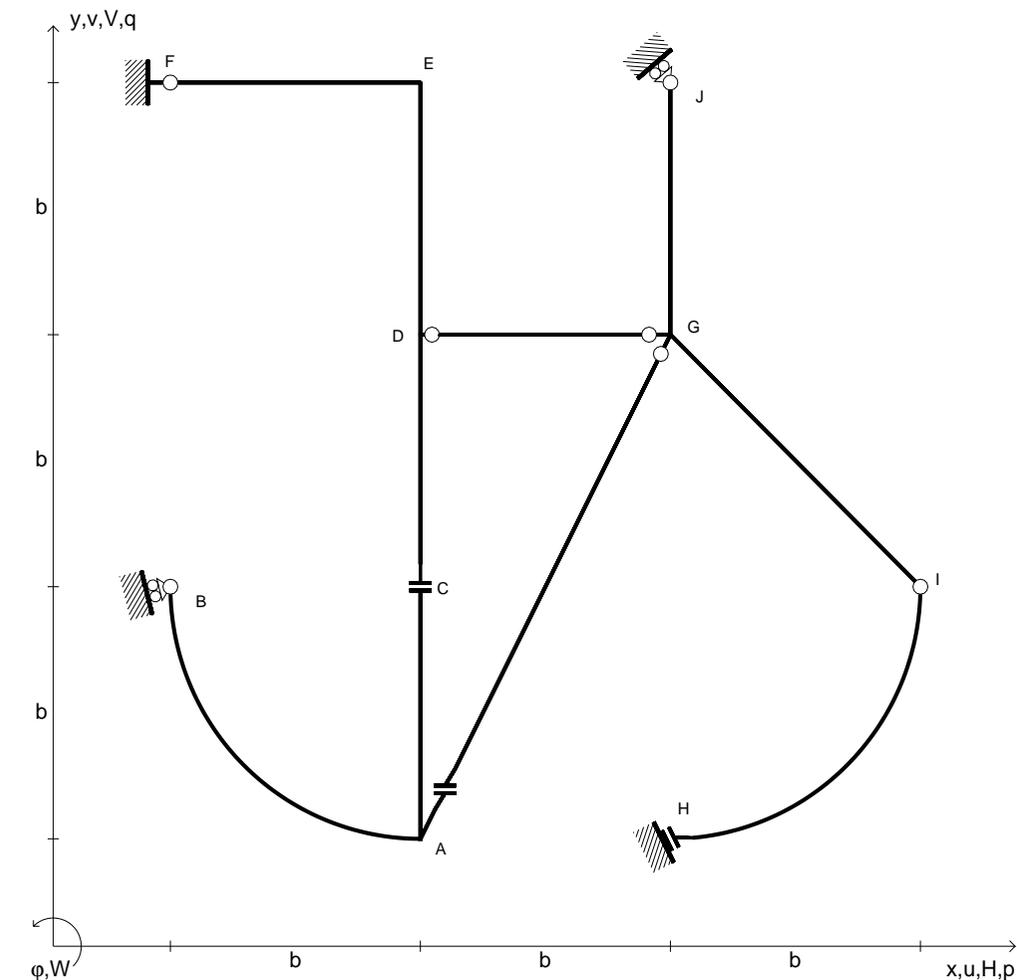
SPOSTAMENTI RIGIDI DELLE ASTE

$u_{AAB} =$	$u_{BBC} =$	$u_{CCD} =$	$u_{DDE} =$	$u_{EEF} =$	$u_{CCG} =$
$v_{AAB} =$	$v_{BBC} =$	$v_{CCD} =$	$v_{DDE} =$	$v_{EEF} =$	$v_{CCG} =$
$\varphi_{AAB} =$	$\varphi_{BBC} =$	$\varphi_{CCD} =$	$\varphi_{DDE} =$	$\varphi_{EEF} =$	$\varphi_{CCG} =$
$u_{HHG} =$	$u_{GGI} =$	$u_{JJI} =$	$u_{GGE} =$		
$v_{HHG} =$	$v_{GGI} =$	$v_{JJI} =$	$v_{GGE} =$		
$\varphi_{HHG} =$	$\varphi_{GGI} =$	$\varphi_{JJI} =$	$\varphi_{GGE} =$		



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.



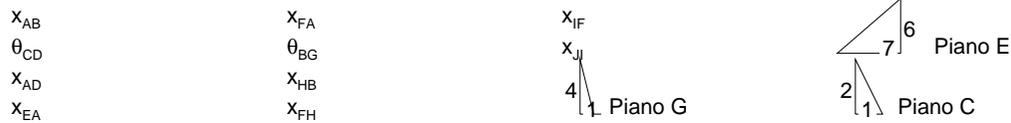
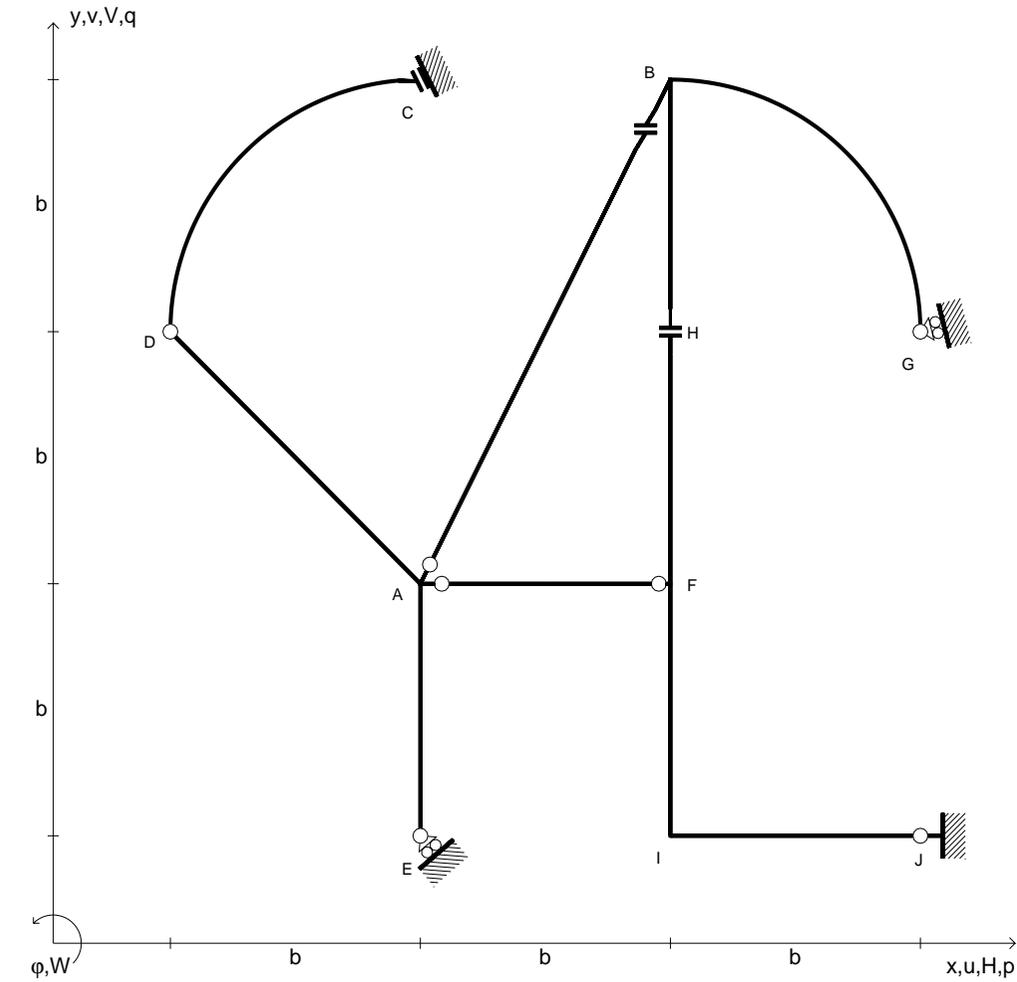
- θ_{AB}
 - X_{CA}
 - X_{DC}
 - X_{ED}
 - X_{FE}
 - X_{GA}
 - θ_{HI}
 - X_{GI}
 - X_{JG}
 - X_{DG}
- 4 | 1 Piano B
- 2 | 1 Piano H
- 6 | 7 | 6 Piano J

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.21.03.11

SPOSTAMENTI RIGIDI DELLE ASTE

$u_{AAB} =$	$u_{CCA} =$	$u_{DDC} =$	$u_{EED} =$	$u_{FFE} =$	$u_{GGA} =$
$v_{AAB} =$	$v_{CCA} =$	$v_{DDC} =$	$v_{EED} =$	$v_{FFE} =$	$v_{GGA} =$
$\phi_{AAB} =$	$\phi_{CCA} =$	$\phi_{DDC} =$	$\phi_{EED} =$	$\phi_{FFE} =$	$\phi_{GGA} =$
$u_{HHI} =$	$u_{GGI} =$	$u_{JJG} =$	$u_{DDG} =$		
$v_{HHI} =$	$v_{GGI} =$	$v_{JJG} =$	$v_{DDG} =$		
$\phi_{HHI} =$	$\phi_{GGI} =$	$\phi_{JJG} =$	$\phi_{DDG} =$		

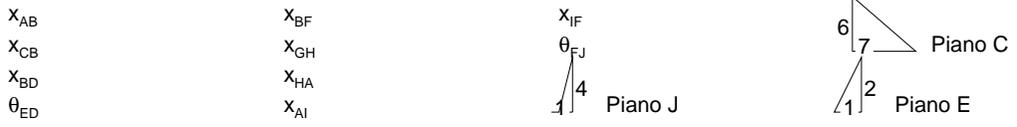
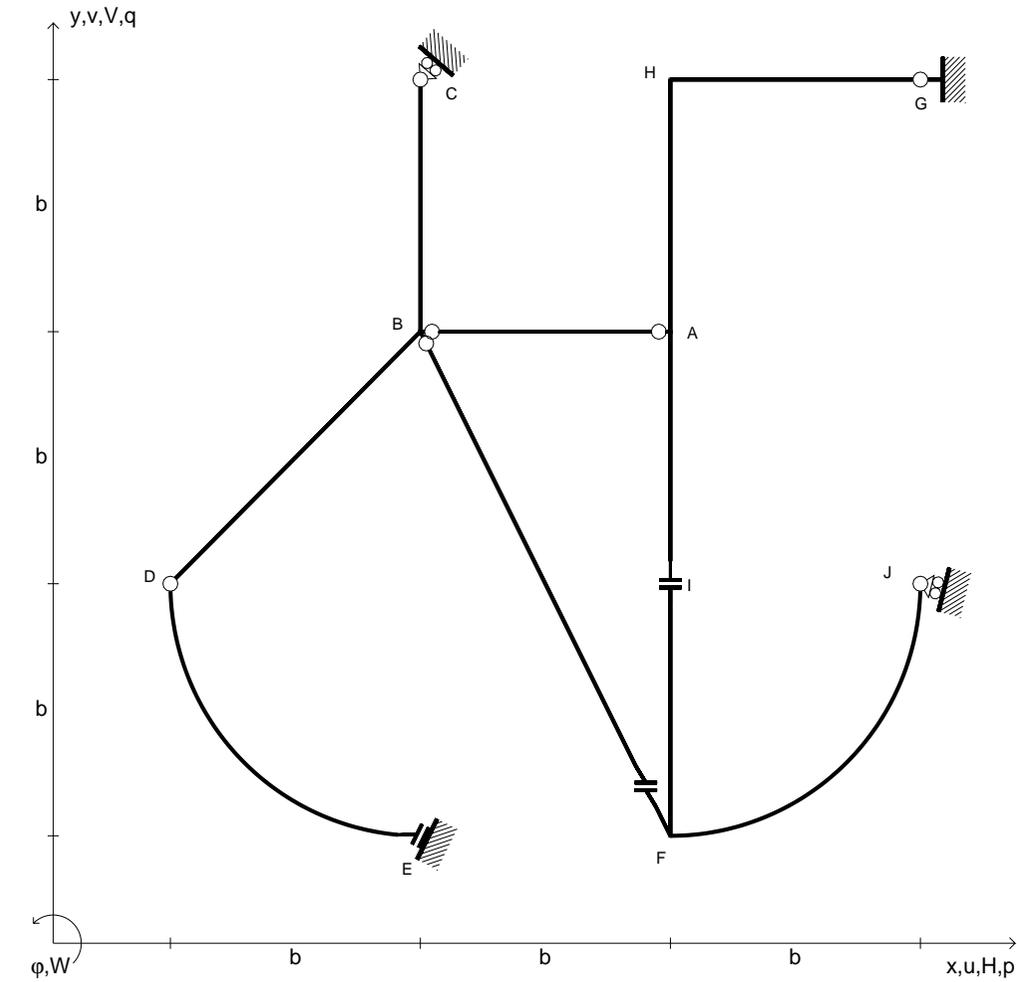


Svolgere l'analisi cinematica (geometrica e analitica).
 Tracciare il meccanismo o i meccanismi della struttura.
 Tracciare le mappe degli spost. orizzontali e verticali.

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.21.03.11

SPOSTAMENTI RIGIDI DELLE ASTE

$u_{AAB} =$	$u_{CCD} =$	$u_{AAD} =$	$u_{EEA} =$	$u_{FFA} =$	$u_{BBG} =$
$v_{AAB} =$	$v_{CCD} =$	$v_{AAD} =$	$v_{EEA} =$	$v_{FFA} =$	$v_{BBG} =$
$\varphi_{AAB} =$	$\varphi_{CCD} =$	$\varphi_{AAD} =$	$\varphi_{EEA} =$	$\varphi_{FFA} =$	$\varphi_{BBG} =$
$u_{HHB} =$	$u_{FFH} =$	$u_{IIF} =$	$u_{JJI} =$		
$v_{HHB} =$	$v_{FFH} =$	$v_{IIF} =$	$v_{JJI} =$		
$\varphi_{HHB} =$	$\varphi_{FFH} =$	$\varphi_{IIF} =$	$\varphi_{JJI} =$		

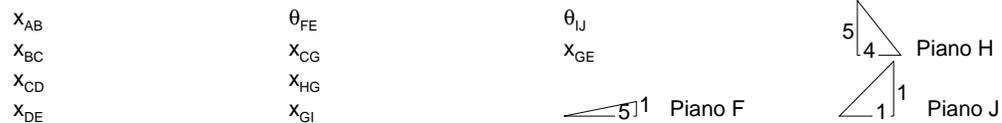
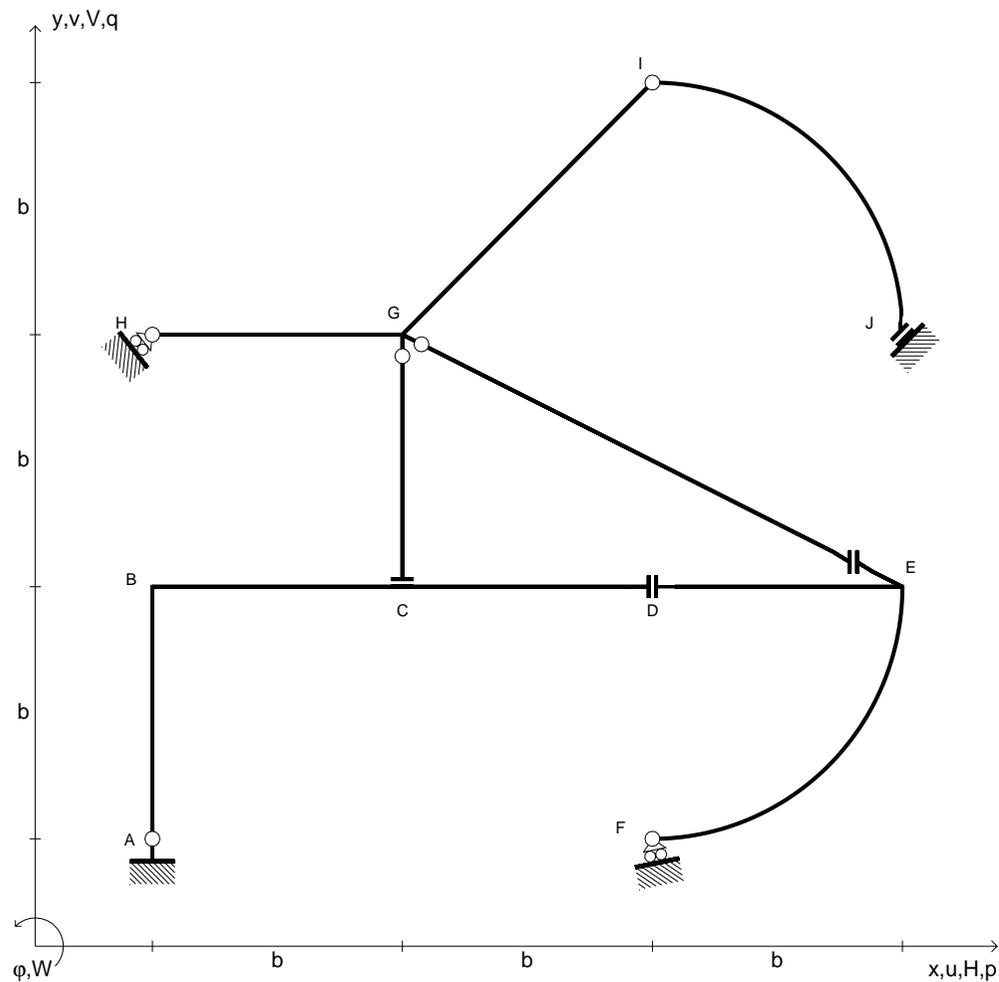


Svolgere l'analisi cinematica (geometrica e analitica).
 Tracciare il meccanismo o i meccanismi della struttura.
 Tracciare le mappe degli spost. orizzontali e verticali.

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.21.03.11

SPOSTAMENTI RIGIDI DELLE ASTE

$u_{AAB} =$	$u_{CCB} =$	$u_{BBD} =$	$u_{EED} =$	$u_{BBF} =$	$u_{GGH} =$
$v_{AAB} =$	$v_{CCB} =$	$v_{BBD} =$	$v_{EED} =$	$v_{BBF} =$	$v_{GGH} =$
$\phi_{AAB} =$	$\phi_{CCB} =$	$\phi_{BBD} =$	$\phi_{EED} =$	$\phi_{BBF} =$	$\phi_{GGH} =$
$u_{HHA} =$	$u_{AAI} =$	$u_{IIF} =$	$u_{FFJ} =$		
$v_{HHA} =$	$v_{AAI} =$	$v_{IIF} =$	$v_{FFJ} =$		
$\phi_{HHA} =$	$\phi_{AAI} =$	$\phi_{IIF} =$	$\phi_{FFJ} =$		

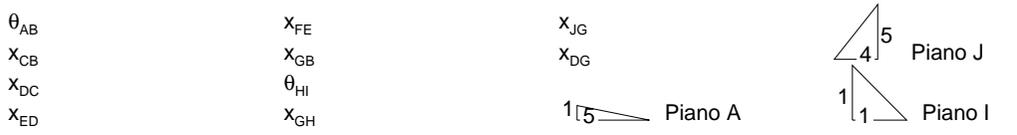
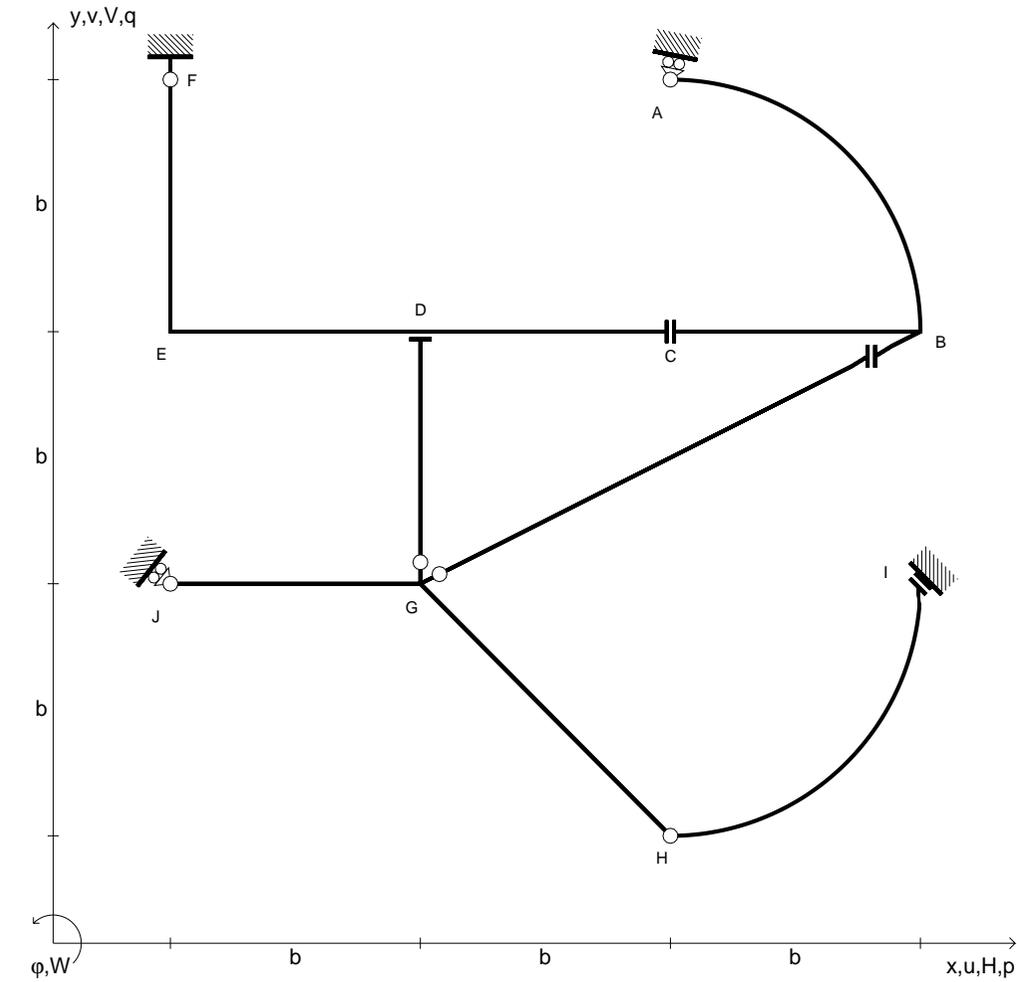


Svolgere l'analisi cinematica (geometrica e analitica).
 Tracciare il meccanismo o i meccanismi della struttura.
 Tracciare le mappe degli spost. orizzontali e verticali.

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.

SPOSTAMENTI RIGIDI DELLE ASTE

$u_{AAB} =$	$u_{BBC} =$	$u_{CCD} =$	$u_{DDE} =$	$u_{FFE} =$	$u_{CCG} =$
$v_{AAB} =$	$v_{BBC} =$	$v_{CCD} =$	$v_{DDE} =$	$v_{FFE} =$	$v_{CCG} =$
$\phi_{AAB} =$	$\phi_{BBC} =$	$\phi_{CCD} =$	$\phi_{DDE} =$	$\phi_{FFE} =$	$\phi_{CCG} =$
$u_{HHG} =$	$u_{GGI} =$	$u_{IJ} =$	$u_{GGE} =$		
$v_{HHG} =$	$v_{GGI} =$	$v_{IJ} =$	$v_{GGE} =$		
$\phi_{HHG} =$	$\phi_{GGI} =$	$\phi_{IJ} =$	$\phi_{GGE} =$		

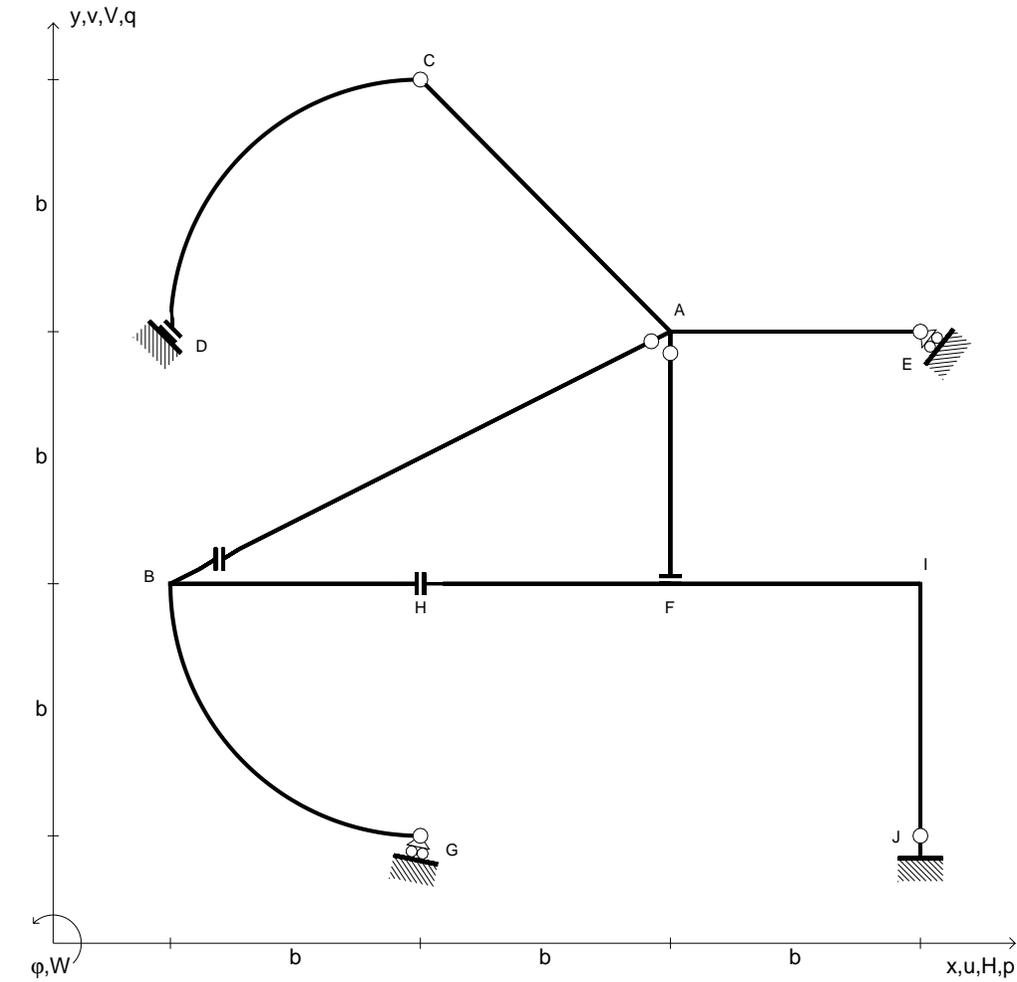


SPOSTAMENTI RIGIDI DELLE ASTE

$u_{AAB} =$	$u_{CCB} =$	$u_{DDC} =$	$u_{EED} =$	$u_{FFE} =$	$u_{GGB} =$
$v_{AAB} =$	$v_{CCB} =$	$v_{DDC} =$	$v_{EED} =$	$v_{FFE} =$	$v_{GGB} =$
$\phi_{AAB} =$	$\phi_{CCB} =$	$\phi_{DDC} =$	$\phi_{EED} =$	$\phi_{FFE} =$	$\phi_{GGB} =$
$u_{HHI} =$	$u_{GGH} =$	$u_{JJG} =$	$u_{DDG} =$		
$v_{HHI} =$	$v_{GGH} =$	$v_{JJG} =$	$v_{DDG} =$		
$\phi_{HHI} =$	$\phi_{GGH} =$	$\phi_{JJG} =$	$\phi_{DDG} =$		

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.21.03.11



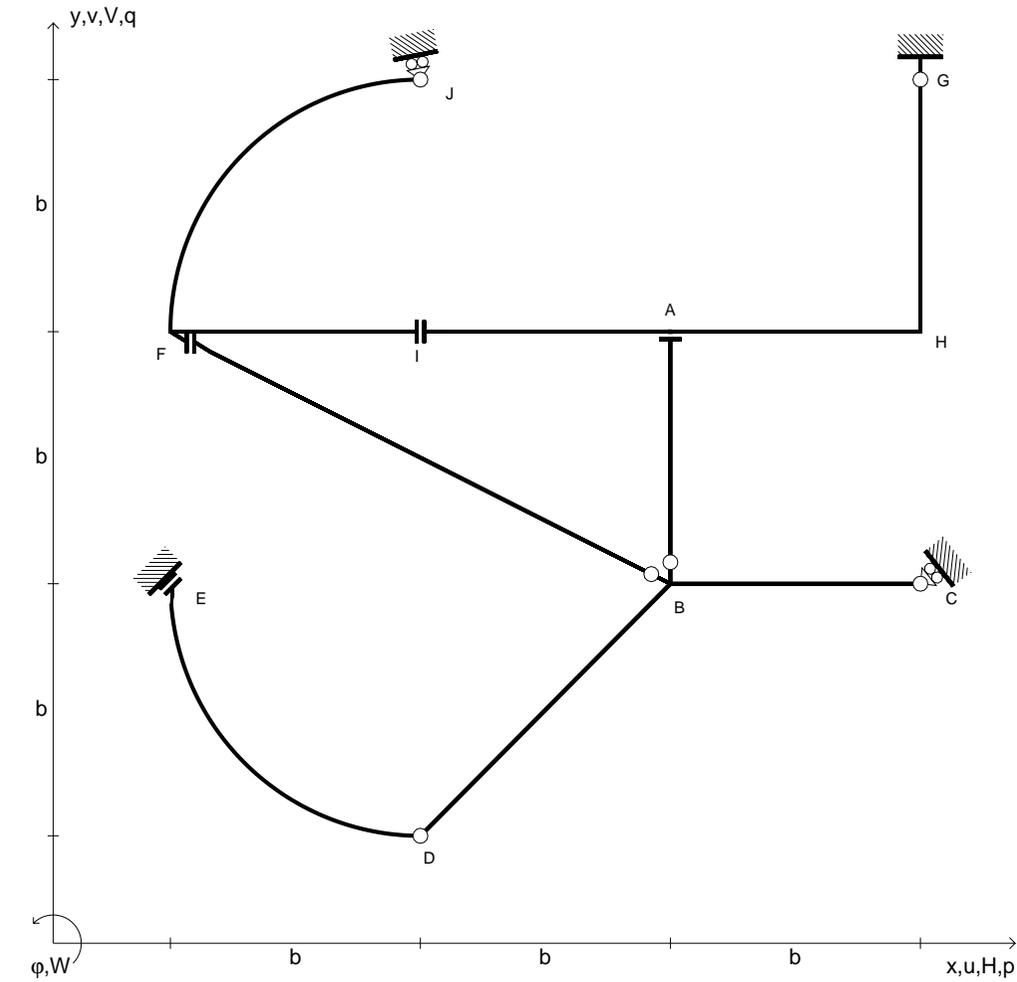
SPOSTAMENTI RIGIDI DELLE ASTE

$u_{AAB} =$	$u_{CCD} =$	$u_{AAC} =$	$u_{EEA} =$	$u_{FFA} =$	$u_{GGB} =$
$v_{AAB} =$	$v_{CCD} =$	$v_{AAC} =$	$v_{EEA} =$	$v_{FFA} =$	$v_{GGB} =$
$\varphi_{AAB} =$	$\varphi_{CCD} =$	$\varphi_{AAC} =$	$\varphi_{EEA} =$	$\varphi_{FFA} =$	$\varphi_{GGB} =$
$u_{HHB} =$	$u_{FFH} =$	$u_{IIF} =$	$u_{JJI} =$		
$v_{HHB} =$	$v_{FFH} =$	$v_{IIF} =$	$v_{JJI} =$		
$\varphi_{HHB} =$	$\varphi_{FFH} =$	$\varphi_{IIF} =$	$\varphi_{JJI} =$		

- x_{AB}
- θ_{CD}
- x_{AC}
- x_{EA}
- x_{FA}
- θ_{GB}
- x_{HB}
- x_{FH}
- x_{IF}
- x_{JI}
- 1/5 Piano G
- 4/5 Piano E
- 1/1 Piano D

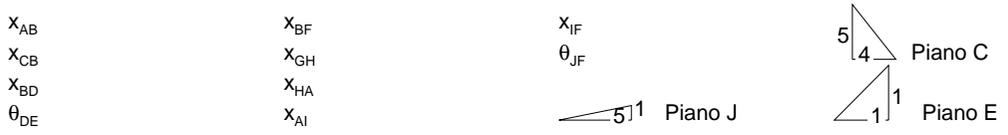
Svolgere l'analisi cinematica (geometrica e analitica).
 Tracciare il meccanismo o i meccanismi della struttura.
 Tracciare le mappe degli spost. orizzontali e verticali.

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.21.03.11



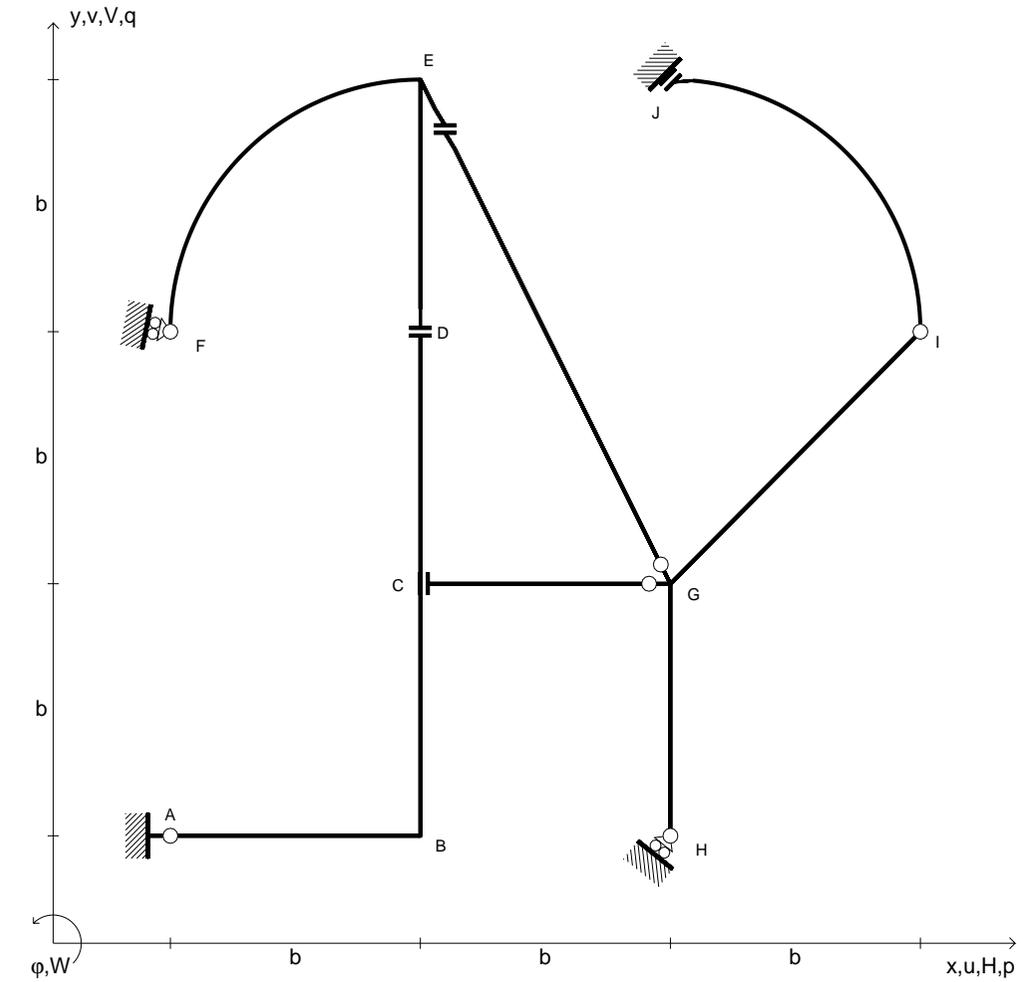
SPOSTAMENTI RIGIDI DELLE ASTE

$u_{AAB} =$	$u_{CCB} =$	$u_{BBD} =$	$u_{DDE} =$	$u_{BBF} =$	$u_{GGH} =$
$v_{AAB} =$	$v_{CCB} =$	$v_{BBD} =$	$v_{DDE} =$	$v_{BBF} =$	$v_{GGH} =$
$\phi_{AAB} =$	$\phi_{CCB} =$	$\phi_{BBD} =$	$\phi_{DDE} =$	$\phi_{BBF} =$	$\phi_{GGH} =$
$u_{HHA} =$	$u_{AAI} =$	$u_{IIF} =$	$u_{JJF} =$		
$v_{HHA} =$	$v_{AAI} =$	$v_{IIF} =$	$v_{JJF} =$		
$\phi_{HHA} =$	$\phi_{AAI} =$	$\phi_{IIF} =$	$\phi_{JJF} =$		



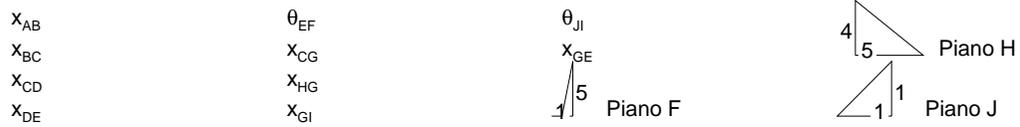
Svolgere l'analisi cinematica (geometrica e analitica).
 Tracciare il meccanismo o i meccanismi della struttura.
 Tracciare le mappe degli spost. orizzontali e verticali.

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.21.03.11



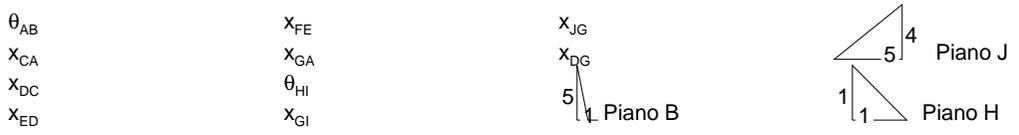
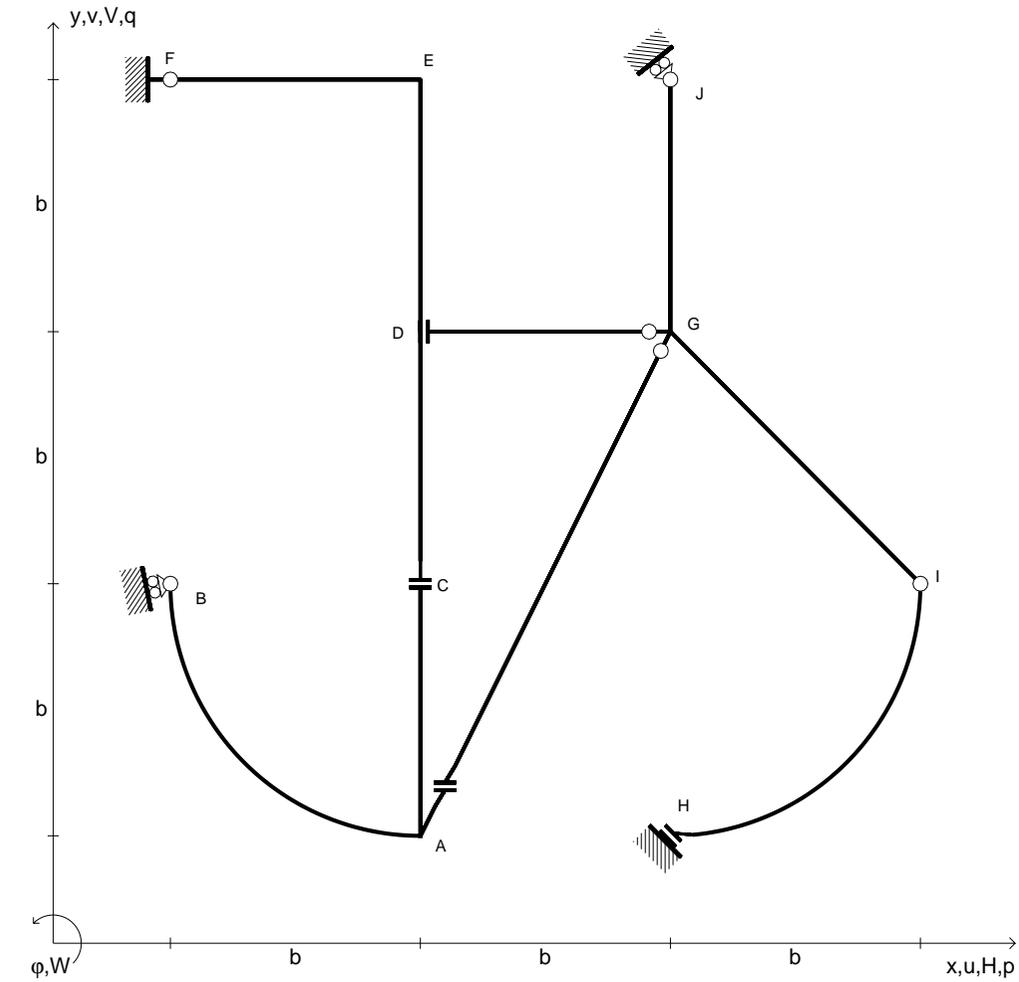
SPOSTAMENTI RIGIDI DELLE ASTE

$u_{AAB} =$	$u_{BBC} =$	$u_{CCD} =$	$u_{DDE} =$	$u_{EEF} =$	$u_{CCG} =$
$v_{AAB} =$	$v_{BBC} =$	$v_{CCD} =$	$v_{DDE} =$	$v_{EEF} =$	$v_{CCG} =$
$\varphi_{AAB} =$	$\varphi_{BBC} =$	$\varphi_{CCD} =$	$\varphi_{DDE} =$	$\varphi_{EEF} =$	$\varphi_{CCG} =$
$u_{HHG} =$	$u_{GGI} =$	$u_{JJI} =$	$u_{GGE} =$		
$v_{HHG} =$	$v_{GGI} =$	$v_{JJI} =$	$v_{GGE} =$		
$\varphi_{HHG} =$	$\varphi_{GGI} =$	$\varphi_{JJI} =$	$\varphi_{GGE} =$		



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.21.03.11

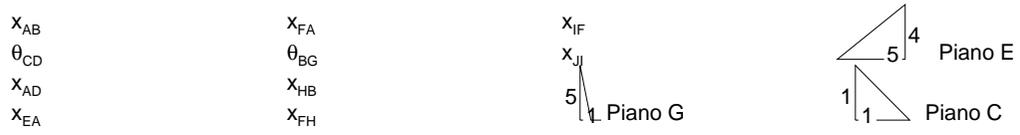
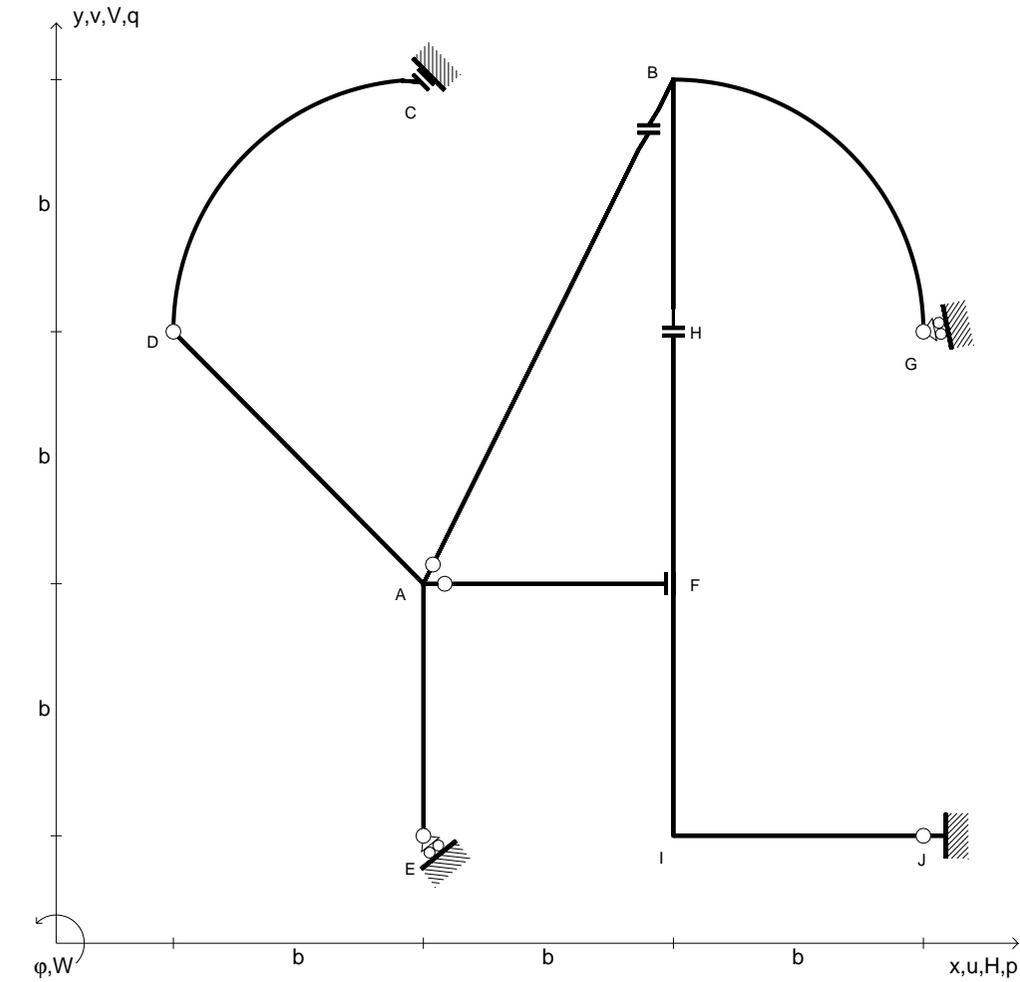


SPOSTAMENTI RIGIDI DELLE ASTE

$u_{AAB} =$	$u_{CCA} =$	$u_{DDC} =$	$u_{EED} =$	$u_{FFE} =$	$u_{GGA} =$
$v_{AAB} =$	$v_{CCA} =$	$v_{DDC} =$	$v_{EED} =$	$v_{FFE} =$	$v_{GGA} =$
$\phi_{AAB} =$	$\phi_{CCA} =$	$\phi_{DDC} =$	$\phi_{EED} =$	$\phi_{FFE} =$	$\phi_{GGA} =$
$u_{HHI} =$	$u_{GGI} =$	$u_{JJG} =$	$u_{DDG} =$		
$v_{HHI} =$	$v_{GGI} =$	$v_{JJG} =$	$v_{DDG} =$		
$\phi_{HHI} =$	$\phi_{GGI} =$	$\phi_{JJG} =$	$\phi_{DDG} =$		

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.21.03.11

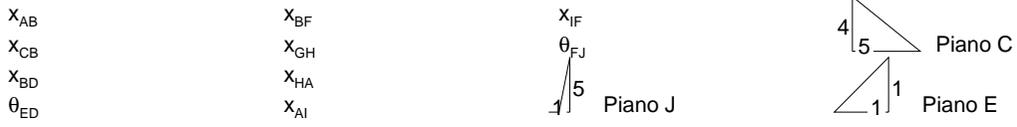
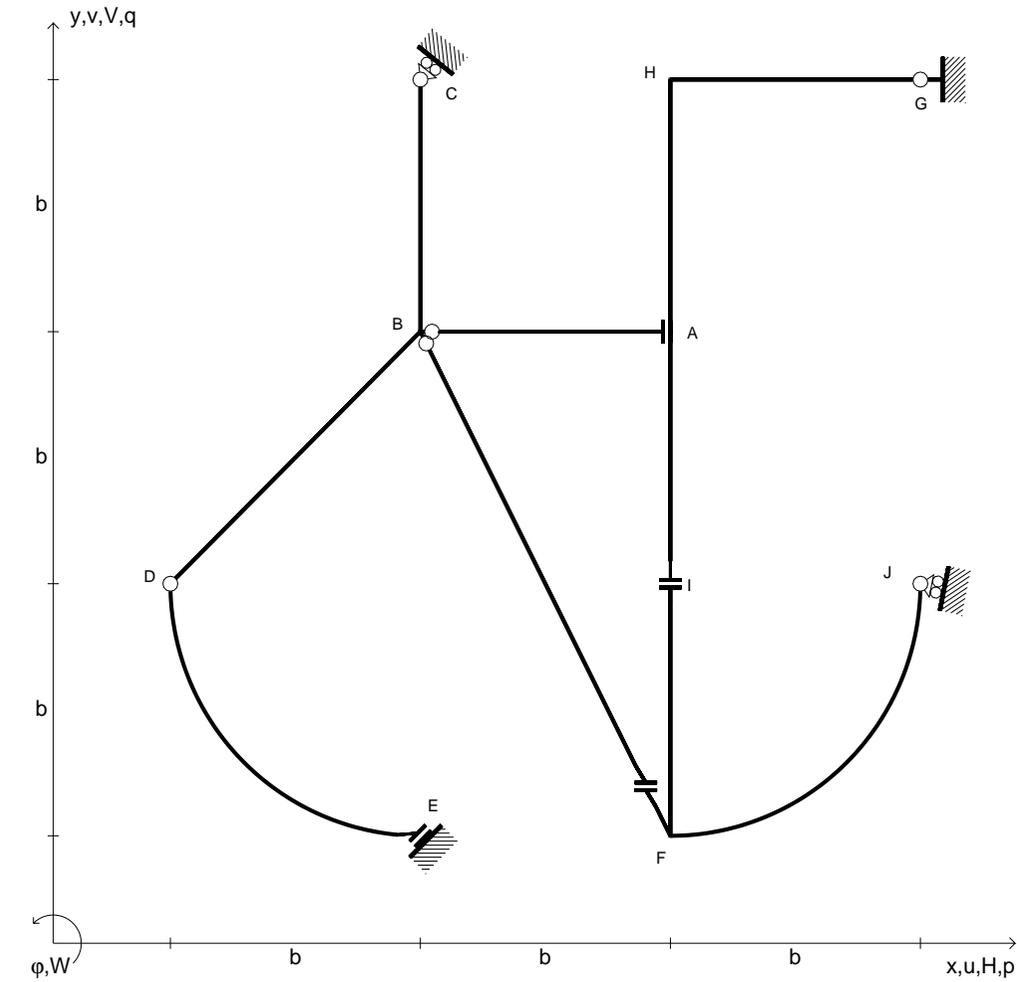


Svolgere l'analisi cinematica (geometrica e analitica).
 Tracciare il meccanismo o i meccanismi della struttura.
 Tracciare le mappe degli spost. orizzontali e verticali.

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.21.03.11

SPOSTAMENTI RIGIDI DELLE ASTE

$u_{AAB} =$	$u_{CCD} =$	$u_{AAD} =$	$u_{EEA} =$	$u_{FFA} =$	$u_{BBG} =$
$v_{AAB} =$	$v_{CCD} =$	$v_{AAD} =$	$v_{EEA} =$	$v_{FFA} =$	$v_{BBG} =$
$\phi_{AAB} =$	$\phi_{CCD} =$	$\phi_{AAD} =$	$\phi_{EEA} =$	$\phi_{FFA} =$	$\phi_{BBG} =$
$u_{HHB} =$	$u_{FFH} =$	$u_{IIF} =$	$u_{JJI} =$		
$v_{HHB} =$	$v_{FFH} =$	$v_{IIF} =$	$v_{JJI} =$		
$\phi_{HHB} =$	$\phi_{FFH} =$	$\phi_{IIF} =$	$\phi_{JJI} =$		

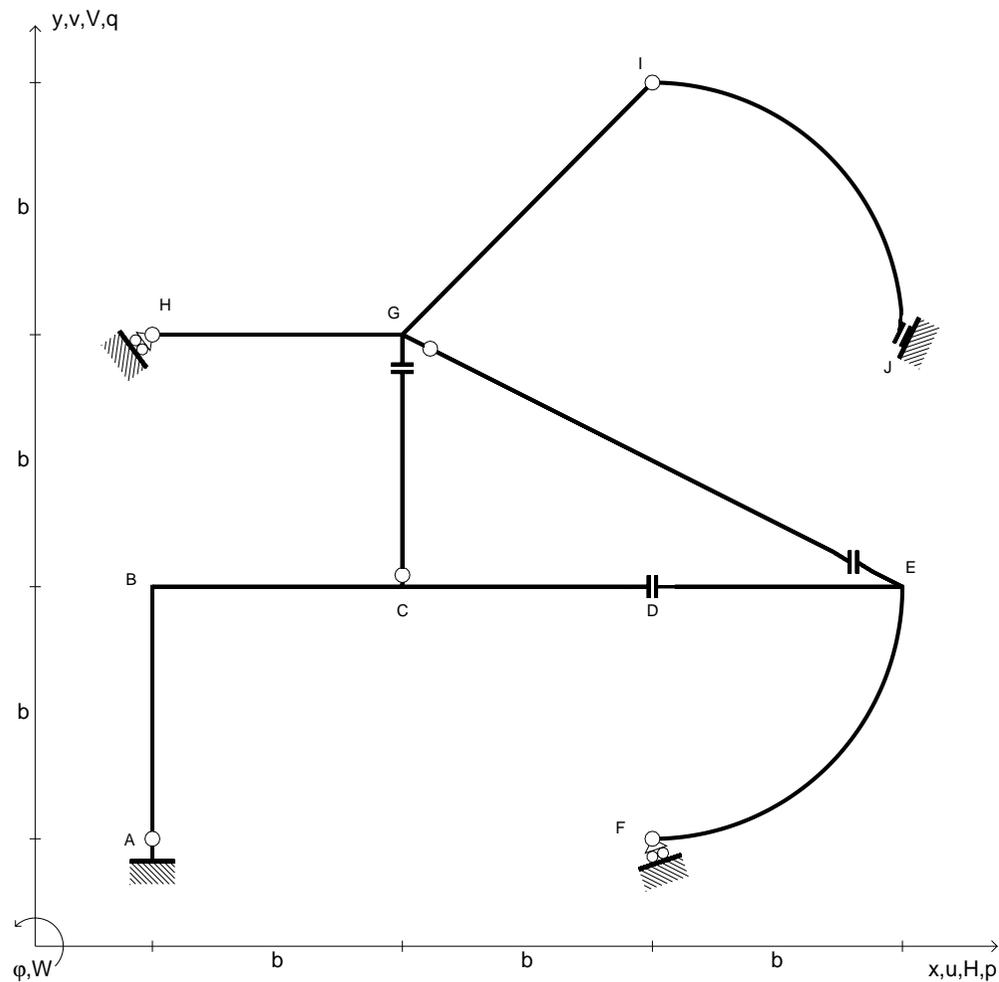


Svolgere l'analisi cinematica (geometrica e analitica).
 Tracciare il meccanismo o i meccanismi della struttura.
 Tracciare le mappe degli spost. orizzontali e verticali.

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.21.03.11

SPOSTAMENTI RIGIDI DELLE ASTE

$u_{AAB} =$	$u_{CCB} =$	$u_{BBD} =$	$u_{EED} =$	$u_{BBF} =$	$u_{GGH} =$
$v_{AAB} =$	$v_{CCB} =$	$v_{BBD} =$	$v_{EED} =$	$v_{BBF} =$	$v_{GGH} =$
$\phi_{AAB} =$	$\phi_{CCB} =$	$\phi_{BBD} =$	$\phi_{EED} =$	$\phi_{BBF} =$	$\phi_{GGH} =$
$u_{HHA} =$	$u_{AAI} =$	$u_{IIF} =$	$u_{FFJ} =$		
$v_{HHA} =$	$v_{AAI} =$	$v_{IIF} =$	$v_{FFJ} =$		
$\phi_{HHA} =$	$\phi_{AAI} =$	$\phi_{IIF} =$	$\phi_{FFJ} =$		



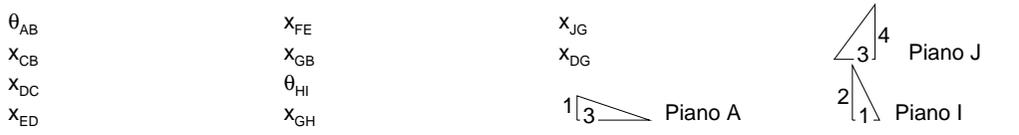
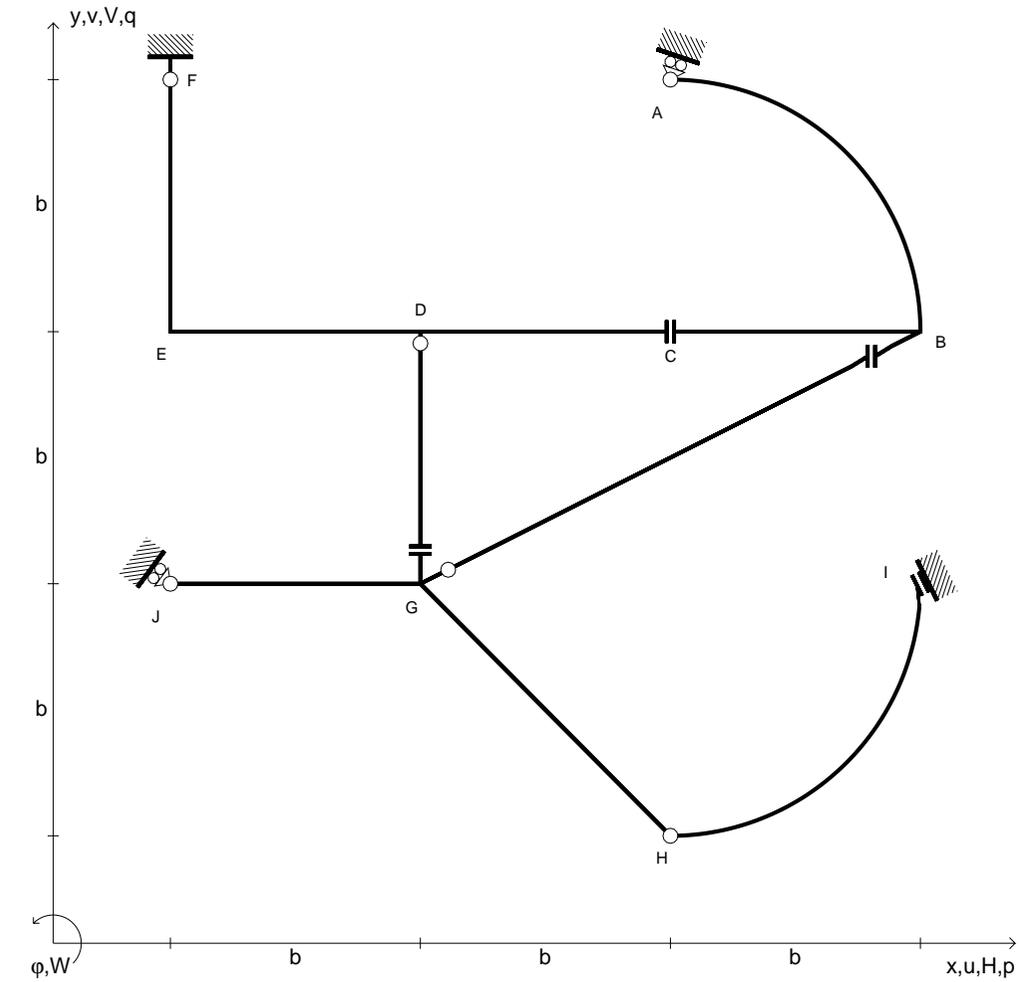
SPOSTAMENTI RIGIDI DELLE ASTE

$u_{AAB} =$	$u_{BBC} =$	$u_{CCD} =$	$u_{DDE} =$	$u_{FFE} =$	$u_{CCG} =$
$v_{AAB} =$	$v_{BBC} =$	$v_{CCD} =$	$v_{DDE} =$	$v_{FFE} =$	$v_{CCG} =$
$\varphi_{AAB} =$	$\varphi_{BBC} =$	$\varphi_{CCD} =$	$\varphi_{DDE} =$	$\varphi_{FFE} =$	$\varphi_{CCG} =$
$u_{HHG} =$	$u_{GGI} =$	$u_{IJ} =$	$u_{GGE} =$		
$v_{HHG} =$	$v_{GGI} =$	$v_{IJ} =$	$v_{GGE} =$		
$\varphi_{HHG} =$	$\varphi_{GGI} =$	$\varphi_{IJ} =$	$\varphi_{GGE} =$		



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.

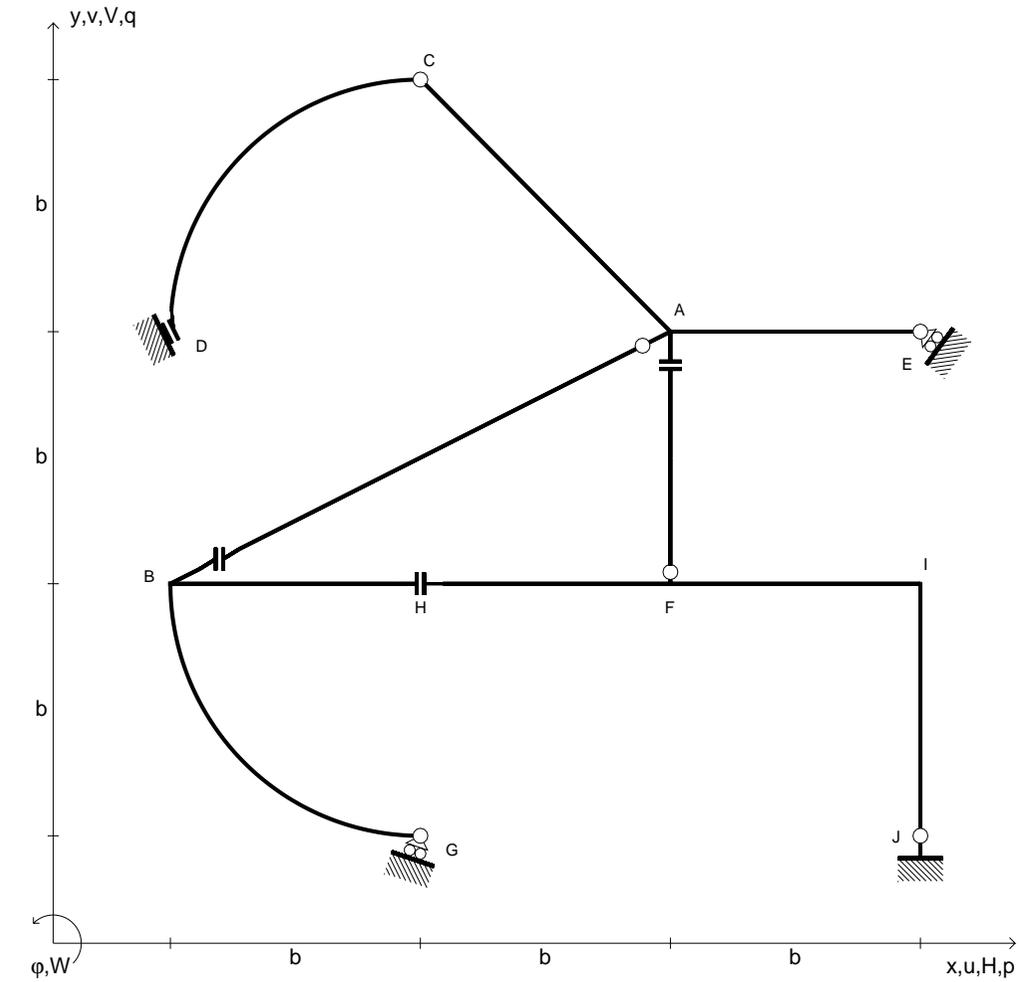


Svolgere l'analisi cinematica (geometrica e analitica).
 Tracciare il meccanismo o i meccanismi della struttura.
 Tracciare le mappe degli spost. orizzontali e verticali.

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.21.03.11

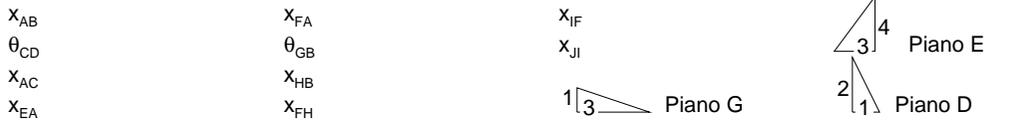
SPOSTAMENTI RIGIDI DELLE ASTE

$u_{AAB} =$	$u_{CCB} =$	$u_{DDC} =$	$u_{EED} =$	$u_{FFE} =$	$u_{GGB} =$
$v_{AAB} =$	$v_{CCB} =$	$v_{DDC} =$	$v_{EED} =$	$v_{FFE} =$	$v_{GGB} =$
$\varphi_{AAB} =$	$\varphi_{CCB} =$	$\varphi_{DDC} =$	$\varphi_{EED} =$	$\varphi_{FFE} =$	$\varphi_{GGB} =$
$u_{HHI} =$	$u_{GGH} =$	$u_{JJG} =$	$u_{DDG} =$		
$v_{HHI} =$	$v_{GGH} =$	$v_{JJG} =$	$v_{DDG} =$		
$\varphi_{HHI} =$	$\varphi_{GGH} =$	$\varphi_{JJG} =$	$\varphi_{DDG} =$		



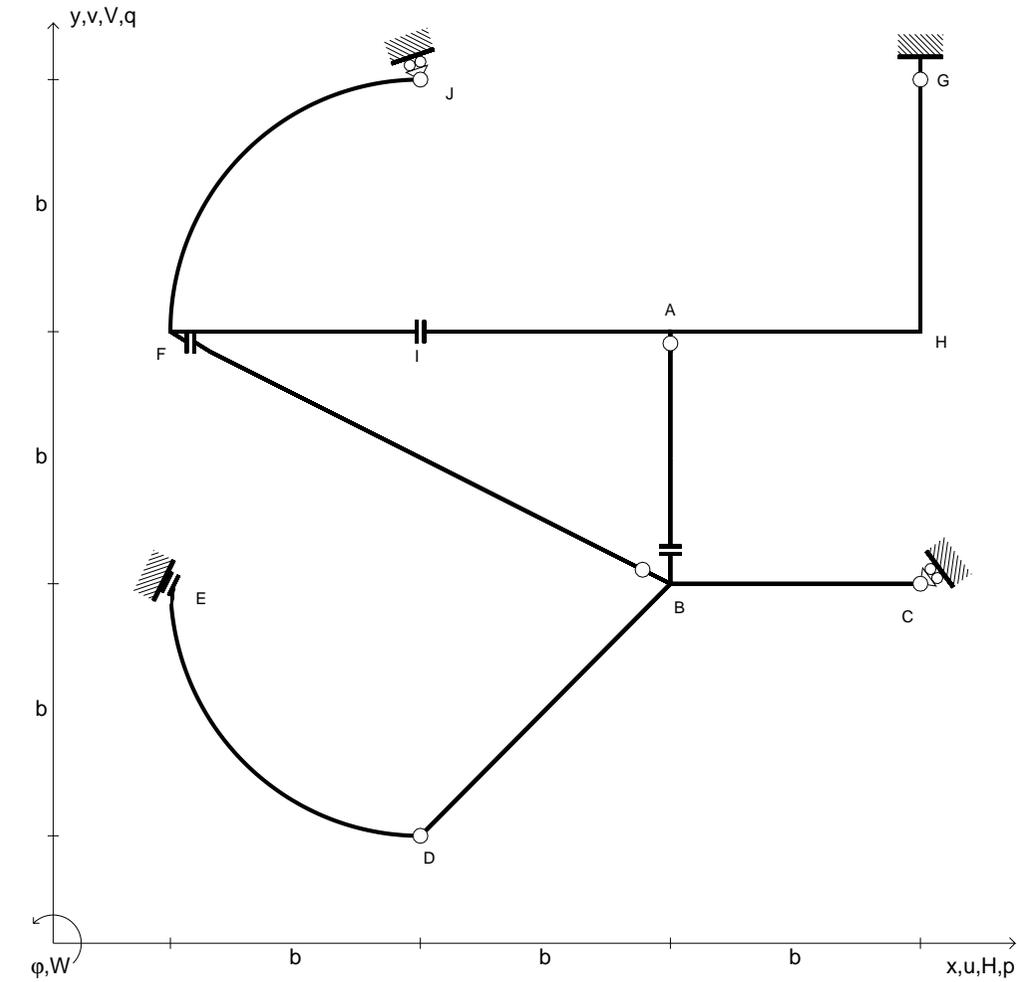
SPOSTAMENTI RIGIDI DELLE ASTE

$u_{AAB} =$	$u_{CCD} =$	$u_{AAC} =$	$u_{EEA} =$	$u_{FFA} =$	$u_{GGB} =$
$v_{AAB} =$	$v_{CCD} =$	$v_{AAC} =$	$v_{EEA} =$	$v_{FFA} =$	$v_{GGB} =$
$\phi_{AAB} =$	$\phi_{CCD} =$	$\phi_{AAC} =$	$\phi_{EEA} =$	$\phi_{FFA} =$	$\phi_{GGB} =$
$u_{HHB} =$	$u_{FFH} =$	$u_{IIF} =$	$u_{JJI} =$		
$v_{HHB} =$	$v_{FFH} =$	$v_{IIF} =$	$v_{JJI} =$		
$\phi_{HHB} =$	$\phi_{FFH} =$	$\phi_{IIF} =$	$\phi_{JJI} =$		



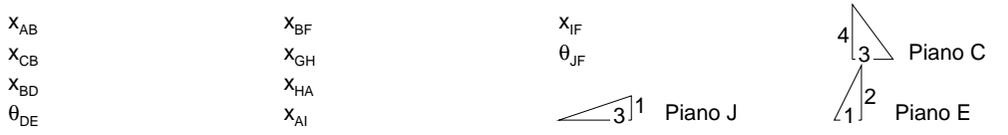
Svolgere l'analisi cinematica (geometrica e analitica).
 Tracciare il meccanismo o i meccanismi della struttura.
 Tracciare le mappe degli spost. orizzontali e verticali.

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.21.03.11



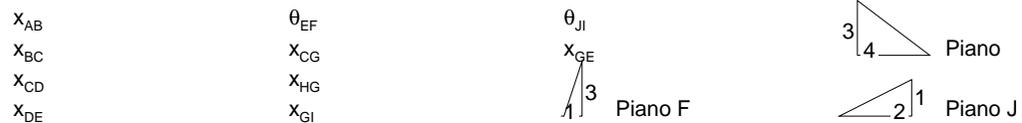
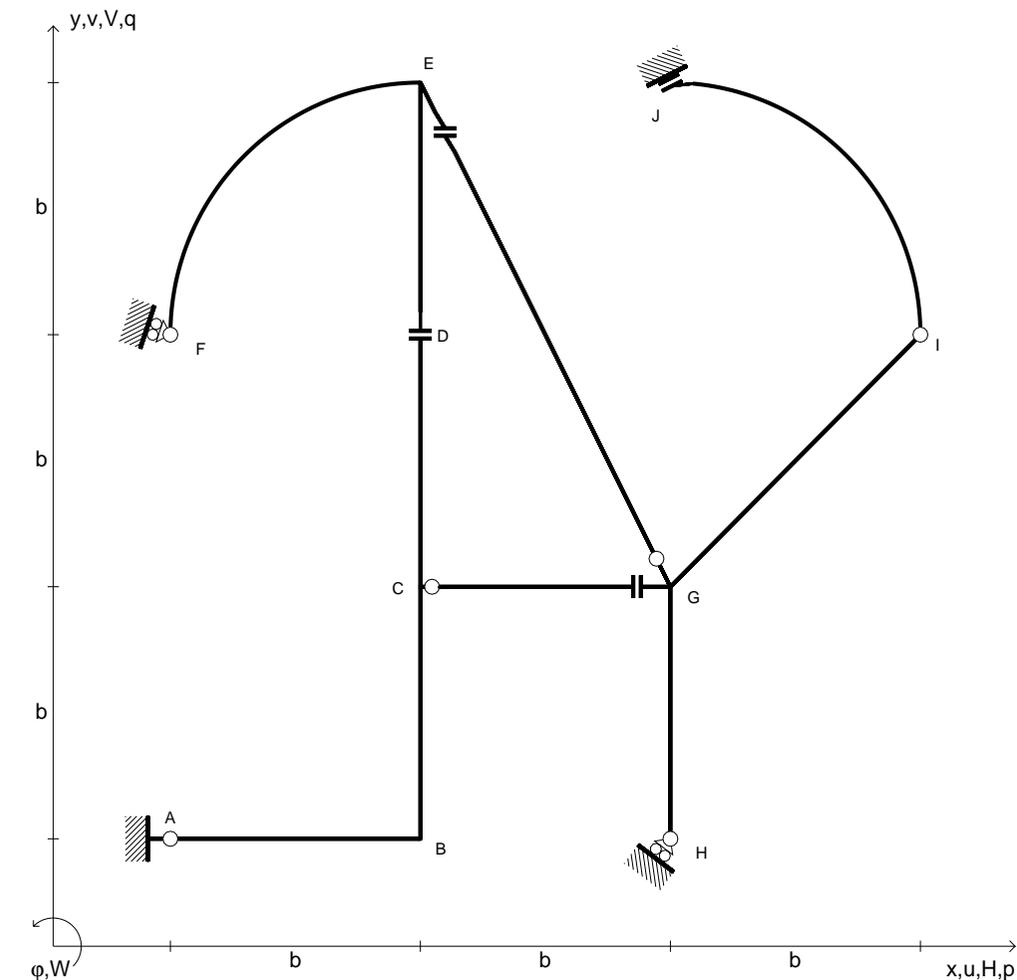
SPOSTAMENTI RIGIDI DELLE ASTE

$u_{AAB} =$	$u_{CCB} =$	$u_{BBD} =$	$u_{DDE} =$	$u_{BBF} =$	$u_{GGH} =$
$v_{AAB} =$	$v_{CCB} =$	$v_{BBD} =$	$v_{DDE} =$	$v_{BBF} =$	$v_{GGH} =$
$\varphi_{AAB} =$	$\varphi_{CCB} =$	$\varphi_{BBD} =$	$\varphi_{DDE} =$	$\varphi_{BBF} =$	$\varphi_{GGH} =$
$u_{HHA} =$	$u_{AAI} =$	$u_{IIF} =$	$u_{JJF} =$		
$v_{HHA} =$	$v_{AAI} =$	$v_{IIF} =$	$v_{JJF} =$		
$\varphi_{HHA} =$	$\varphi_{AAI} =$	$\varphi_{IIF} =$	$\varphi_{JJF} =$		



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.21.03.11

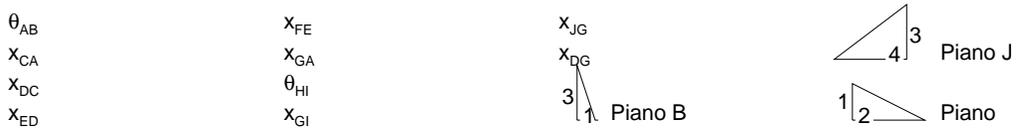
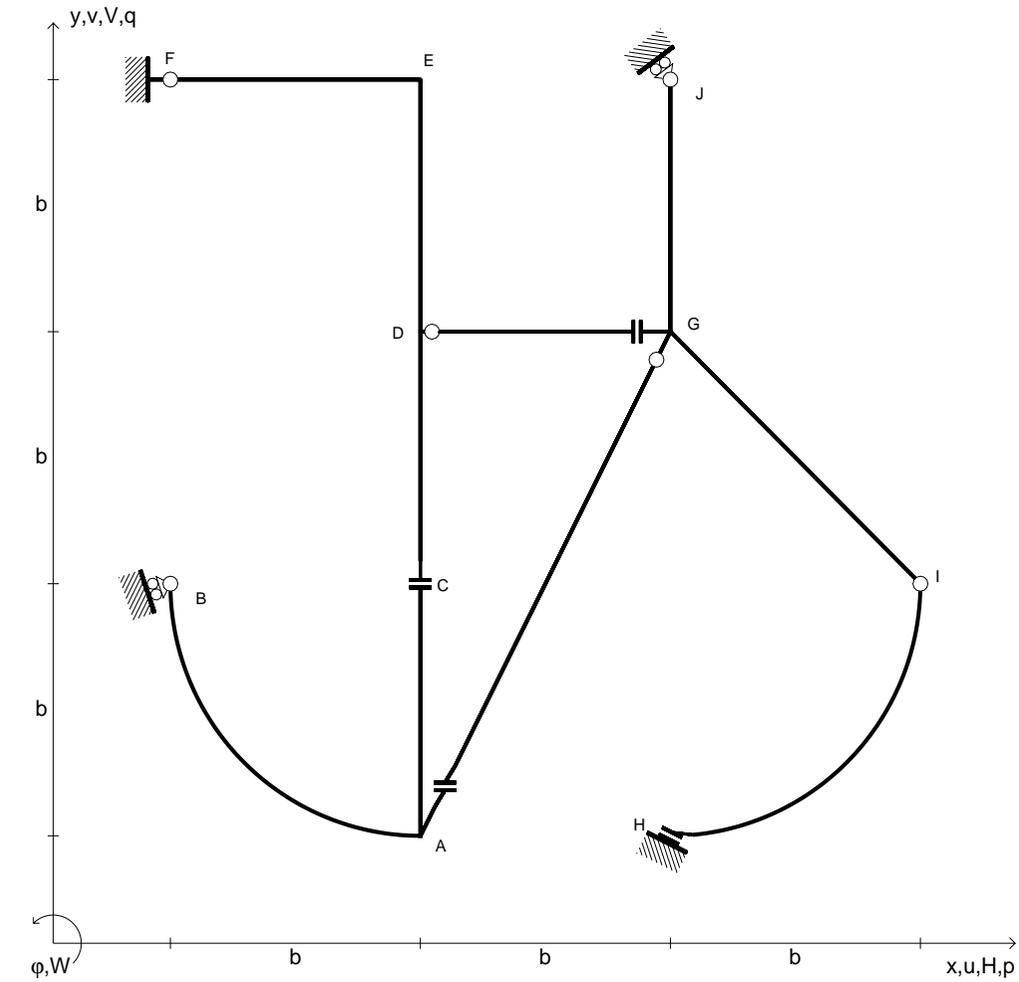


Svolgere l'analisi cinematica (geometrica e analitica).
 Tracciare il meccanismo o i meccanismi della struttura.
 Tracciare le mappe degli spost. orizzontali e verticali.

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.

SPOSTAMENTI RIGIDI DELLE ASTE

$u_{AAB} =$	$u_{BBC} =$	$u_{CCD} =$	$u_{DDE} =$	$u_{EEF} =$	$u_{CCG} =$
$v_{AAB} =$	$v_{BBC} =$	$v_{CCD} =$	$v_{DDE} =$	$v_{EEF} =$	$v_{CCG} =$
$\varphi_{AAB} =$	$\varphi_{BBC} =$	$\varphi_{CCD} =$	$\varphi_{DDE} =$	$\varphi_{EEF} =$	$\varphi_{CCG} =$
$u_{HHG} =$	$u_{GGI} =$	$u_{JJI} =$	$u_{GGE} =$		
$v_{HHG} =$	$v_{GGI} =$	$v_{JJI} =$	$v_{GGE} =$		
$\varphi_{HHG} =$	$\varphi_{GGI} =$	$\varphi_{JJI} =$	$\varphi_{GGE} =$		

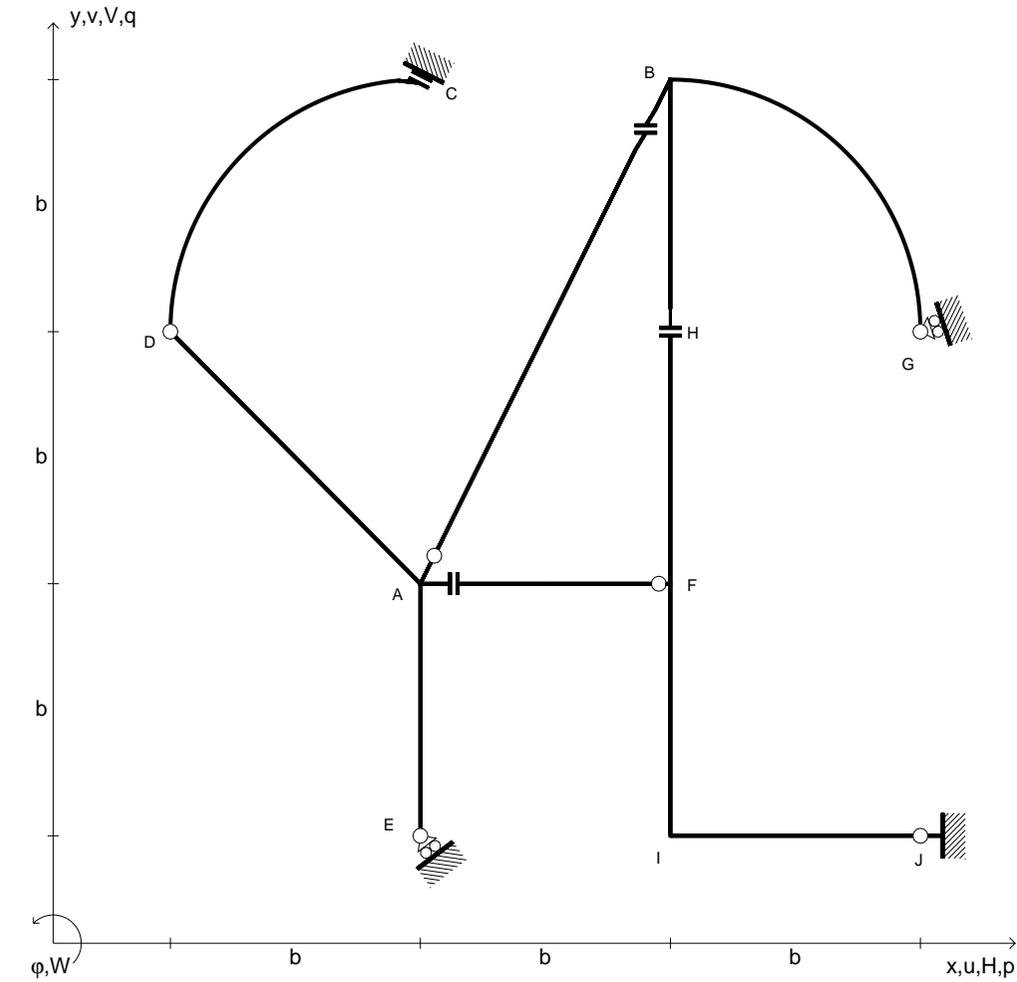


Svolgere l'analisi cinematica (geometrica e analitica).
 Tracciare il meccanismo o i meccanismi della struttura.
 Tracciare le mappe degli spost. orizzontali e verticali.

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.21.03.11

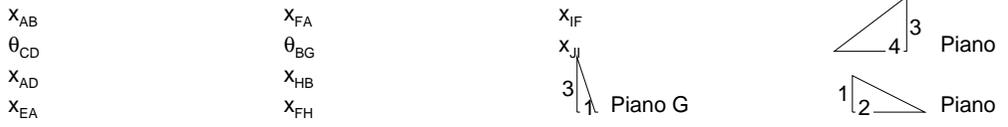
SPOSTAMENTI RIGIDI DELLE ASTE

$u_{AAB} =$	$u_{CCA} =$	$u_{DDC} =$	$u_{EED} =$	$u_{FFE} =$	$u_{GGA} =$
$v_{AAB} =$	$v_{CCA} =$	$v_{DDC} =$	$v_{EED} =$	$v_{FFE} =$	$v_{GGA} =$
$\phi_{AAB} =$	$\phi_{CCA} =$	$\phi_{DDC} =$	$\phi_{EED} =$	$\phi_{FFE} =$	$\phi_{GGA} =$
$u_{HHI} =$	$u_{GGI} =$	$u_{JJG} =$	$u_{DDG} =$		
$v_{HHI} =$	$v_{GGI} =$	$v_{JJG} =$	$v_{DDG} =$		
$\phi_{HHI} =$	$\phi_{GGI} =$	$\phi_{JJG} =$	$\phi_{DDG} =$		



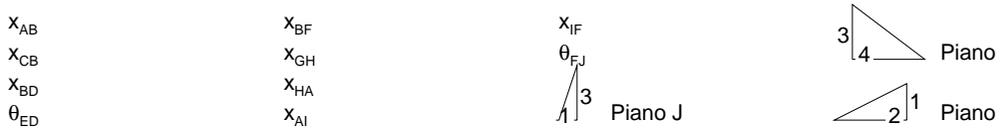
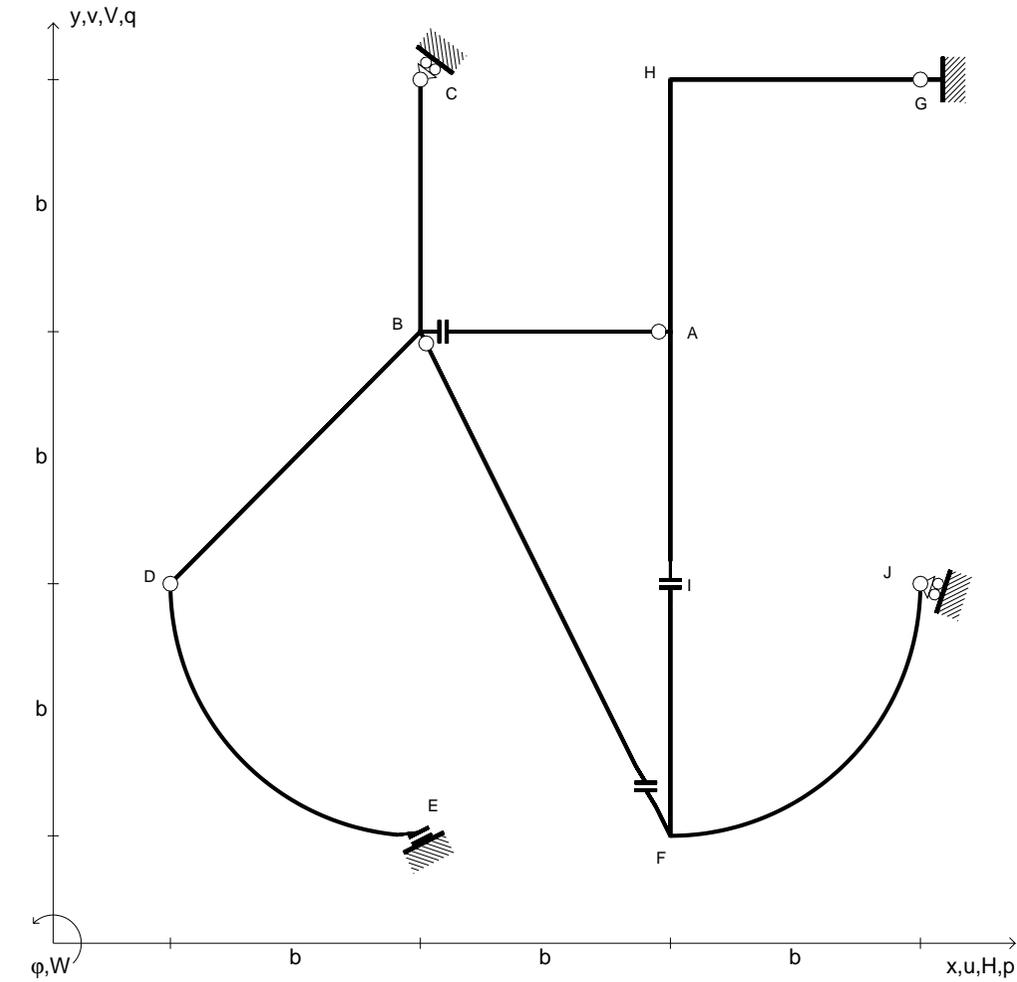
SPOSTAMENTI RIGIDI DELLE ASTE

$u_{AAB} =$	$u_{CCD} =$	$u_{AAD} =$	$u_{EEA} =$	$u_{FFA} =$	$u_{BBG} =$
$v_{AAB} =$	$v_{CCD} =$	$v_{AAD} =$	$v_{EEA} =$	$v_{FFA} =$	$v_{BBG} =$
$\phi_{AAB} =$	$\phi_{CCD} =$	$\phi_{AAD} =$	$\phi_{EEA} =$	$\phi_{FFA} =$	$\phi_{BBG} =$
$u_{HHB} =$	$u_{FFH} =$	$u_{IIF} =$	$u_{JJI} =$		
$v_{HHB} =$	$v_{FFH} =$	$v_{IIF} =$	$v_{JJI} =$		
$\phi_{HHB} =$	$\phi_{FFH} =$	$\phi_{IIF} =$	$\phi_{JJI} =$		



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.21.03.11

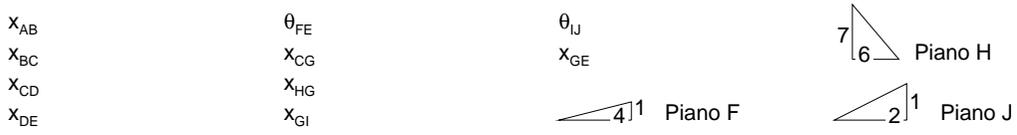
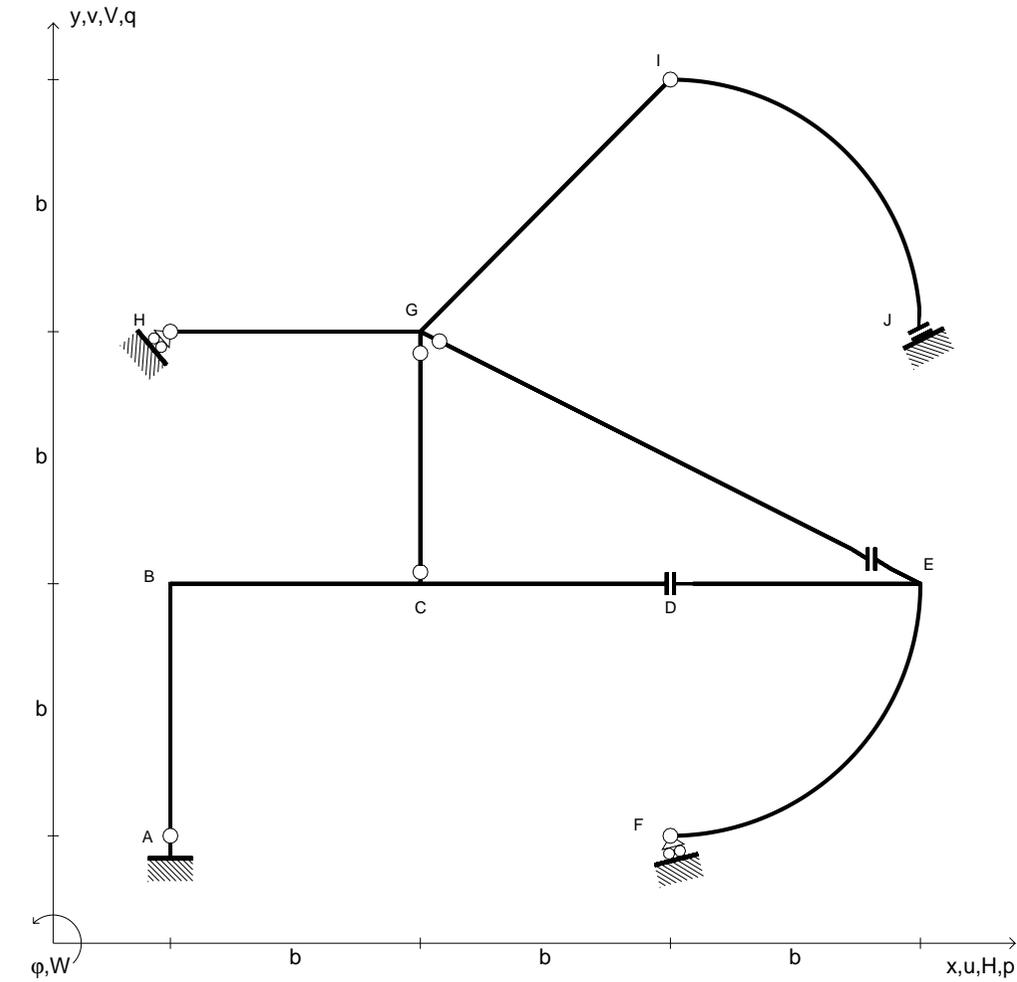


SPOSTAMENTI RIGIDI DELLE ASTE

$u_{AAB} =$	$u_{CCB} =$	$u_{BBD} =$	$u_{EED} =$	$u_{BBF} =$	$u_{GGH} =$
$v_{AAB} =$	$v_{CCB} =$	$v_{BBD} =$	$v_{EED} =$	$v_{BBF} =$	$v_{GGH} =$
$\phi_{AAB} =$	$\phi_{CCB} =$	$\phi_{BBD} =$	$\phi_{EED} =$	$\phi_{BBF} =$	$\phi_{GGH} =$
$u_{HHA} =$	$u_{AAI} =$	$u_{IIF} =$	$u_{FFJ} =$		
$v_{HHA} =$	$v_{AAI} =$	$v_{IIF} =$	$v_{FFJ} =$		
$\phi_{HHA} =$	$\phi_{AAI} =$	$\phi_{IIF} =$	$\phi_{FFJ} =$		

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.

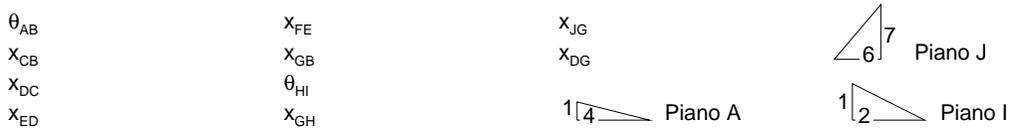
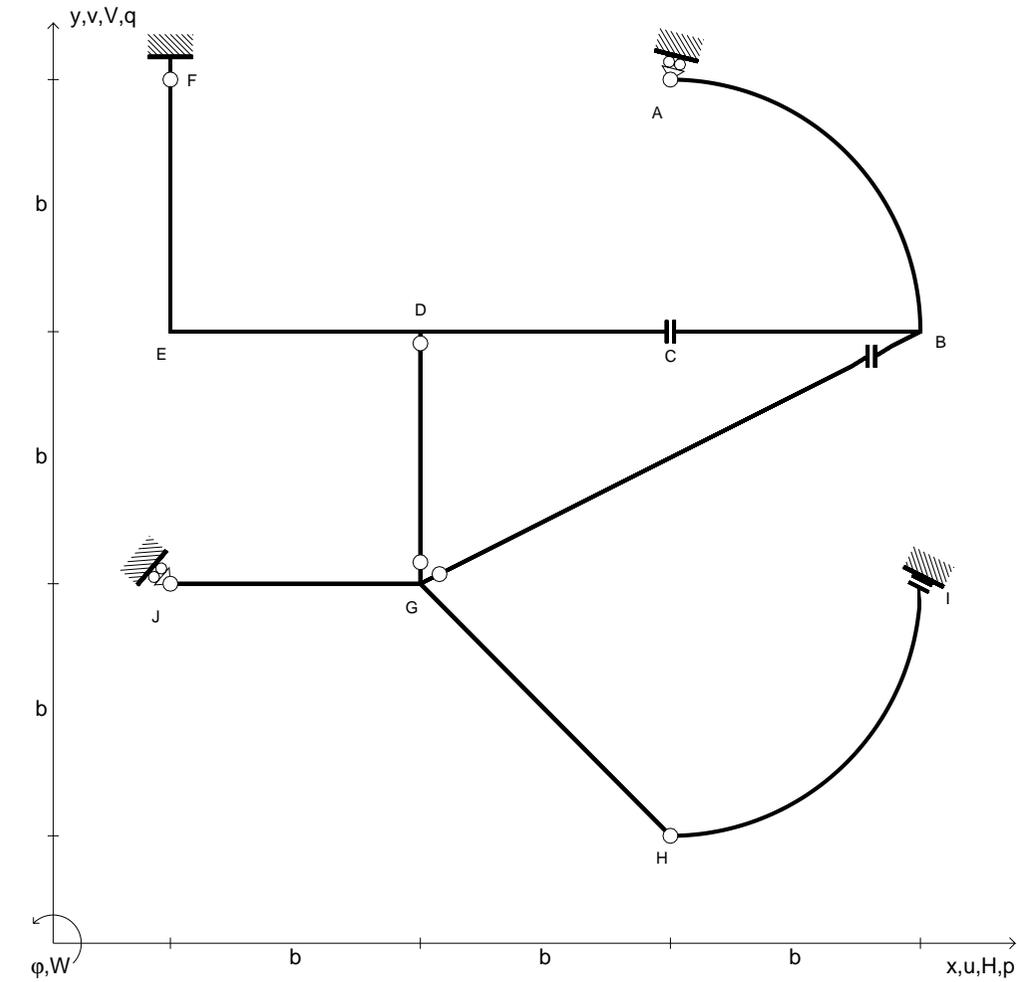


Svolgere l'analisi cinematica (geometrica e analitica).
 Tracciare il meccanismo o i meccanismi della struttura.
 Tracciare le mappe degli spost. orizzontali e verticali.

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.21.03.11

SPOSTAMENTI RIGIDI DELLE ASTE

$u_{AAB} =$	$u_{BBC} =$	$u_{CCD} =$	$u_{DDE} =$	$u_{FFE} =$	$u_{CCG} =$
$v_{AAB} =$	$v_{BBC} =$	$v_{CCD} =$	$v_{DDE} =$	$v_{FFE} =$	$v_{CCG} =$
$\phi_{AAB} =$	$\phi_{BBC} =$	$\phi_{CCD} =$	$\phi_{DDE} =$	$\phi_{FFE} =$	$\phi_{CCG} =$
$u_{HHG} =$	$u_{GGI} =$	$u_{IJ} =$	$u_{GGE} =$		
$v_{HHG} =$	$v_{GGI} =$	$v_{IJ} =$	$v_{GGE} =$		
$\phi_{HHG} =$	$\phi_{GGI} =$	$\phi_{IJ} =$	$\phi_{GGE} =$		

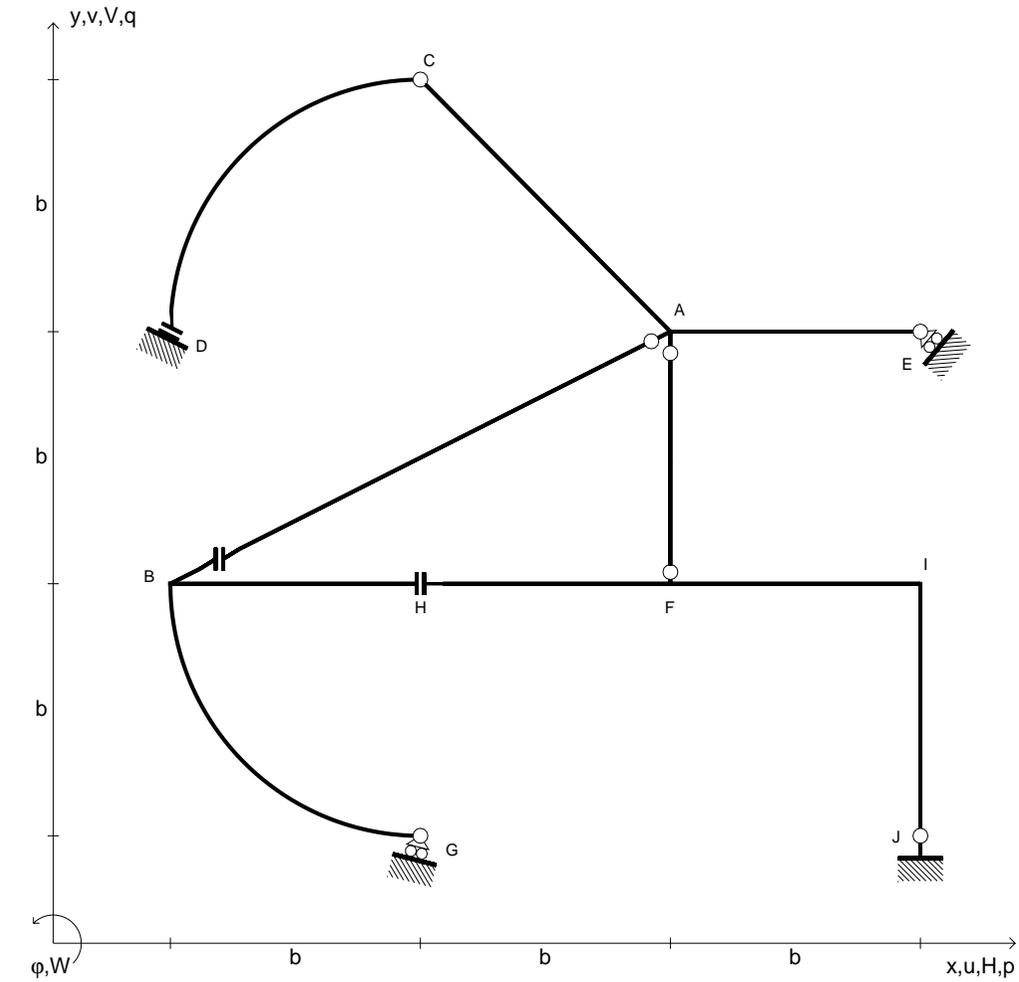


Svolgere l'analisi cinematica (geometrica e analitica).
 Tracciare il meccanismo o i meccanismi della struttura.
 Tracciare le mappe degli spost. orizzontali e verticali.

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.21.03.11

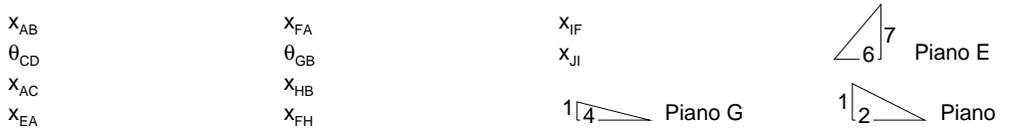
SPOSTAMENTI RIGIDI DELLE ASTE

$u_{AAB} =$	$u_{CCB} =$	$u_{DDC} =$	$u_{EED} =$	$u_{FFE} =$	$u_{GGB} =$
$v_{AAB} =$	$v_{CCB} =$	$v_{DDC} =$	$v_{EED} =$	$v_{FFE} =$	$v_{GGB} =$
$\phi_{AAB} =$	$\phi_{CCB} =$	$\phi_{DDC} =$	$\phi_{EED} =$	$\phi_{FFE} =$	$\phi_{GGB} =$
$u_{HHI} =$	$u_{GGH} =$	$u_{JJG} =$	$u_{DDG} =$		
$v_{HHI} =$	$v_{GGH} =$	$v_{JJG} =$	$v_{DDG} =$		
$\phi_{HHI} =$	$\phi_{GGH} =$	$\phi_{JJG} =$	$\phi_{DDG} =$		



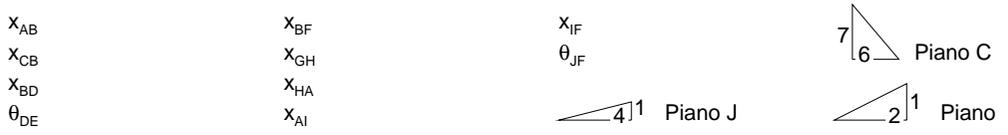
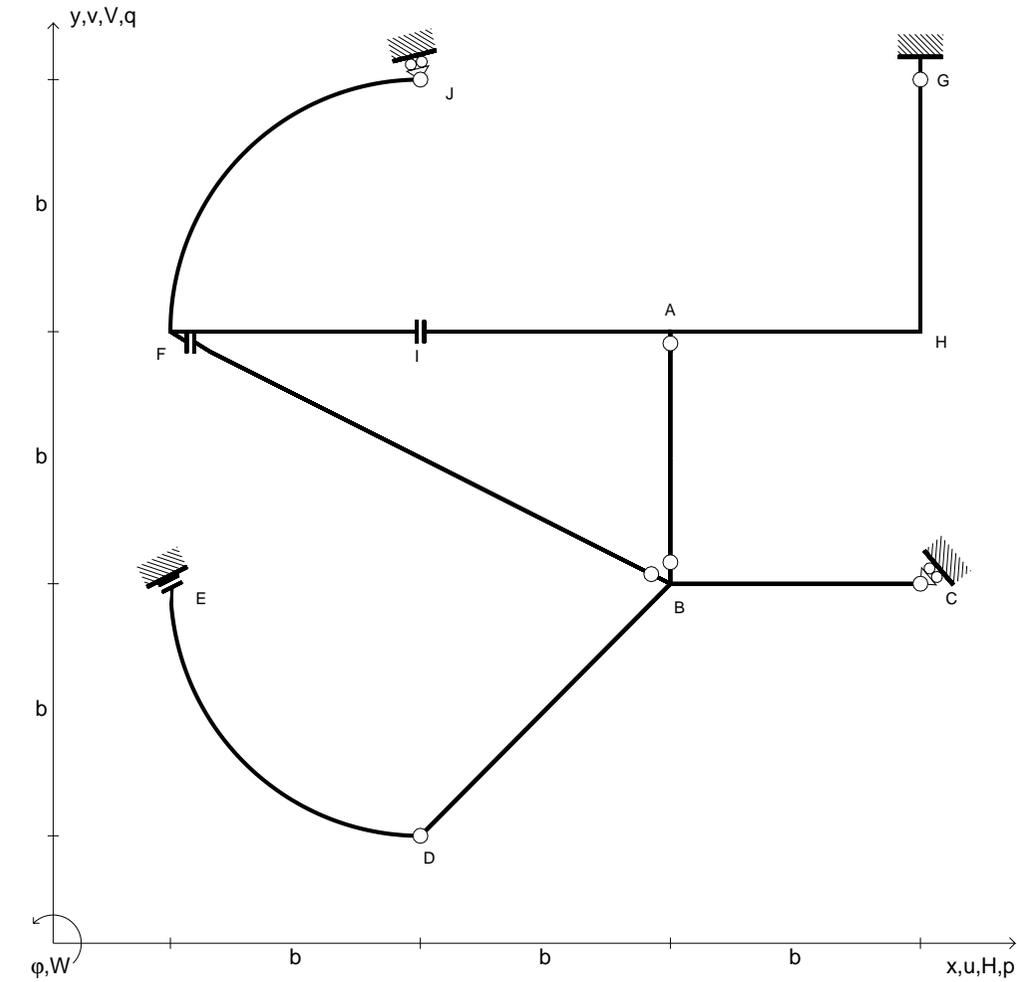
SPOSTAMENTI RIGIDI DELLE ASTE

$u_{AAB} =$	$u_{CCD} =$	$u_{AAC} =$	$u_{EEA} =$	$u_{FFA} =$	$u_{GGB} =$
$v_{AAB} =$	$v_{CCD} =$	$v_{AAC} =$	$v_{EEA} =$	$v_{FFA} =$	$v_{GGB} =$
$\phi_{AAB} =$	$\phi_{CCD} =$	$\phi_{AAC} =$	$\phi_{EEA} =$	$\phi_{FFA} =$	$\phi_{GGB} =$
$u_{HHB} =$	$u_{FFH} =$	$u_{IIF} =$	$u_{JJI} =$		
$v_{HHB} =$	$v_{FFH} =$	$v_{IIF} =$	$v_{JJI} =$		
$\phi_{HHB} =$	$\phi_{FFH} =$	$\phi_{IIF} =$	$\phi_{JJI} =$		



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.21.03.11

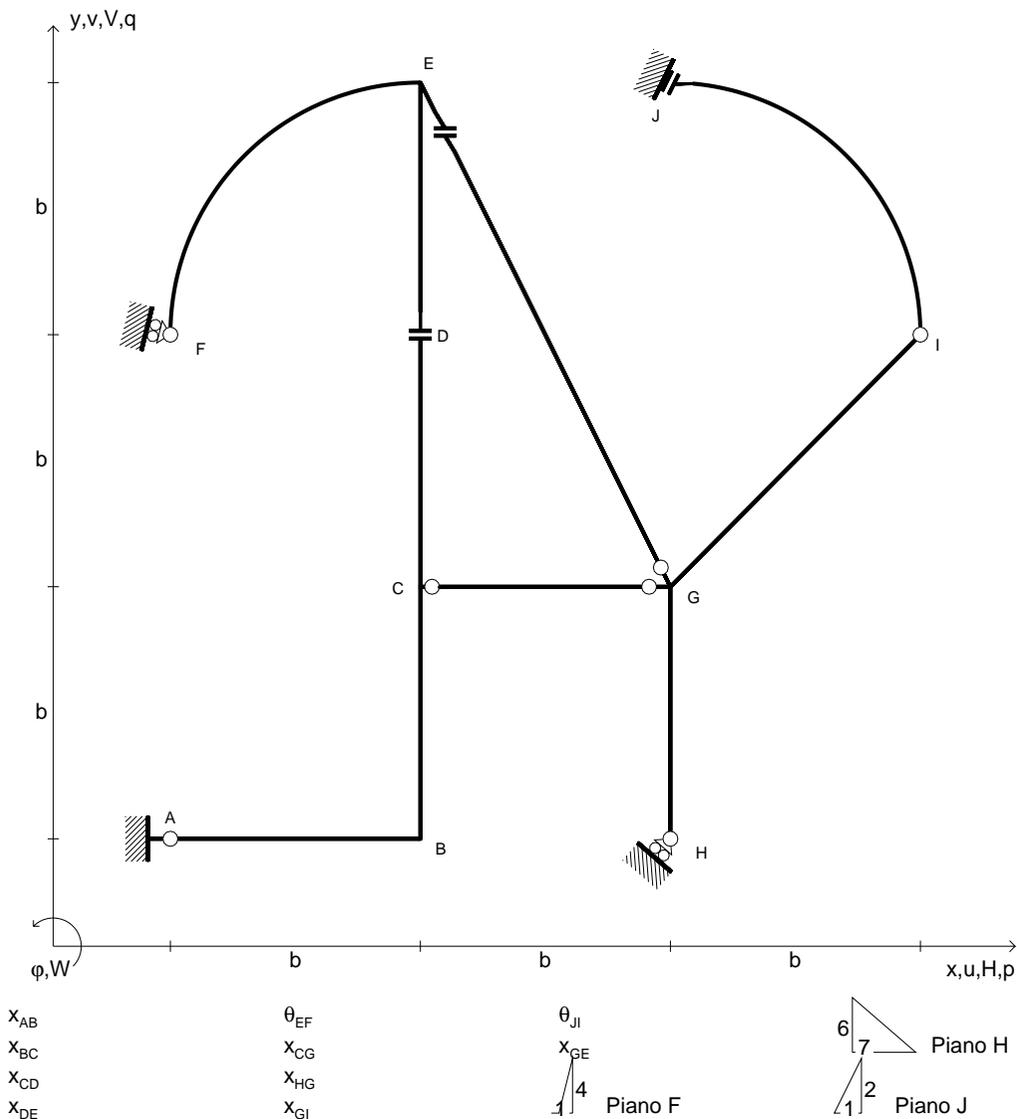


Svolgere l'analisi cinematica (geometrica e analitica).
 Tracciare il meccanismo o i meccanismi della struttura.
 Tracciare le mappe degli spost. orizzontali e verticali.

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.21.03.11

SPOSTAMENTI RIGIDI DELLE ASTE

$u_{AAB} =$	$u_{CCB} =$	$u_{BBD} =$	$u_{DDE} =$	$u_{BBF} =$	$u_{GGH} =$
$v_{AAB} =$	$v_{CCB} =$	$v_{BBD} =$	$v_{DDE} =$	$v_{BBF} =$	$v_{GGH} =$
$\phi_{AAB} =$	$\phi_{CCB} =$	$\phi_{BBD} =$	$\phi_{DDE} =$	$\phi_{BBF} =$	$\phi_{GGH} =$
$u_{HHA} =$	$u_{AAI} =$	$u_{IIF} =$	$u_{JJF} =$		
$v_{HHA} =$	$v_{AAI} =$	$v_{IIF} =$	$v_{JJF} =$		
$\phi_{HHA} =$	$\phi_{AAI} =$	$\phi_{IIF} =$	$\phi_{JJF} =$		

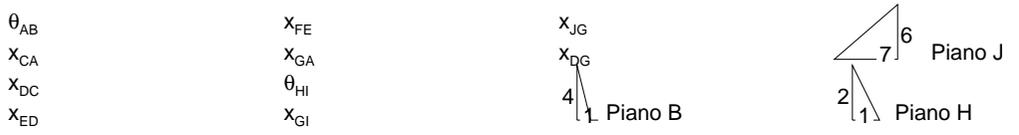
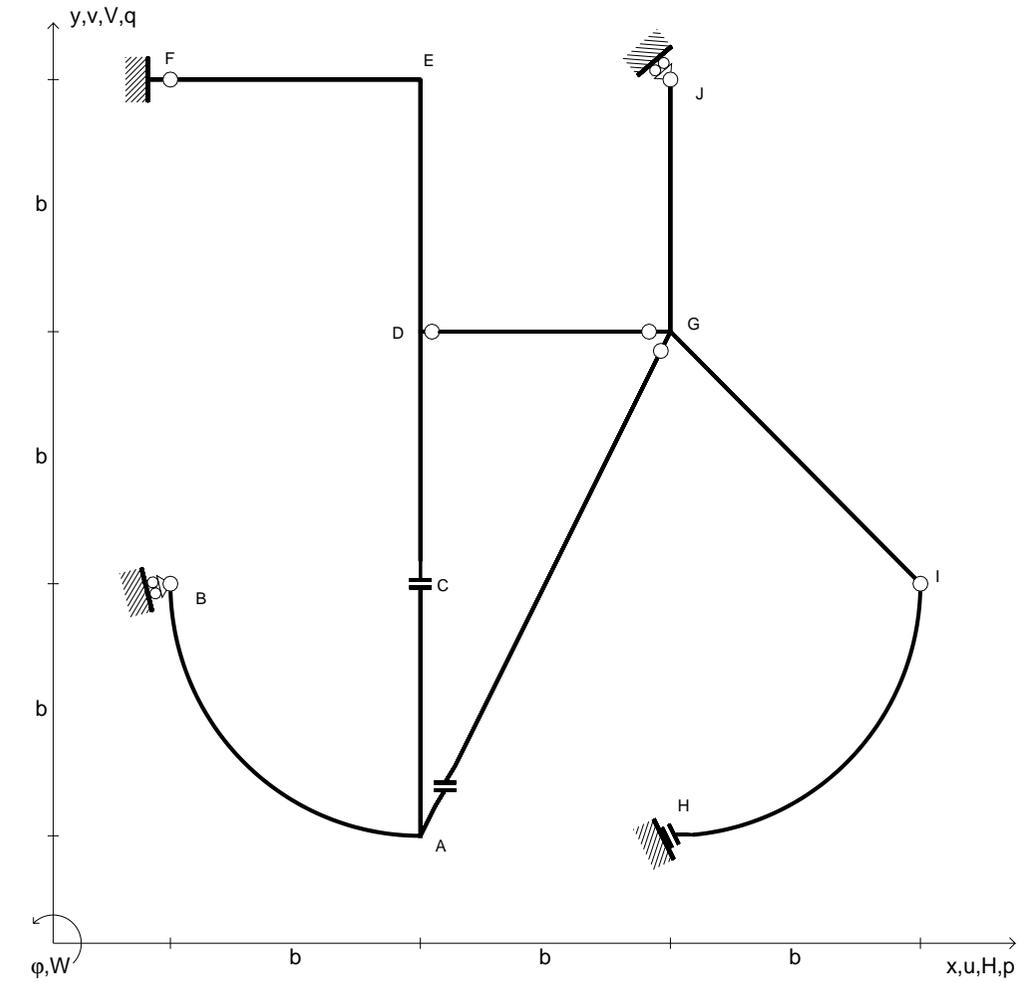


SPOSTAMENTI RIGIDI DELLE ASTE

$u_{AAB} =$	$u_{BBC} =$	$u_{CCD} =$	$u_{DDE} =$	$u_{EEF} =$	$u_{CCG} =$
$v_{AAB} =$	$v_{BBC} =$	$v_{CCD} =$	$v_{DDE} =$	$v_{EEF} =$	$v_{CCG} =$
$\varphi_{AAB} =$	$\varphi_{BBC} =$	$\varphi_{CCD} =$	$\varphi_{DDE} =$	$\varphi_{EEF} =$	$\varphi_{CCG} =$
$u_{HHG} =$	$u_{GGI} =$	$u_{JJI} =$	$u_{GGE} =$		
$v_{HHG} =$	$v_{GGI} =$	$v_{JJI} =$	$v_{GGE} =$		
$\varphi_{HHG} =$	$\varphi_{GGI} =$	$\varphi_{JJI} =$	$\varphi_{GGE} =$		

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.21.03.11

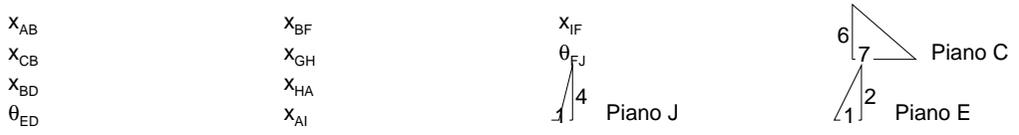
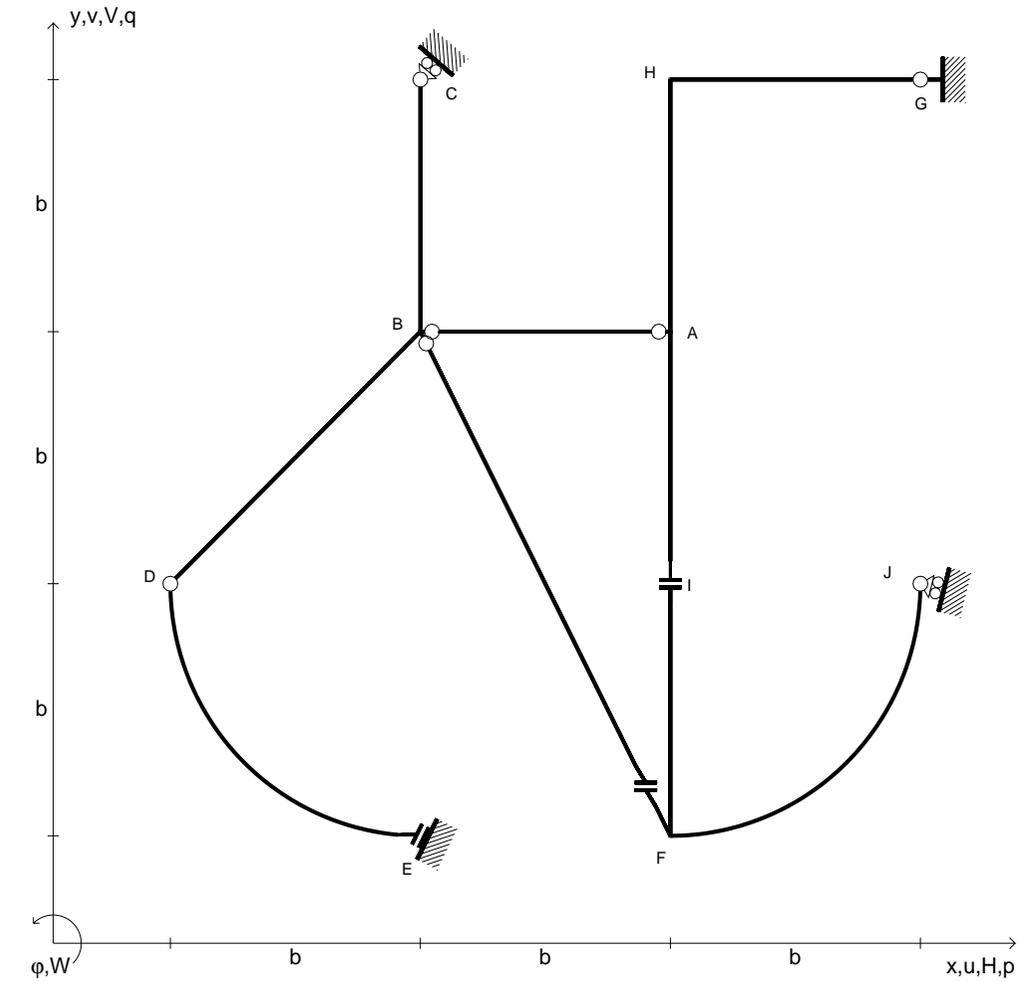


SPOSTAMENTI RIGIDI DELLE ASTE

$u_{AAB} =$	$u_{CCA} =$	$u_{DDC} =$	$u_{EED} =$	$u_{FFE} =$	$u_{GGA} =$
$v_{AAB} =$	$v_{CCA} =$	$v_{DDC} =$	$v_{EED} =$	$v_{FFE} =$	$v_{GGA} =$
$\phi_{AAB} =$	$\phi_{CCA} =$	$\phi_{DDC} =$	$\phi_{EED} =$	$\phi_{FFE} =$	$\phi_{GGA} =$
$u_{HHI} =$	$u_{GGI} =$	$u_{JJG} =$	$u_{DDG} =$		
$v_{HHI} =$	$v_{GGI} =$	$v_{JJG} =$	$v_{DDG} =$		
$\phi_{HHI} =$	$\phi_{GGI} =$	$\phi_{JJG} =$	$\phi_{DDG} =$		

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.21.03.11

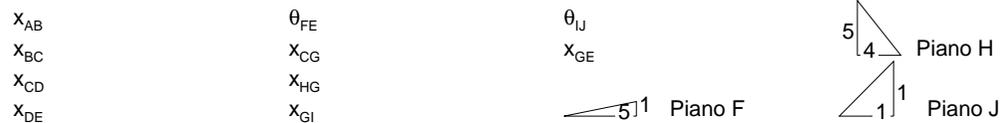
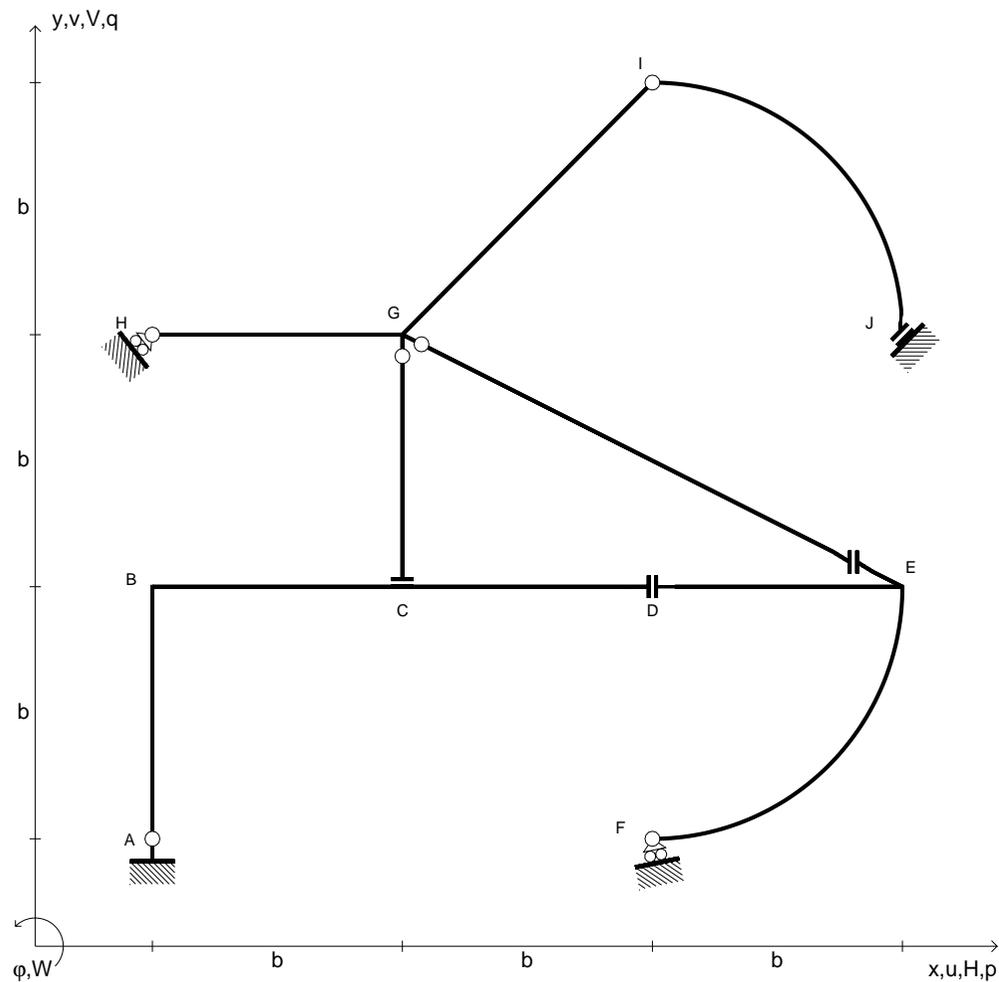


Svolgere l'analisi cinematica (geometrica e analitica).
 Tracciare il meccanismo o i meccanismi della struttura.
 Tracciare le mappe degli spost. orizzontali e verticali.

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.21.03.11

SPOSTAMENTI RIGIDI DELLE ASTE

$u_{AAB} =$	$u_{CCB} =$	$u_{BBD} =$	$u_{EED} =$	$u_{BBF} =$	$u_{GGH} =$
$v_{AAB} =$	$v_{CCB} =$	$v_{BBD} =$	$v_{EED} =$	$v_{BBF} =$	$v_{GGH} =$
$\phi_{AAB} =$	$\phi_{CCB} =$	$\phi_{BBD} =$	$\phi_{EED} =$	$\phi_{BBF} =$	$\phi_{GGH} =$
$u_{HHA} =$	$u_{AAI} =$	$u_{IIF} =$	$u_{FFJ} =$		
$v_{HHA} =$	$v_{AAI} =$	$v_{IIF} =$	$v_{FFJ} =$		
$\phi_{HHA} =$	$\phi_{AAI} =$	$\phi_{IIF} =$	$\phi_{FFJ} =$		

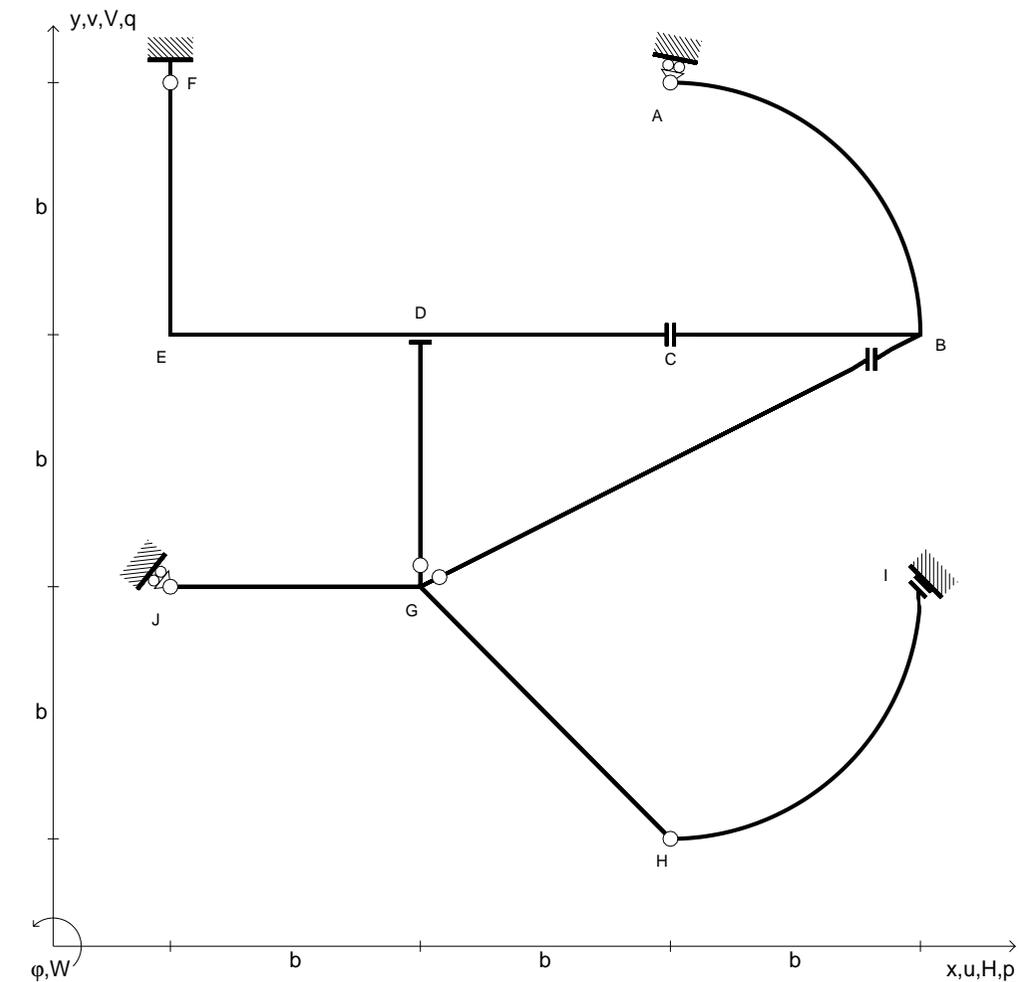


SPOSTAMENTI RIGIDI DELLE ASTE

$u_{AAB} =$	$u_{BBC} =$	$u_{CCD} =$	$u_{DDE} =$	$u_{FFE} =$	$u_{CCG} =$
$v_{AAB} =$	$v_{BBC} =$	$v_{CCD} =$	$v_{DDE} =$	$v_{FFE} =$	$v_{CCG} =$
$\phi_{AAB} =$	$\phi_{BBC} =$	$\phi_{CCD} =$	$\phi_{DDE} =$	$\phi_{FFE} =$	$\phi_{CCG} =$
$u_{HHG} =$	$u_{GGI} =$	$u_{IJ} =$	$u_{GGE} =$		
$v_{HHG} =$	$v_{GGI} =$	$v_{IJ} =$	$v_{GGE} =$		
$\phi_{HHG} =$	$\phi_{GGI} =$	$\phi_{IJ} =$	$\phi_{GGE} =$		

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.



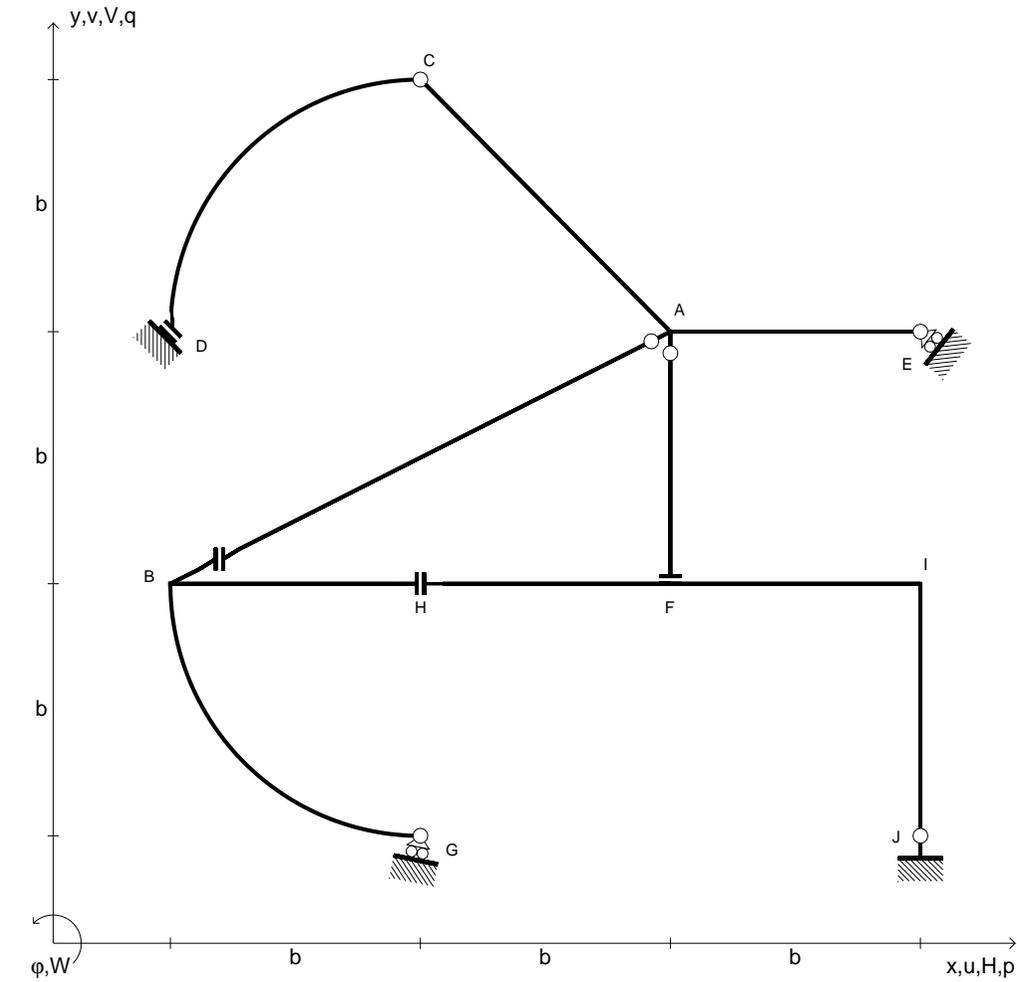
- θ_{AB}
- X_{CB}
- X_{DC}
- X_{ED}
- X_{FE}
- X_{GB}
- θ_{HI}
- X_{GH}
- X_{JG}
- X_{DG}
- 1/5 Piano A
- 4/5 Piano J
- 1/1 Piano I

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.

SPOSTAMENTI RIGIDI DELLE ASTE

$u_{AAB} =$	$u_{CCB} =$	$u_{DDC} =$	$u_{EED} =$	$u_{FFE} =$	$u_{GGB} =$
$v_{AAB} =$	$v_{CCB} =$	$v_{DDC} =$	$v_{EED} =$	$v_{FFE} =$	$v_{GGB} =$
$\phi_{AAB} =$	$\phi_{CCB} =$	$\phi_{DDC} =$	$\phi_{EED} =$	$\phi_{FFE} =$	$\phi_{GGB} =$
$u_{HHI} =$	$u_{GGH} =$	$u_{JJG} =$	$u_{DDG} =$		
$v_{HHI} =$	$v_{GGH} =$	$v_{JJG} =$	$v_{DDG} =$		
$\phi_{HHI} =$	$\phi_{GGH} =$	$\phi_{JJG} =$	$\phi_{DDG} =$		



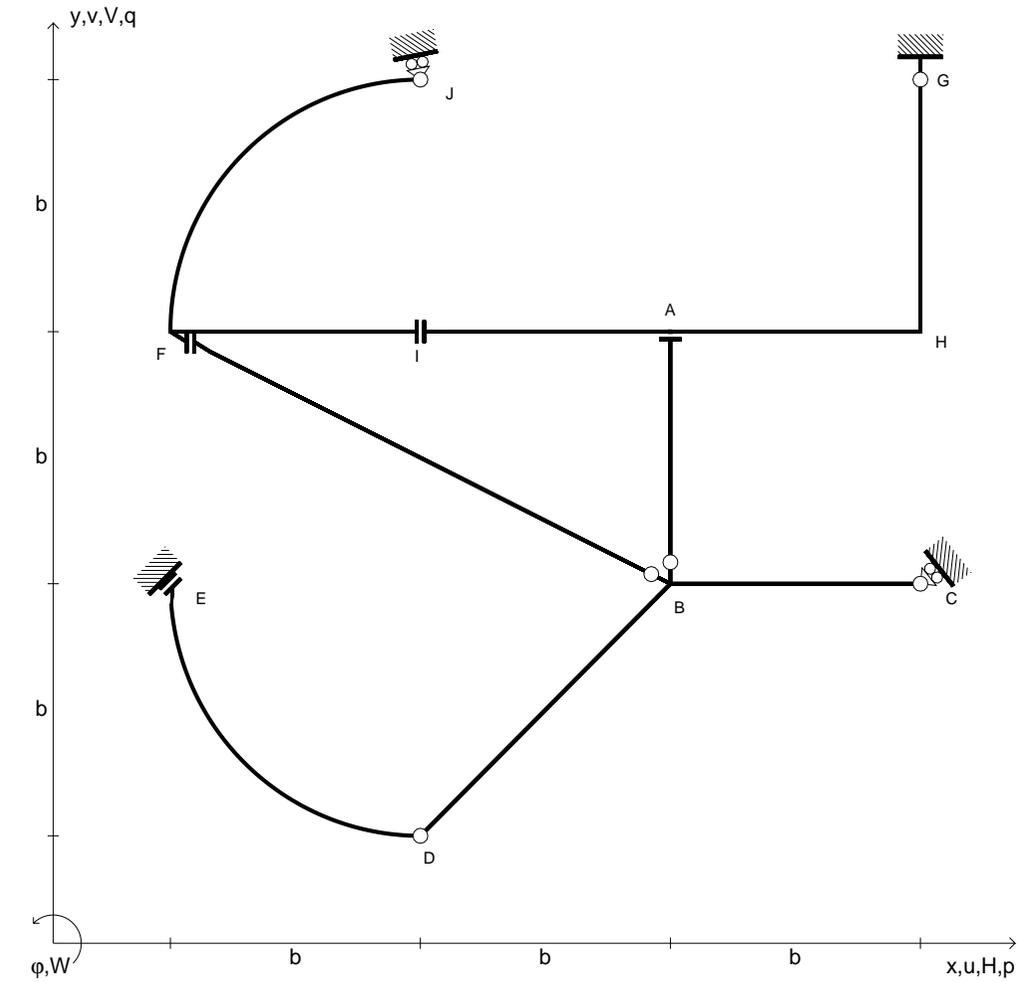
SPOSTAMENTI RIGIDI DELLE ASTE

$u_{AAB} =$	$u_{CCD} =$	$u_{AAC} =$	$u_{EEA} =$	$u_{FFA} =$	$u_{GGB} =$
$v_{AAB} =$	$v_{CCD} =$	$v_{AAC} =$	$v_{EEA} =$	$v_{FFA} =$	$v_{GGB} =$
$\phi_{AAB} =$	$\phi_{CCD} =$	$\phi_{AAC} =$	$\phi_{EEA} =$	$\phi_{FFA} =$	$\phi_{GGB} =$
$u_{HHB} =$	$u_{FFH} =$	$u_{IIF} =$	$u_{JJI} =$		
$v_{HHB} =$	$v_{FFH} =$	$v_{IIF} =$	$v_{JJI} =$		
$\phi_{HHB} =$	$\phi_{FFH} =$	$\phi_{IIF} =$	$\phi_{JJI} =$		

- x_{AB}
- θ_{CD}
- x_{AC}
- x_{EA}
- x_{FA}
- θ_{GB}
- x_{HB}
- x_{FH}
- x_{IF}
- x_{JI}
- 1/5 Piano G
- 4/5 Piano E
- 1/1 Piano D

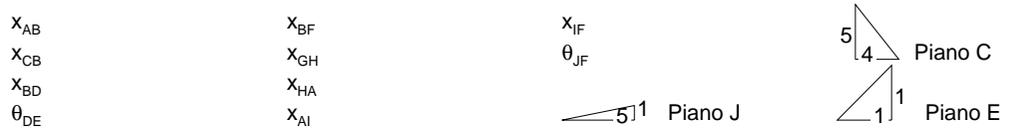
Svolgere l'analisi cinematica (geometrica e analitica).
 Tracciare il meccanismo o i meccanismi della struttura.
 Tracciare le mappe degli spost. orizzontali e verticali.

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.21.03.11



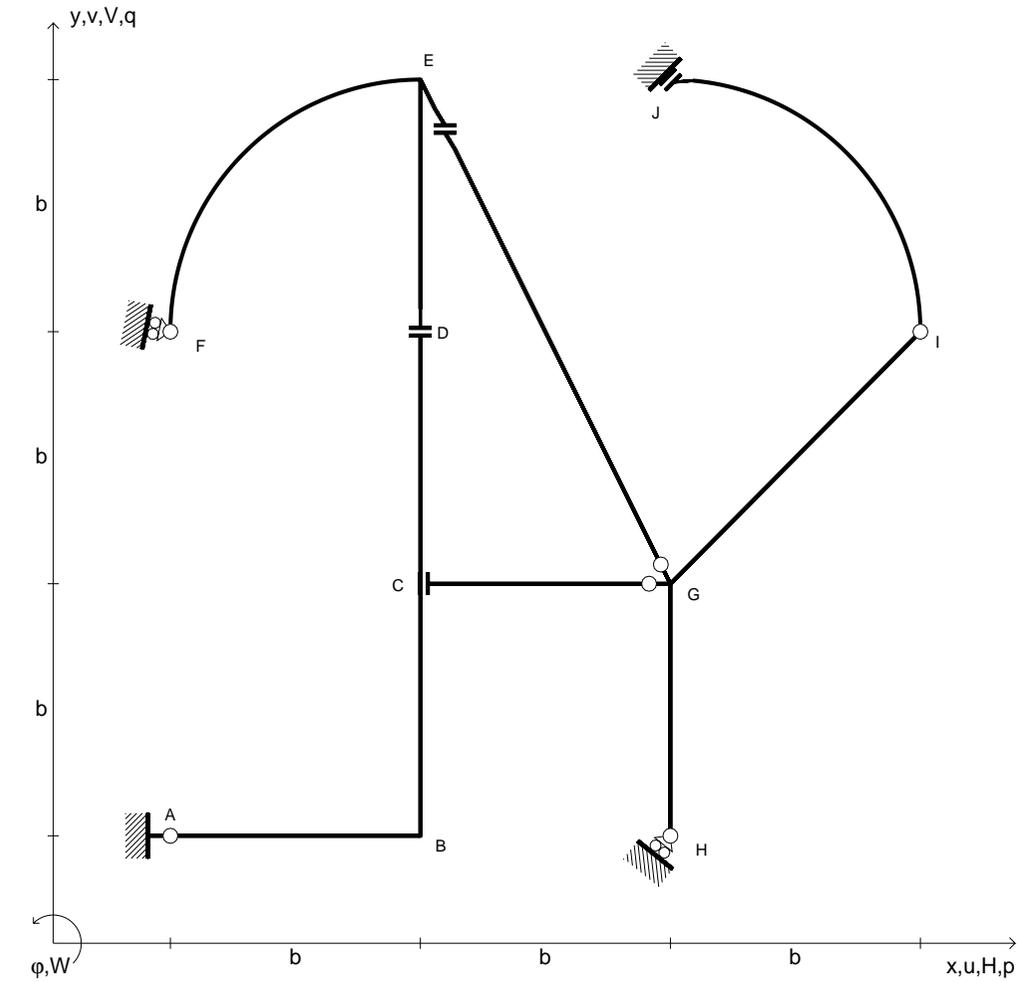
SPOSTAMENTI RIGIDI DELLE ASTE

$u_{AAB} =$	$u_{CCB} =$	$u_{BBD} =$	$u_{DDE} =$	$u_{BBF} =$	$u_{GGH} =$
$v_{AAB} =$	$v_{CCB} =$	$v_{BBD} =$	$v_{DDE} =$	$v_{BBF} =$	$v_{GGH} =$
$\phi_{AAB} =$	$\phi_{CCB} =$	$\phi_{BBD} =$	$\phi_{DDE} =$	$\phi_{BBF} =$	$\phi_{GGH} =$
$u_{HHA} =$	$u_{AAI} =$	$u_{IIF} =$	$u_{JJF} =$		
$v_{HHA} =$	$v_{AAI} =$	$v_{IIF} =$	$v_{JJF} =$		
$\phi_{HHA} =$	$\phi_{AAI} =$	$\phi_{IIF} =$	$\phi_{JJF} =$		



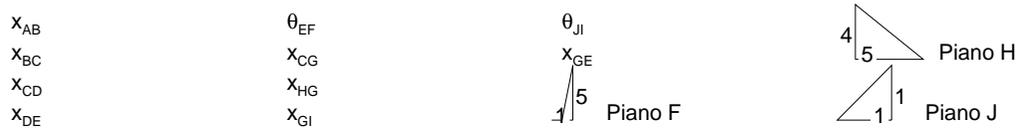
Svolgere l'analisi cinematica (geometrica e analitica).
 Tracciare il meccanismo o i meccanismi della struttura.
 Tracciare le mappe degli spost. orizzontali e verticali.

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.21.03.11



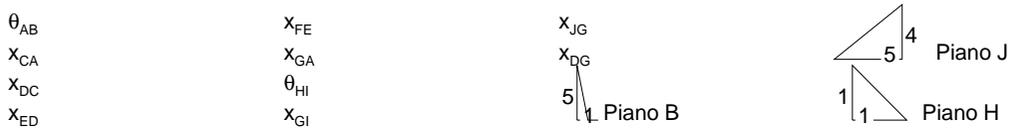
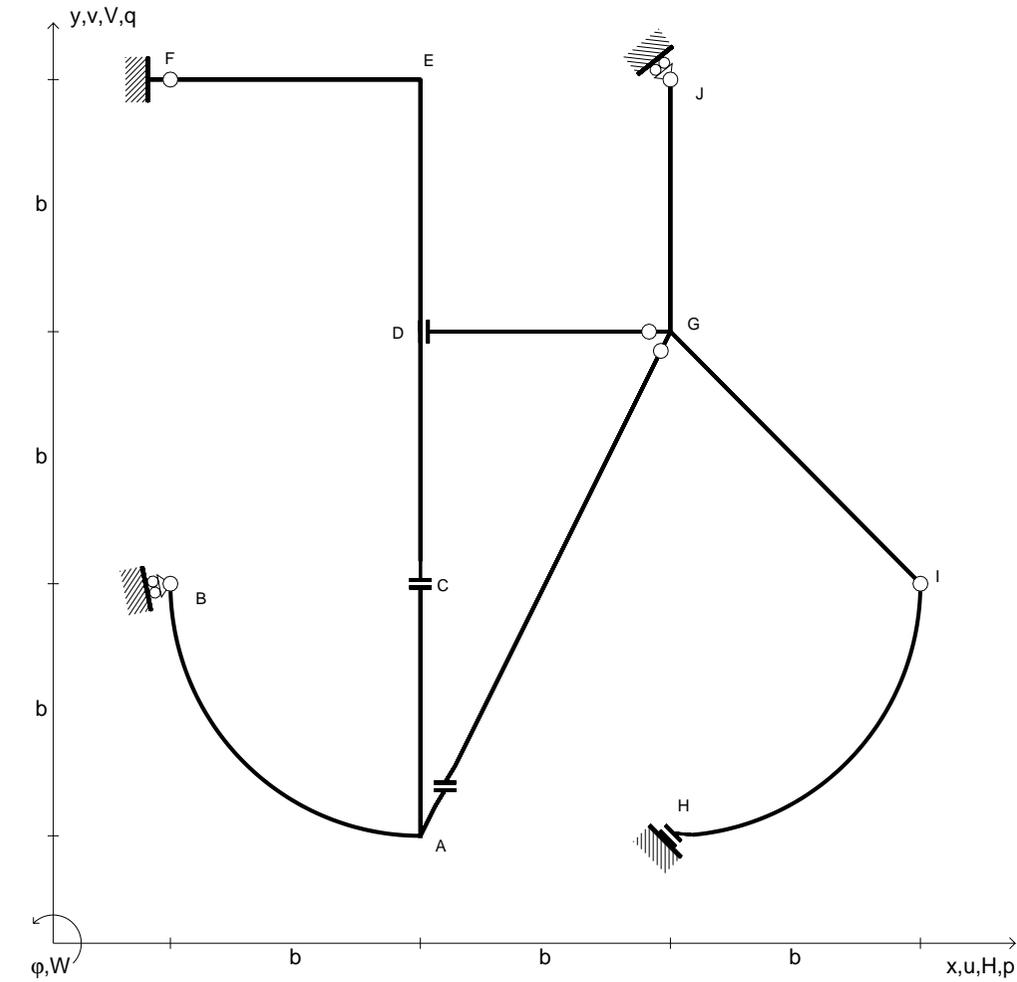
SPOSTAMENTI RIGIDI DELLE ASTE

$u_{AAB} =$	$u_{BBC} =$	$u_{CCD} =$	$u_{DDE} =$	$u_{EEF} =$	$u_{CCG} =$
$v_{AAB} =$	$v_{BBC} =$	$v_{CCD} =$	$v_{DDE} =$	$v_{EEF} =$	$v_{CCG} =$
$\varphi_{AAB} =$	$\varphi_{BBC} =$	$\varphi_{CCD} =$	$\varphi_{DDE} =$	$\varphi_{EEF} =$	$\varphi_{CCG} =$
$u_{HHG} =$	$u_{GGI} =$	$u_{JJI} =$	$u_{GGE} =$		
$v_{HHG} =$	$v_{GGI} =$	$v_{JJI} =$	$v_{GGE} =$		
$\varphi_{HHG} =$	$\varphi_{GGI} =$	$\varphi_{JJI} =$	$\varphi_{GGE} =$		



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.21.03.11

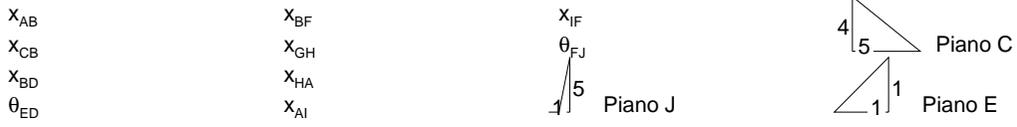
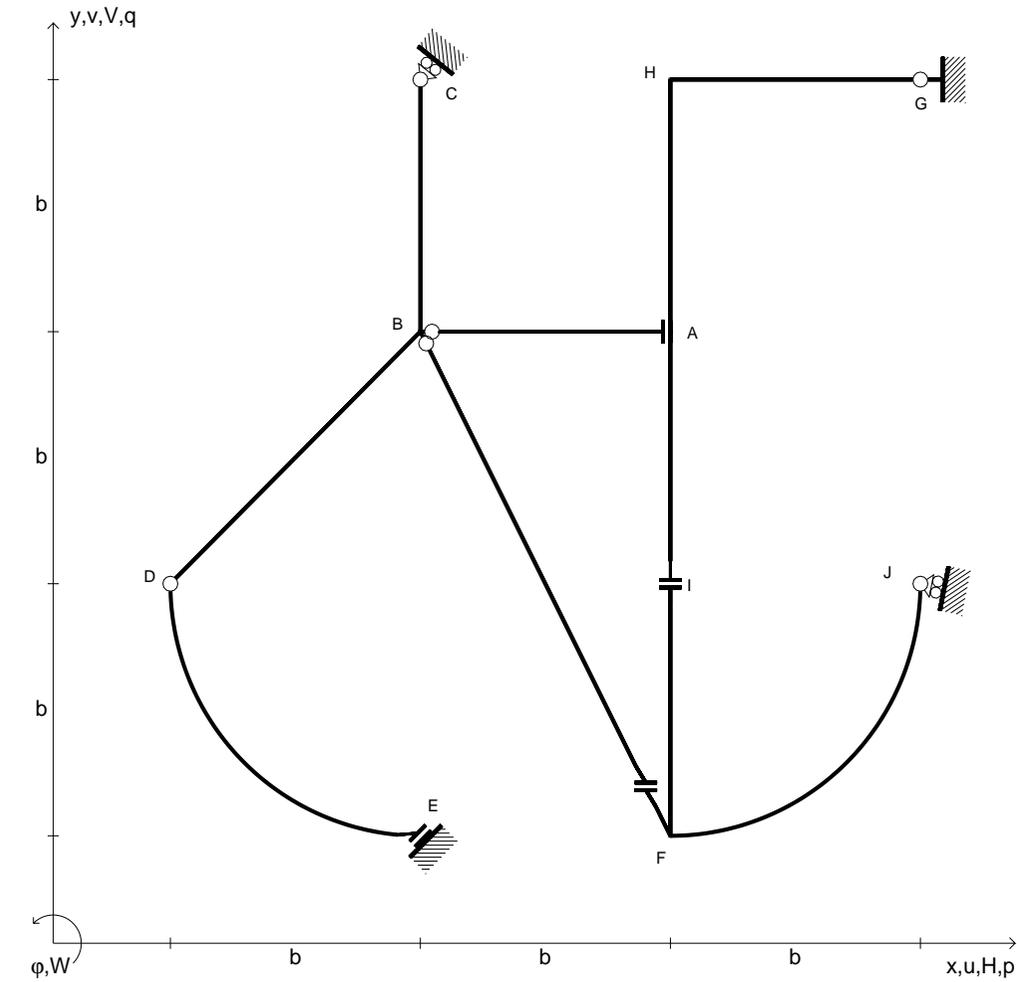


Svolgere l'analisi cinematica (geometrica e analitica).
 Tracciare il meccanismo o i meccanismi della struttura.
 Tracciare le mappe degli spost. orizzontali e verticali.

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.21.03.11

SPOSTAMENTI RIGIDI DELLE ASTE

$u_{AAB} =$	$u_{CCA} =$	$u_{DDC} =$	$u_{EED} =$	$u_{FFE} =$	$u_{GGA} =$
$v_{AAB} =$	$v_{CCA} =$	$v_{DDC} =$	$v_{EED} =$	$v_{FFE} =$	$v_{GGA} =$
$\phi_{AAB} =$	$\phi_{CCA} =$	$\phi_{DDC} =$	$\phi_{EED} =$	$\phi_{FFE} =$	$\phi_{GGA} =$
$u_{HHI} =$	$u_{GGI} =$	$u_{JJG} =$	$u_{DDG} =$		
$v_{HHI} =$	$v_{GGI} =$	$v_{JJG} =$	$v_{DDG} =$		
$\phi_{HHI} =$	$\phi_{GGI} =$	$\phi_{JJG} =$	$\phi_{DDG} =$		

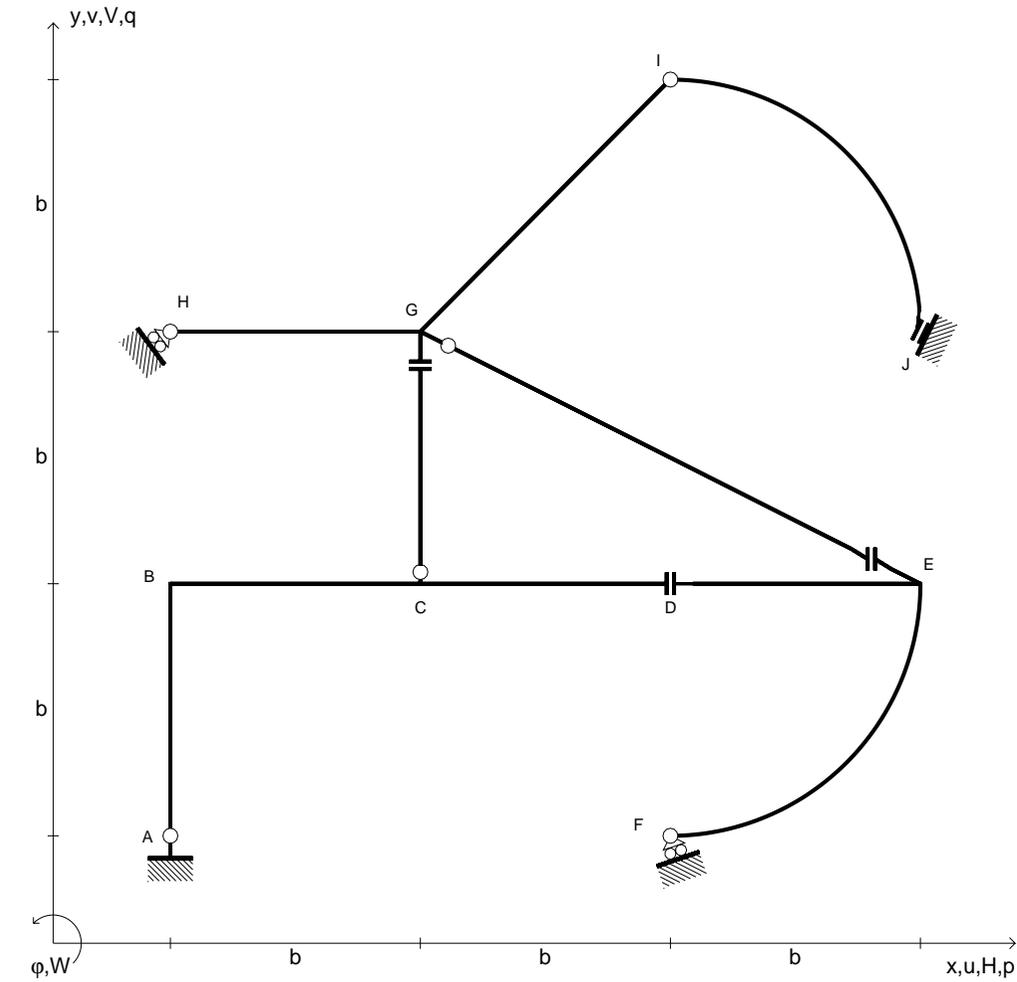


Svolgere l'analisi cinematica (geometrica e analitica).
 Tracciare il meccanismo o i meccanismi della struttura.
 Tracciare le mappe degli spost. orizzontali e verticali.

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.21.03.11

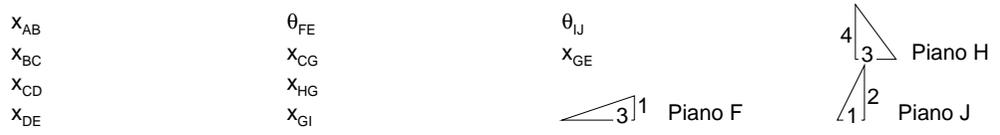
SPOSTAMENTI RIGIDI DELLE ASTE

$u_{AAB} =$	$u_{CCB} =$	$u_{BBD} =$	$u_{EED} =$	$u_{BBF} =$	$u_{GGH} =$
$v_{AAB} =$	$v_{CCB} =$	$v_{BBD} =$	$v_{EED} =$	$v_{BBF} =$	$v_{GGH} =$
$\phi_{AAB} =$	$\phi_{CCB} =$	$\phi_{BBD} =$	$\phi_{EED} =$	$\phi_{BBF} =$	$\phi_{GGH} =$
$u_{HHA} =$	$u_{AAI} =$	$u_{IIF} =$	$u_{FFJ} =$		
$v_{HHA} =$	$v_{AAI} =$	$v_{IIF} =$	$v_{FFJ} =$		
$\phi_{HHA} =$	$\phi_{AAI} =$	$\phi_{IIF} =$	$\phi_{FFJ} =$		



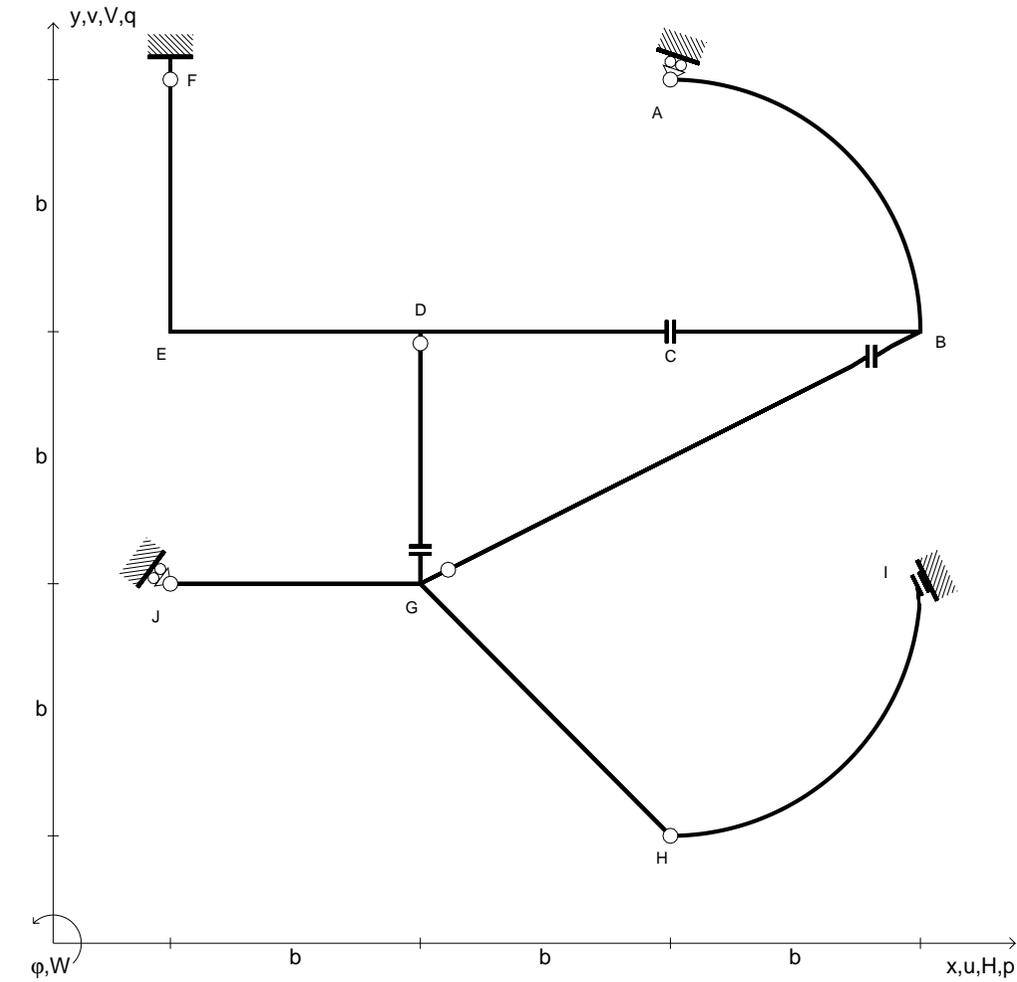
SPOSTAMENTI RIGIDI DELLE ASTE

$u_{AAB} =$	$u_{BBC} =$	$u_{CCD} =$	$u_{DDE} =$	$u_{FFE} =$	$u_{CCG} =$
$v_{AAB} =$	$v_{BBC} =$	$v_{CCD} =$	$v_{DDE} =$	$v_{FFE} =$	$v_{CCG} =$
$\phi_{AAB} =$	$\phi_{BBC} =$	$\phi_{CCD} =$	$\phi_{DDE} =$	$\phi_{FFE} =$	$\phi_{CCG} =$
$u_{HHG} =$	$u_{GGI} =$	$u_{IJ} =$	$u_{GGE} =$		
$v_{HHG} =$	$v_{GGI} =$	$v_{IJ} =$	$v_{GGE} =$		
$\phi_{HHG} =$	$\phi_{GGI} =$	$\phi_{IJ} =$	$\phi_{GGE} =$		



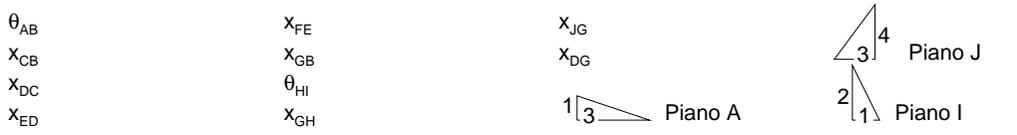
Svolgere l'analisi cinematica (geometrica e analitica).
 Tracciare il meccanismo o i meccanismi della struttura.
 Tracciare le mappe degli spost. orizzontali e verticali.

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.21.03.11



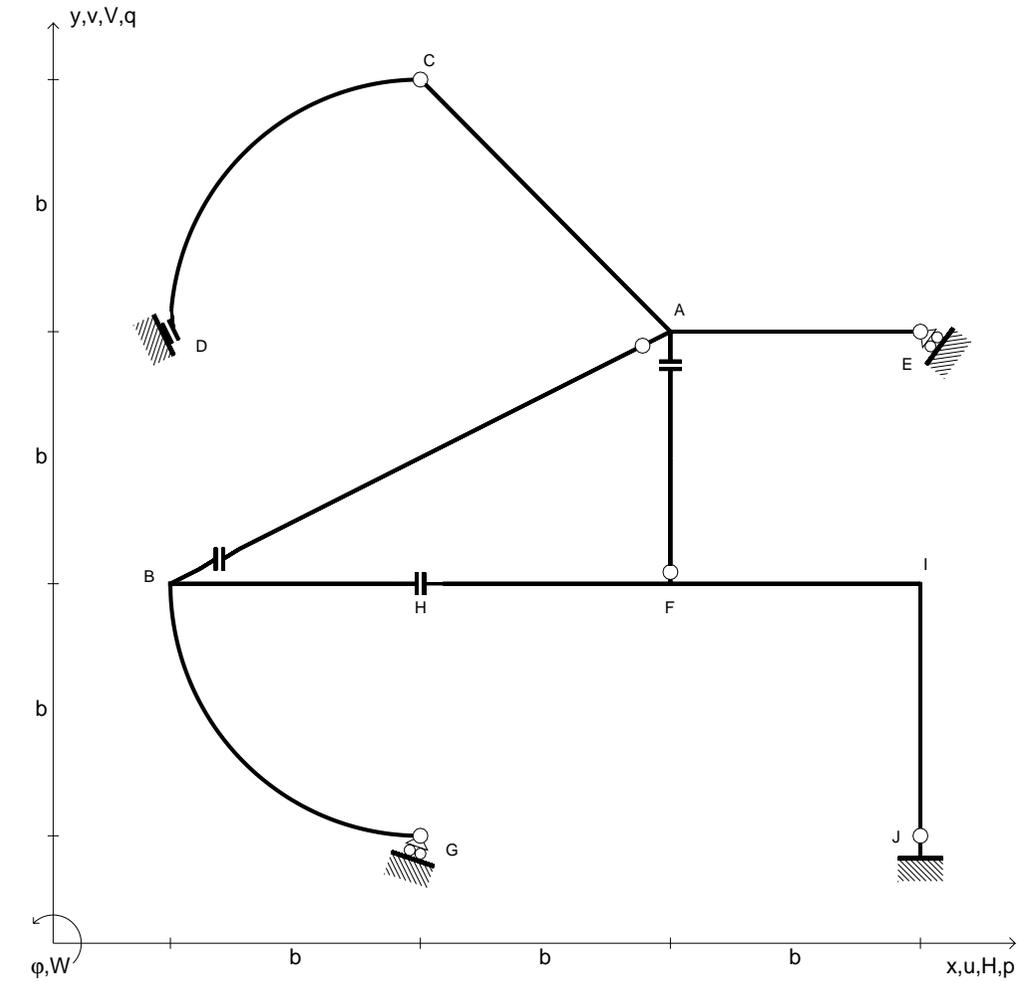
SPOSTAMENTI RIGIDI DELLE ASTE

$u_{AAB} =$	$u_{CCB} =$	$u_{DDC} =$	$u_{EED} =$	$u_{FFE} =$	$u_{GGB} =$
$v_{AAB} =$	$v_{CCB} =$	$v_{DDC} =$	$v_{EED} =$	$v_{FFE} =$	$v_{GGB} =$
$\varphi_{AAB} =$	$\varphi_{CCB} =$	$\varphi_{DDC} =$	$\varphi_{EED} =$	$\varphi_{FFE} =$	$\varphi_{GGB} =$
$u_{HHI} =$	$u_{GGH} =$	$u_{JJG} =$	$u_{DDG} =$		
$v_{HHI} =$	$v_{GGH} =$	$v_{JJG} =$	$v_{DDG} =$		
$\varphi_{HHI} =$	$\varphi_{GGH} =$	$\varphi_{JJG} =$	$\varphi_{DDG} =$		



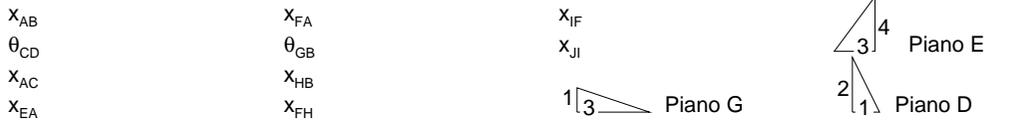
Svolgere l'analisi cinematica (geometrica e analitica).
 Tracciare il meccanismo o i meccanismi della struttura.
 Tracciare le mappe degli spost. orizzontali e verticali.

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.21.03.11



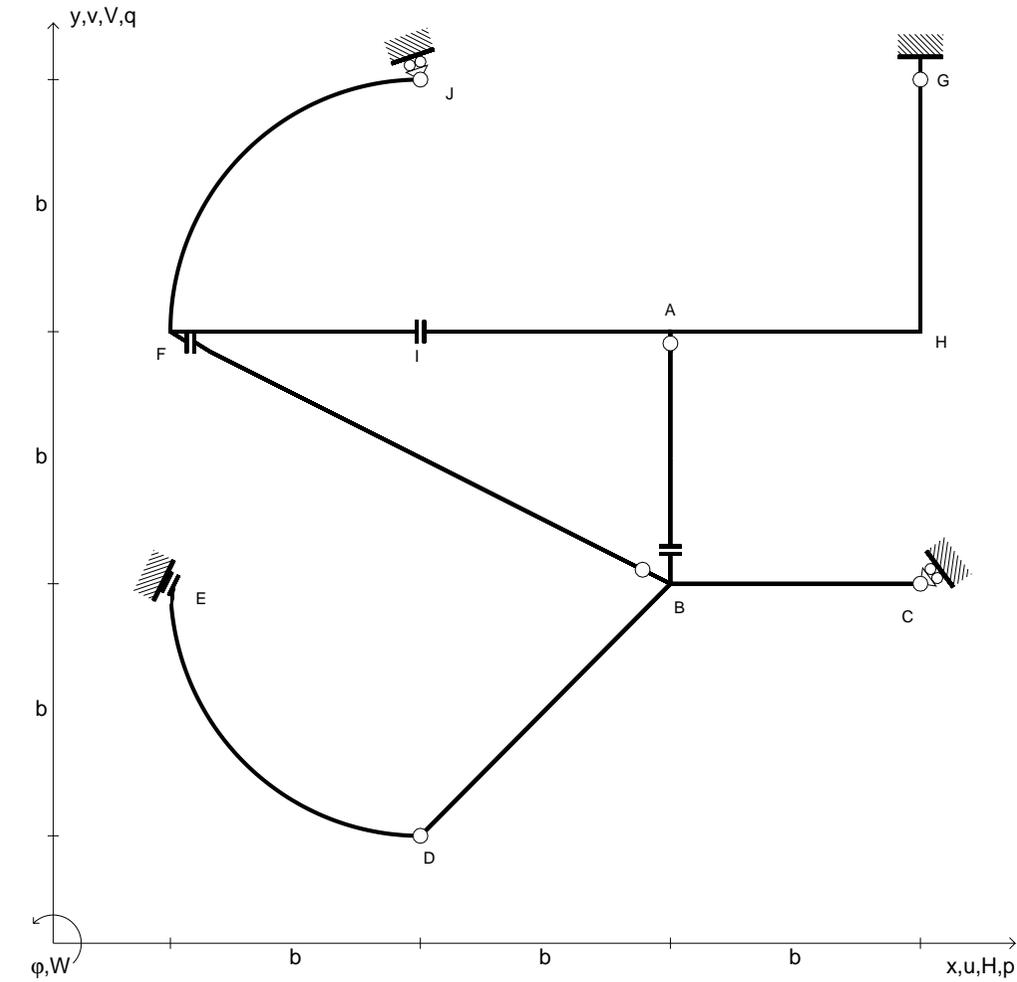
SPOSTAMENTI RIGIDI DELLE ASTE

$u_{AAB} =$	$u_{CCD} =$	$u_{AAC} =$	$u_{EEA} =$	$u_{FFA} =$	$u_{GGB} =$
$v_{AAB} =$	$v_{CCD} =$	$v_{AAC} =$	$v_{EEA} =$	$v_{FFA} =$	$v_{GGB} =$
$\phi_{AAB} =$	$\phi_{CCD} =$	$\phi_{AAC} =$	$\phi_{EEA} =$	$\phi_{FFA} =$	$\phi_{GGB} =$
$u_{HHB} =$	$u_{FFH} =$	$u_{IIF} =$	$u_{JJI} =$		
$v_{HHB} =$	$v_{FFH} =$	$v_{IIF} =$	$v_{JJI} =$		
$\phi_{HHB} =$	$\phi_{FFH} =$	$\phi_{IIF} =$	$\phi_{JJI} =$		



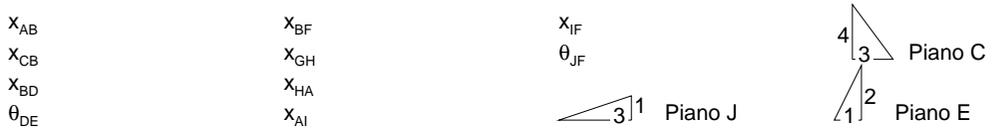
Svolgere l'analisi cinematica (geometrica e analitica).
 Tracciare il meccanismo o i meccanismi della struttura.
 Tracciare le mappe degli spost. orizzontali e verticali.

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.21.03.11



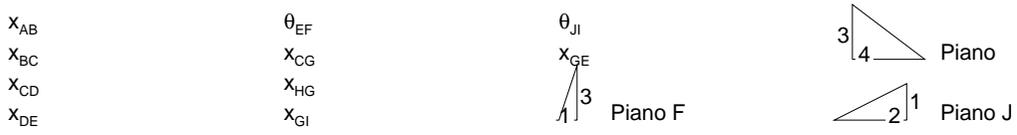
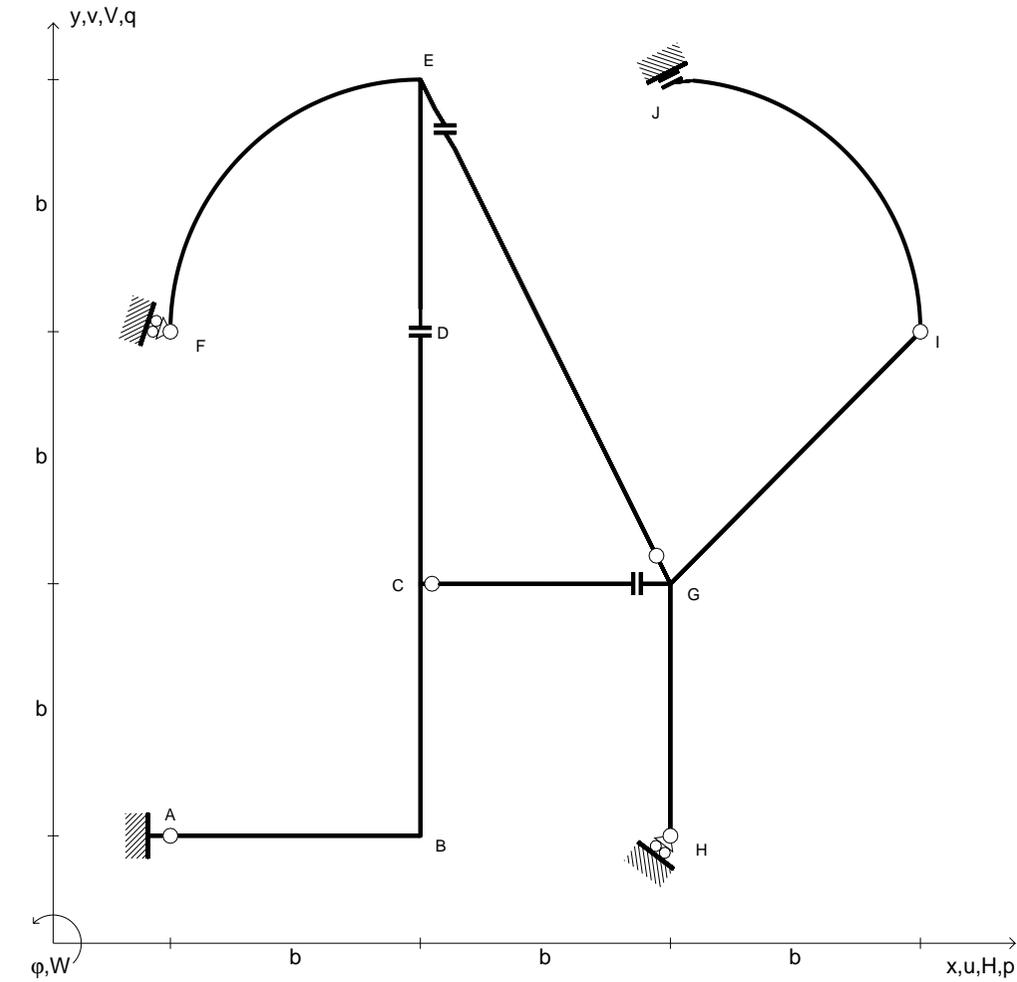
SPOSTAMENTI RIGIDI DELLE ASTE

$u_{AAB} =$	$u_{CCB} =$	$u_{BBD} =$	$u_{DDE} =$	$u_{BBF} =$	$u_{GGH} =$
$v_{AAB} =$	$v_{CCB} =$	$v_{BBD} =$	$v_{DDE} =$	$v_{BBF} =$	$v_{GGH} =$
$\varphi_{AAB} =$	$\varphi_{CCB} =$	$\varphi_{BBD} =$	$\varphi_{DDE} =$	$\varphi_{BBF} =$	$\varphi_{GGH} =$
$u_{HHA} =$	$u_{AAI} =$	$u_{IIF} =$	$u_{JJF} =$		
$v_{HHA} =$	$v_{AAI} =$	$v_{IIF} =$	$v_{JJF} =$		
$\varphi_{HHA} =$	$\varphi_{AAI} =$	$\varphi_{IIF} =$	$\varphi_{JJF} =$		



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.21.03.11

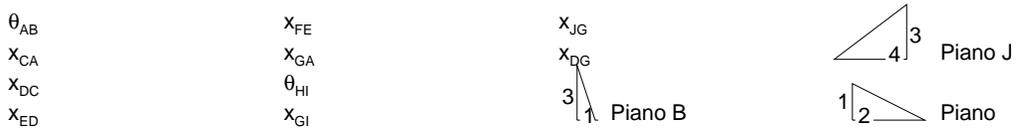
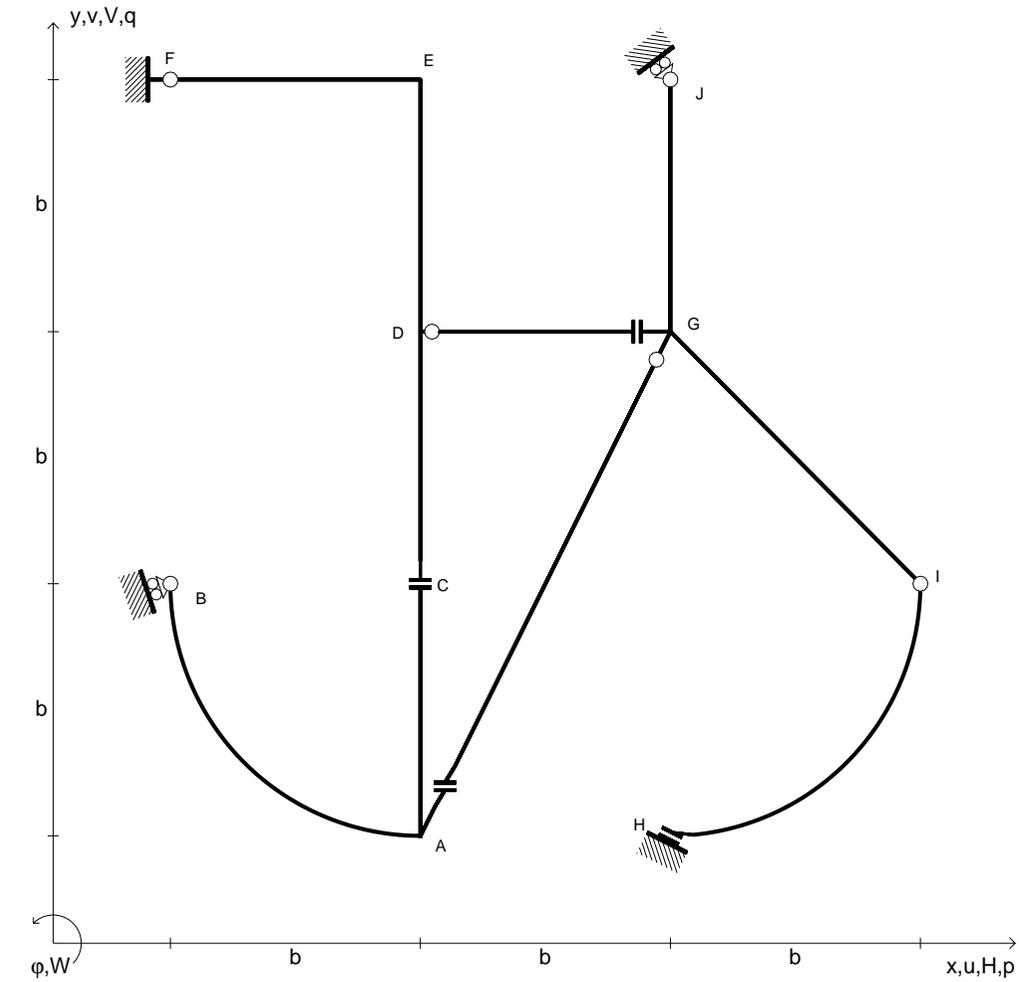


Svolgere l'analisi cinematica (geometrica e analitica).
 Tracciare il meccanismo o i meccanismi della struttura.
 Tracciare le mappe degli spost. orizzontali e verticali.

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.21.03.11

SPOSTAMENTI RIGIDI DELLE ASTE

$u_{AAB} =$	$u_{BBC} =$	$u_{CCD} =$	$u_{DDE} =$	$u_{EEF} =$	$u_{CCG} =$
$v_{AAB} =$	$v_{BBC} =$	$v_{CCD} =$	$v_{DDE} =$	$v_{EEF} =$	$v_{CCG} =$
$\phi_{AAB} =$	$\phi_{BBC} =$	$\phi_{CCD} =$	$\phi_{DDE} =$	$\phi_{EEF} =$	$\phi_{CCG} =$
$u_{HHG} =$	$u_{GGI} =$	$u_{JJI} =$	$u_{GGE} =$		
$v_{HHG} =$	$v_{GGI} =$	$v_{JJI} =$	$v_{GGE} =$		
$\phi_{HHG} =$	$\phi_{GGI} =$	$\phi_{JJI} =$	$\phi_{GGE} =$		

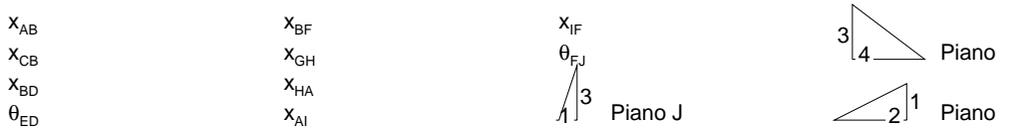
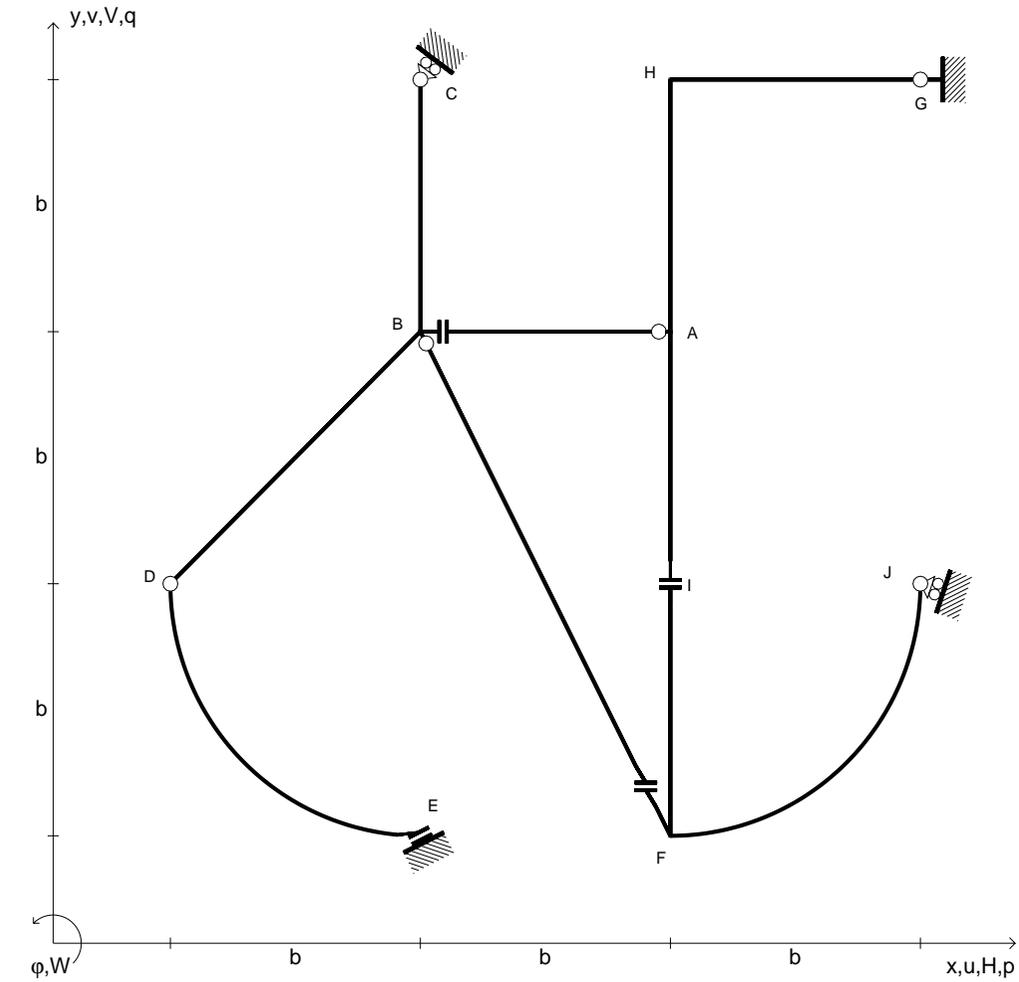


Svolgere l'analisi cinematica (geometrica e analitica).
 Tracciare il meccanismo o i meccanismi della struttura.
 Tracciare le mappe degli spost. orizzontali e verticali.

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.21.03.11

SPOSTAMENTI RIGIDI DELLE ASTE

$u_{AAB} =$	$u_{CCA} =$	$u_{DDC} =$	$u_{EED} =$	$u_{FFE} =$	$u_{GGA} =$
$v_{AAB} =$	$v_{CCA} =$	$v_{DDC} =$	$v_{EED} =$	$v_{FFE} =$	$v_{GGA} =$
$\phi_{AAB} =$	$\phi_{CCA} =$	$\phi_{DDC} =$	$\phi_{EED} =$	$\phi_{FFE} =$	$\phi_{GGA} =$
$u_{HHI} =$	$u_{GGI} =$	$u_{JJG} =$	$u_{DDG} =$		
$v_{HHI} =$	$v_{GGI} =$	$v_{JJG} =$	$v_{DDG} =$		
$\phi_{HHI} =$	$\phi_{GGI} =$	$\phi_{JJG} =$	$\phi_{DDG} =$		

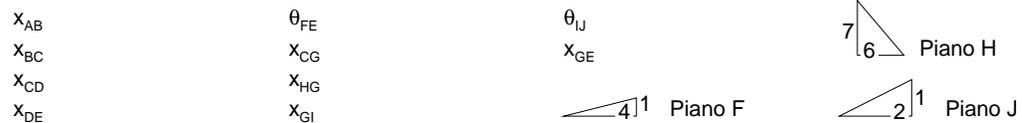
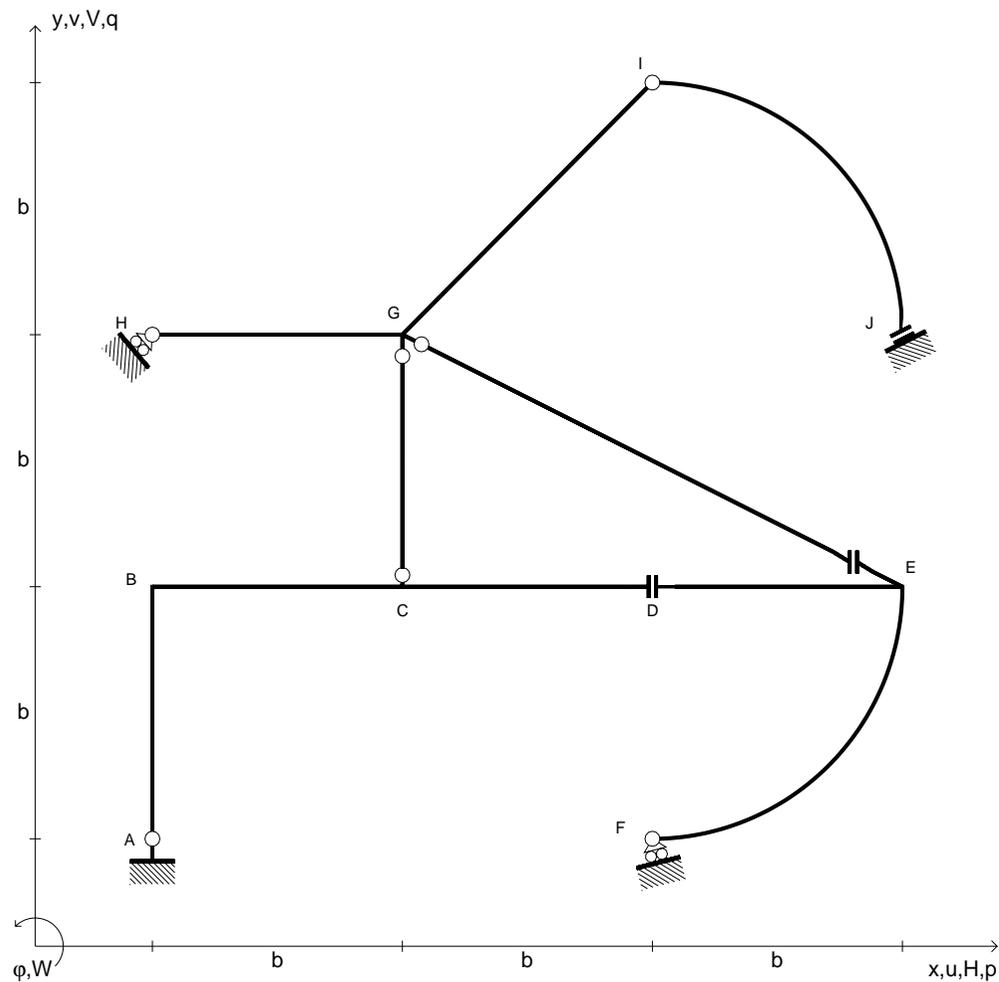


SPOSTAMENTI RIGIDI DELLE ASTE

$u_{AAB} =$	$u_{CCB} =$	$u_{BBD} =$	$u_{EED} =$	$u_{BBF} =$	$u_{GGH} =$
$v_{AAB} =$	$v_{CCB} =$	$v_{BBD} =$	$v_{EED} =$	$v_{BBF} =$	$v_{GGH} =$
$\phi_{AAB} =$	$\phi_{CCB} =$	$\phi_{BBD} =$	$\phi_{EED} =$	$\phi_{BBF} =$	$\phi_{GGH} =$
$u_{HHA} =$	$u_{AAI} =$	$u_{IIF} =$	$u_{FFJ} =$		
$v_{HHA} =$	$v_{AAI} =$	$v_{IIF} =$	$v_{FFJ} =$		
$\phi_{HHA} =$	$\phi_{AAI} =$	$\phi_{IIF} =$	$\phi_{FFJ} =$		

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.

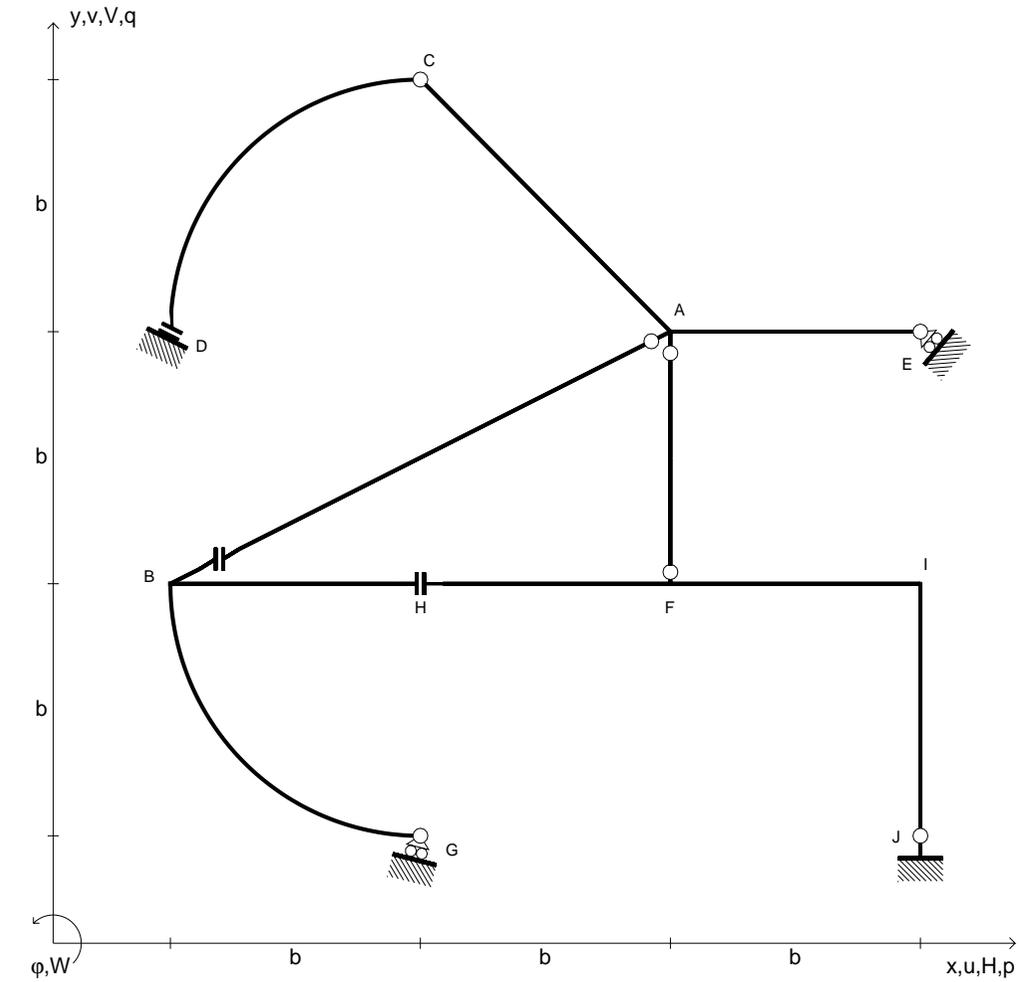


SPOSTAMENTI RIGIDI DELLE ASTE

$u_{AAB} =$	$u_{BBC} =$	$u_{CCD} =$	$u_{DDE} =$	$u_{FFE} =$	$u_{CCG} =$
$v_{AAB} =$	$v_{BBC} =$	$v_{CCD} =$	$v_{DDE} =$	$v_{FFE} =$	$v_{CCG} =$
$\phi_{AAB} =$	$\phi_{BBC} =$	$\phi_{CCD} =$	$\phi_{DDE} =$	$\phi_{FFE} =$	$\phi_{CCG} =$
$u_{HHG} =$	$u_{GGI} =$	$u_{IJ} =$	$u_{GGE} =$		
$v_{HHG} =$	$v_{GGI} =$	$v_{IJ} =$	$v_{GGE} =$		
$\phi_{HHG} =$	$\phi_{GGI} =$	$\phi_{IJ} =$	$\phi_{GGE} =$		

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.



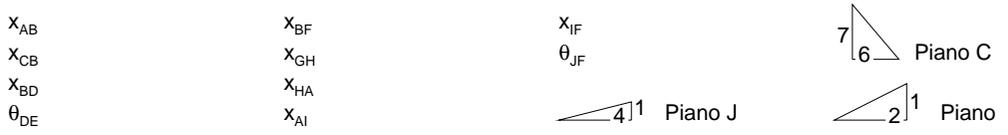
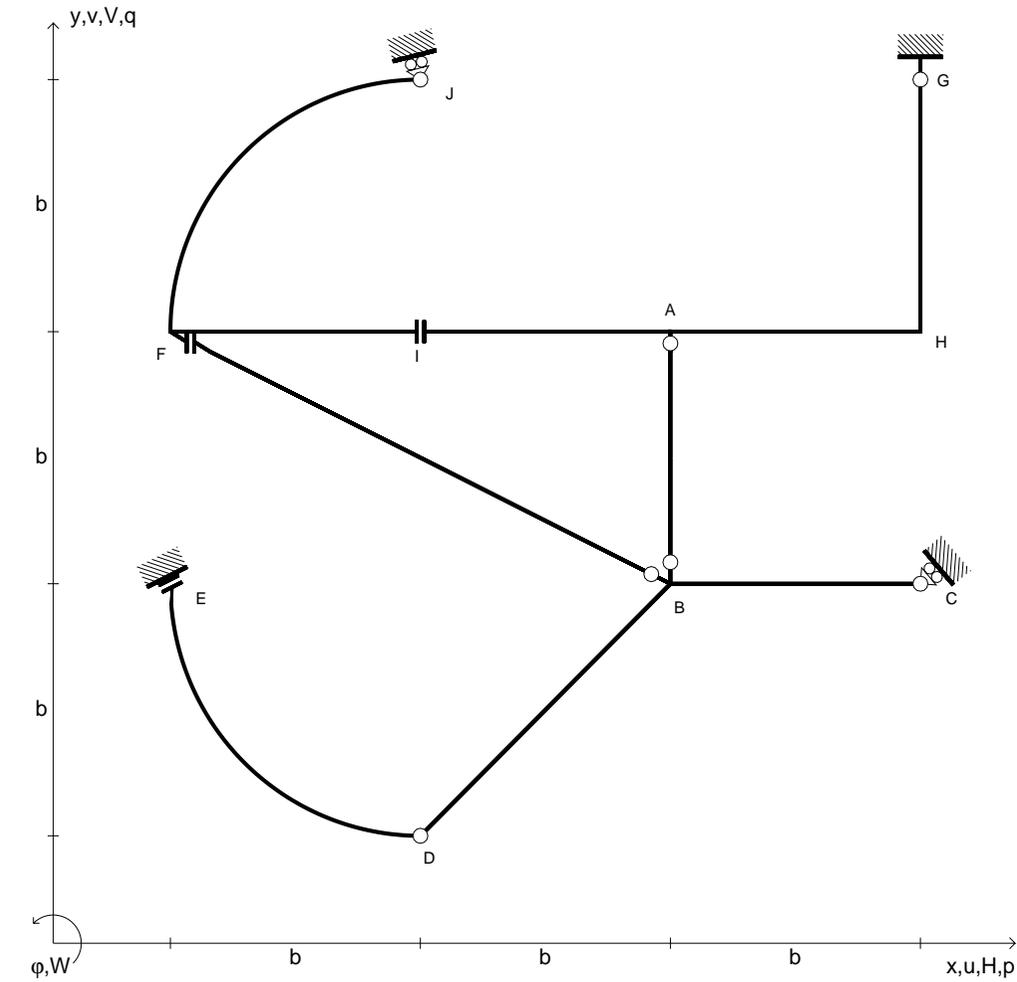
SPOSTAMENTI RIGIDI DELLE ASTE

$u_{AAB} =$	$u_{CCD} =$	$u_{AAC} =$	$u_{EEA} =$	$u_{FFA} =$	$u_{GGB} =$
$v_{AAB} =$	$v_{CCD} =$	$v_{AAC} =$	$v_{EEA} =$	$v_{FFA} =$	$v_{GGB} =$
$\phi_{AAB} =$	$\phi_{CCD} =$	$\phi_{AAC} =$	$\phi_{EEA} =$	$\phi_{FFA} =$	$\phi_{GGB} =$
$u_{HHB} =$	$u_{FFH} =$	$u_{IIF} =$	$u_{JJI} =$		
$v_{HHB} =$	$v_{FFH} =$	$v_{IIF} =$	$v_{JJI} =$		
$\phi_{HHB} =$	$\phi_{FFH} =$	$\phi_{IIF} =$	$\phi_{JJI} =$		

- x_{AB}
- θ_{CD}
- x_{AC}
- x_{EA}
- x_{FA}
- θ_{GB}
- x_{HB}
- x_{FH}
- x_{IF}
- x_{JI}
- 1|4 Piano G
- 6|7 Piano E
- 1|2 Piano

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.21.03.11

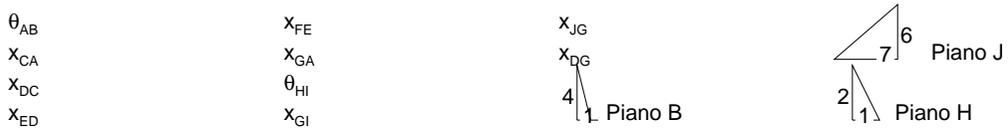
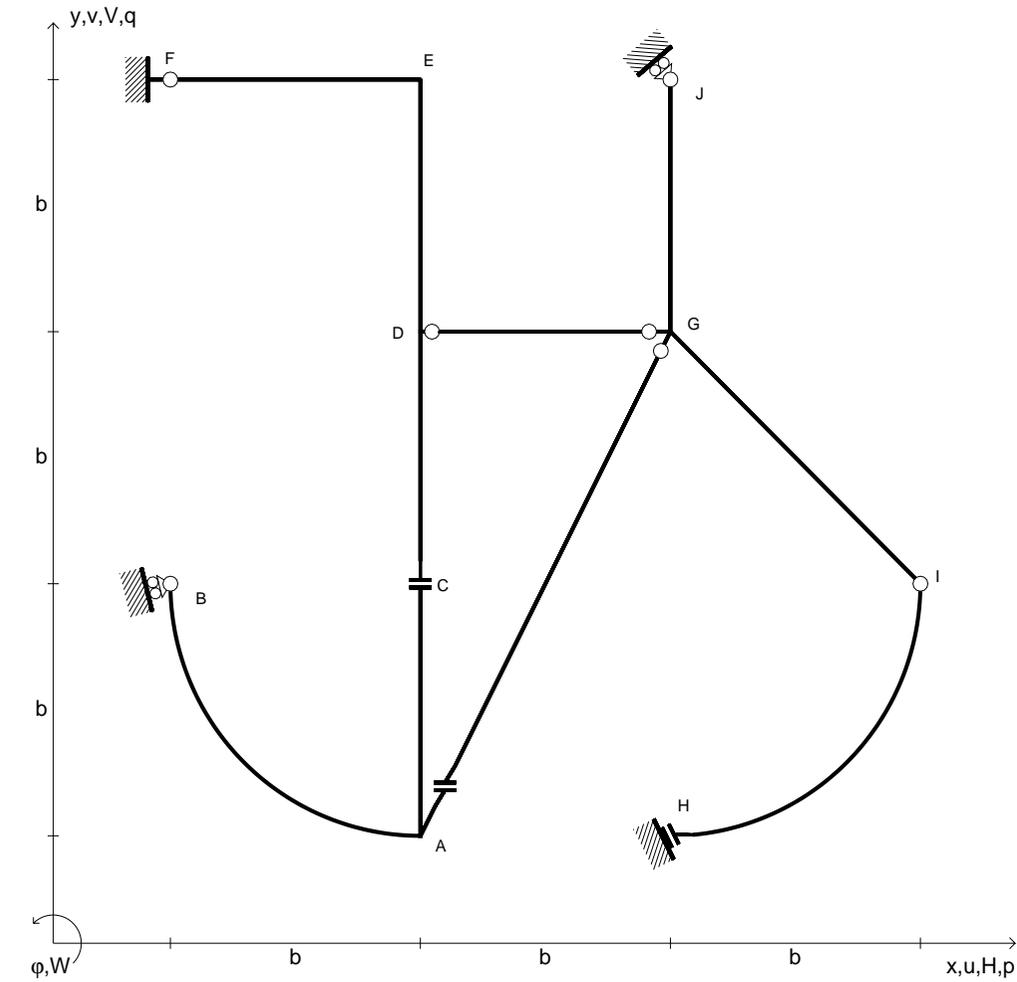


Svolgere l'analisi cinematica (geometrica e analitica).
 Tracciare il meccanismo o i meccanismi della struttura.
 Tracciare le mappe degli spost. orizzontali e verticali.

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.21.03.11

SPOSTAMENTI RIGIDI DELLE ASTE

$u_{AAB} =$	$u_{CCB} =$	$u_{BBD} =$	$u_{DDE} =$	$u_{BBF} =$	$u_{GGH} =$
$v_{AAB} =$	$v_{CCB} =$	$v_{BBD} =$	$v_{DDE} =$	$v_{BBF} =$	$v_{GGH} =$
$\phi_{AAB} =$	$\phi_{CCB} =$	$\phi_{BBD} =$	$\phi_{DDE} =$	$\phi_{BBF} =$	$\phi_{GGH} =$
$u_{HHA} =$	$u_{AAI} =$	$u_{IIF} =$	$u_{JJF} =$		
$v_{HHA} =$	$v_{AAI} =$	$v_{IIF} =$	$v_{JJF} =$		
$\phi_{HHA} =$	$\phi_{AAI} =$	$\phi_{IIF} =$	$\phi_{JJF} =$		

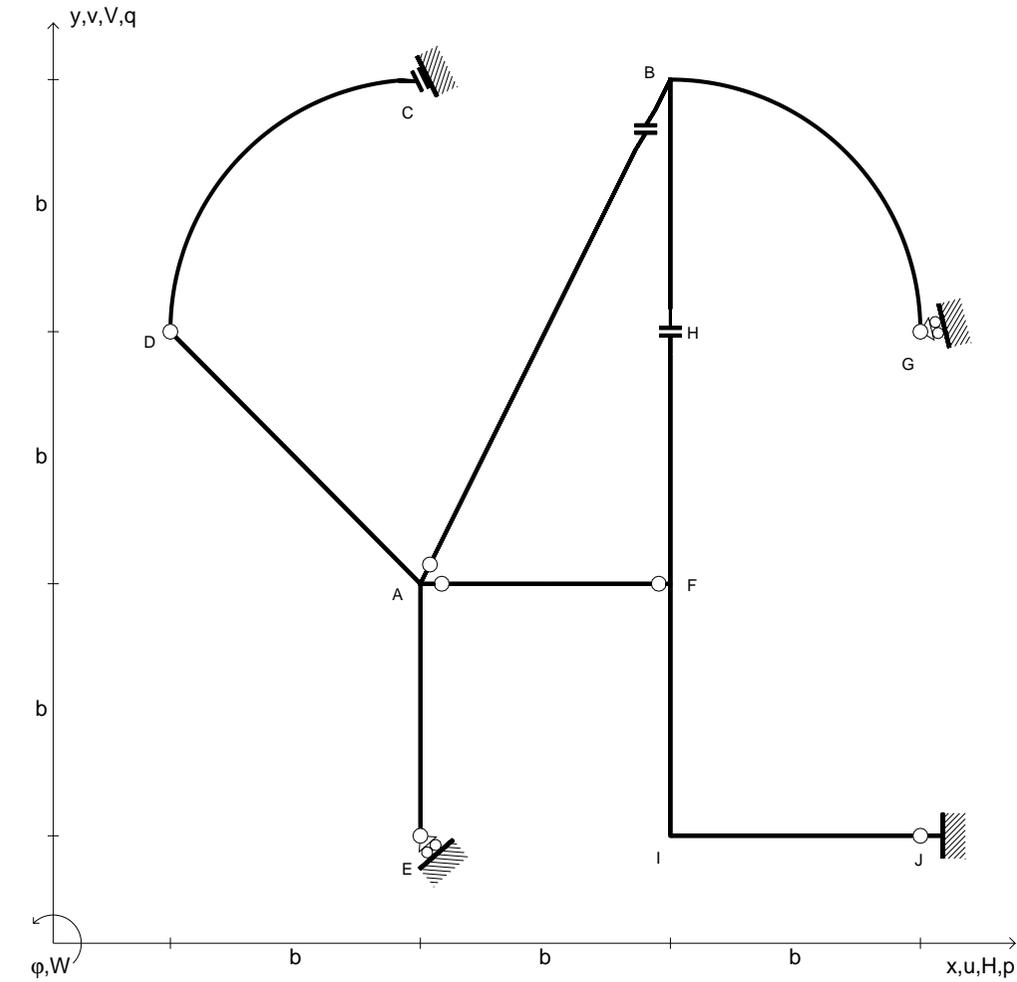


Svolgere l'analisi cinematica (geometrica e analitica).
 Tracciare il meccanismo o i meccanismi della struttura.
 Tracciare le mappe degli spost. orizzontali e verticali.

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.21.03.11

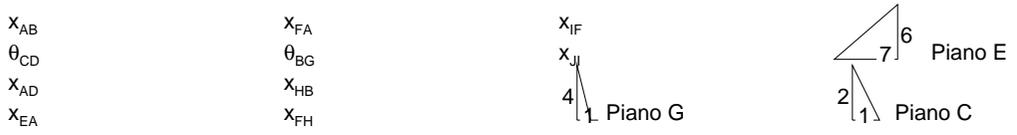
SPOSTAMENTI RIGIDI DELLE ASTE

$u_{AAB} =$	$u_{CCA} =$	$u_{DDC} =$	$u_{EED} =$	$u_{FFE} =$	$u_{GGA} =$
$v_{AAB} =$	$v_{CCA} =$	$v_{DDC} =$	$v_{EED} =$	$v_{FFE} =$	$v_{GGA} =$
$\phi_{AAB} =$	$\phi_{CCA} =$	$\phi_{DDC} =$	$\phi_{EED} =$	$\phi_{FFE} =$	$\phi_{GGA} =$
$u_{HHI} =$	$u_{GGI} =$	$u_{JJG} =$	$u_{DDG} =$		
$v_{HHI} =$	$v_{GGI} =$	$v_{JJG} =$	$v_{DDG} =$		
$\phi_{HHI} =$	$\phi_{GGI} =$	$\phi_{JJG} =$	$\phi_{DDG} =$		



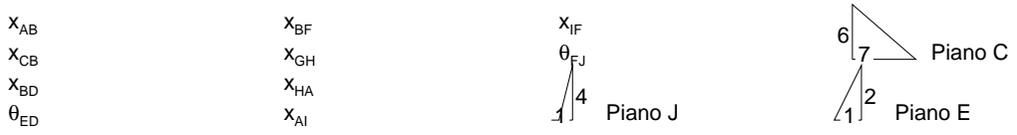
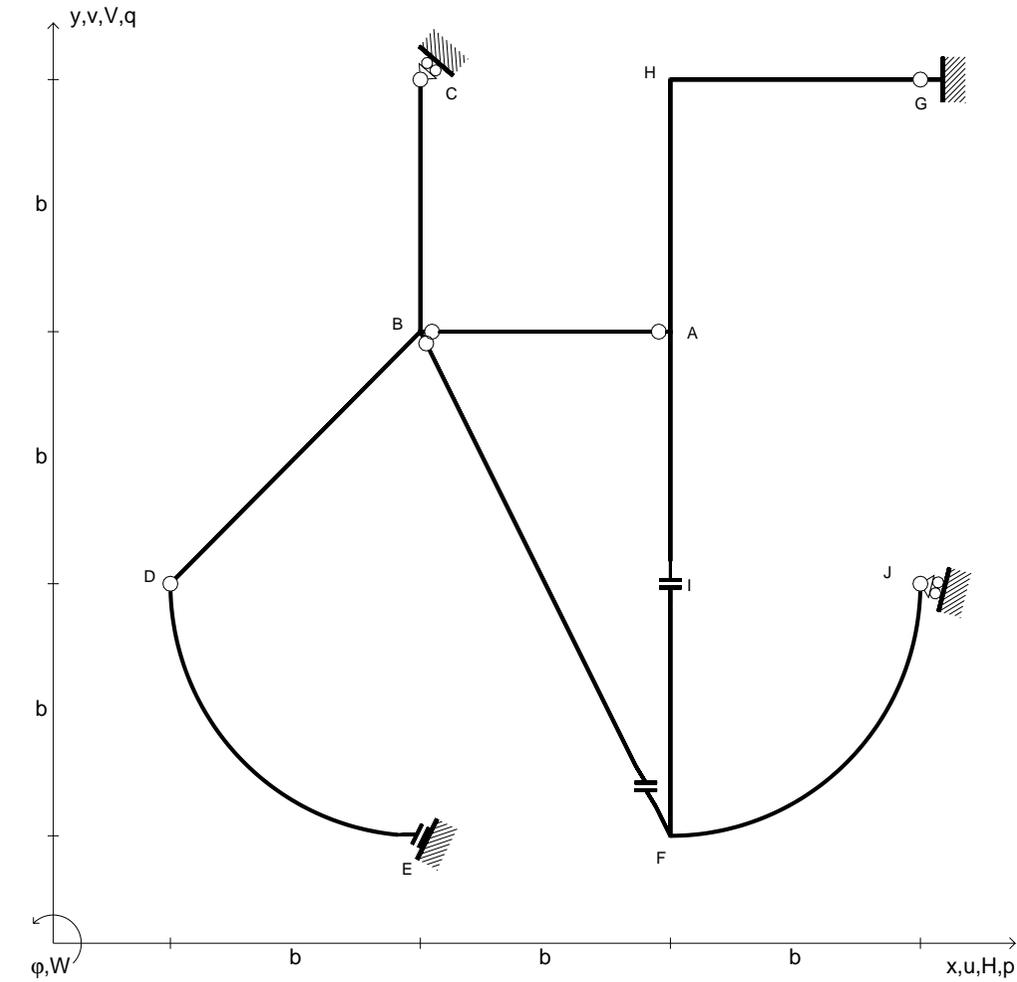
SPOSTAMENTI RIGIDI DELLE ASTE

$u_{AAB} =$	$u_{CCD} =$	$u_{AAD} =$	$u_{EEA} =$	$u_{FFA} =$	$u_{BBG} =$
$v_{AAB} =$	$v_{CCD} =$	$v_{AAD} =$	$v_{EEA} =$	$v_{FFA} =$	$v_{BBG} =$
$\varphi_{AAB} =$	$\varphi_{CCD} =$	$\varphi_{AAD} =$	$\varphi_{EEA} =$	$\varphi_{FFA} =$	$\varphi_{BBG} =$
$u_{HHB} =$	$u_{FFH} =$	$u_{IIF} =$	$u_{JJI} =$		
$v_{HHB} =$	$v_{FFH} =$	$v_{IIF} =$	$v_{JJI} =$		
$\varphi_{HHB} =$	$\varphi_{FFH} =$	$\varphi_{IIF} =$	$\varphi_{JJI} =$		



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.

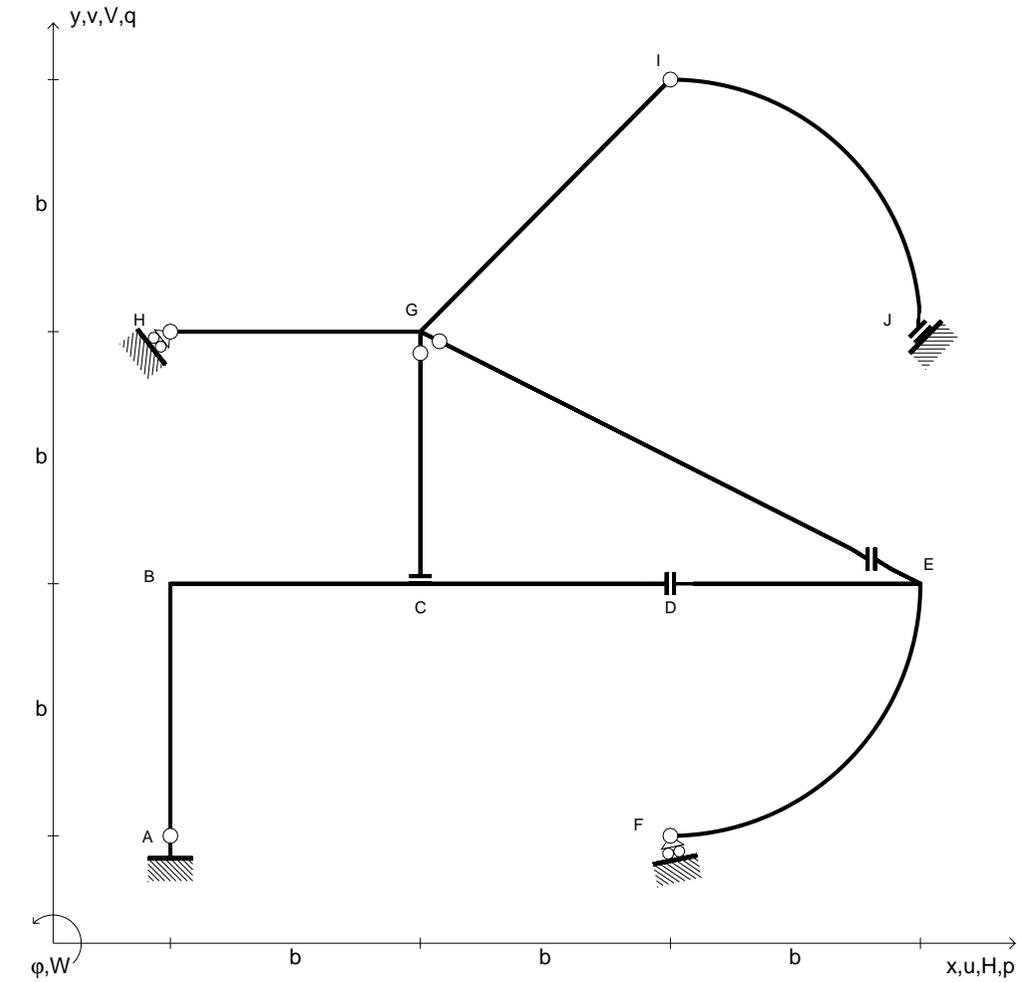


Svolgere l'analisi cinematica (geometrica e analitica).
 Tracciare il meccanismo o i meccanismi della struttura.
 Tracciare le mappe degli spost. orizzontali e verticali.

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.21.03.11

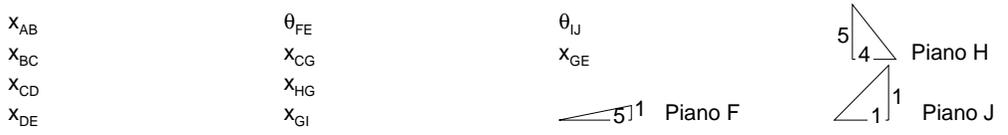
SPOSTAMENTI RIGIDI DELLE ASTE

$u_{AAB} =$	$u_{CCB} =$	$u_{BBD} =$	$u_{EED} =$	$u_{BBF} =$	$u_{GGH} =$
$v_{AAB} =$	$v_{CCB} =$	$v_{BBD} =$	$v_{EED} =$	$v_{BBF} =$	$v_{GGH} =$
$\phi_{AAB} =$	$\phi_{CCB} =$	$\phi_{BBD} =$	$\phi_{EED} =$	$\phi_{BBF} =$	$\phi_{GGH} =$
$u_{HHA} =$	$u_{AAI} =$	$u_{IIF} =$	$u_{FFJ} =$		
$v_{HHA} =$	$v_{AAI} =$	$v_{IIF} =$	$v_{FFJ} =$		
$\phi_{HHA} =$	$\phi_{AAI} =$	$\phi_{IIF} =$	$\phi_{FFJ} =$		



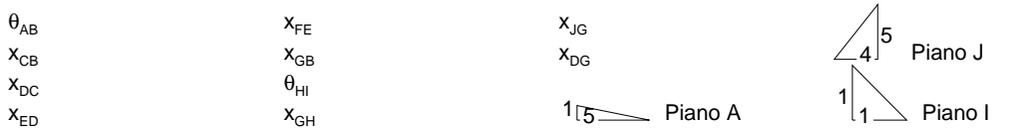
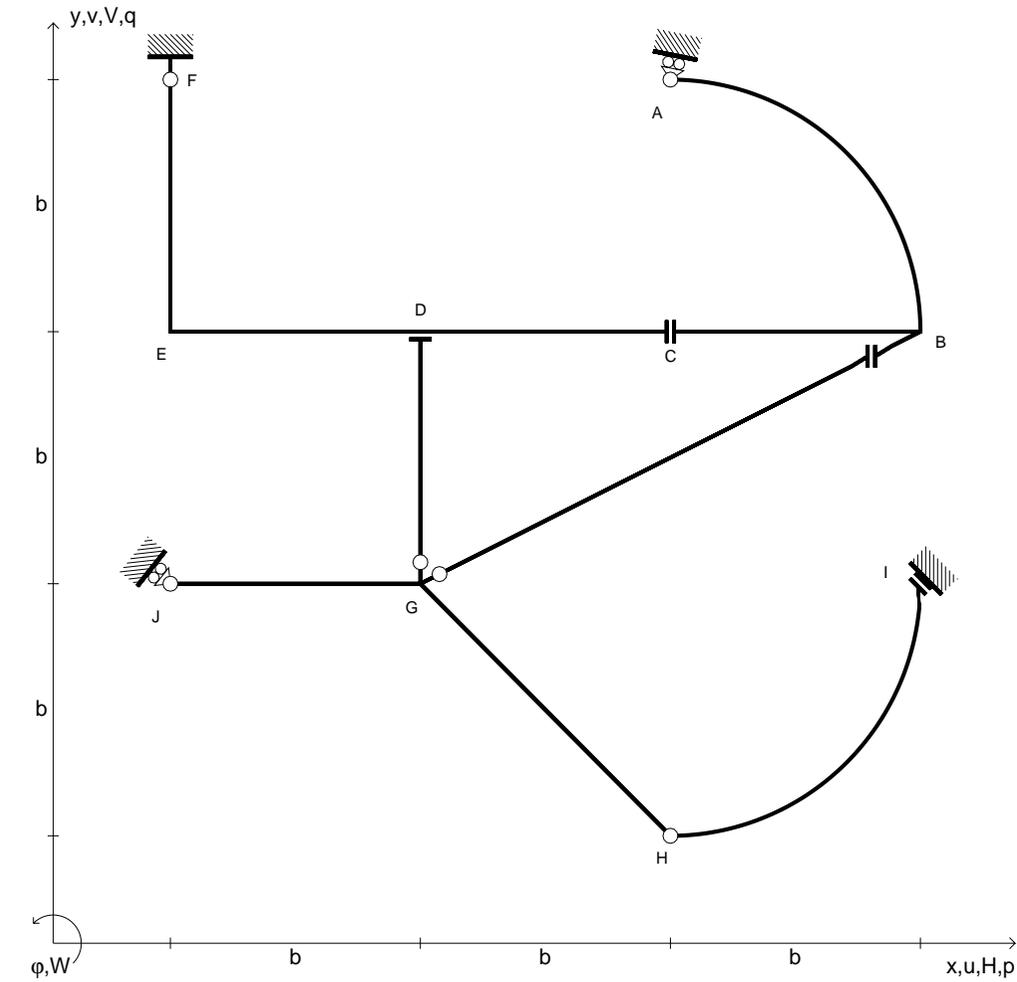
SPOSTAMENTI RIGIDI DELLE ASTE

$u_{AAB} =$	$u_{BBC} =$	$u_{CCD} =$	$u_{DDE} =$	$u_{FFE} =$	$u_{CCG} =$
$v_{AAB} =$	$v_{BBC} =$	$v_{CCD} =$	$v_{DDE} =$	$v_{FFE} =$	$v_{CCG} =$
$\varphi_{AAB} =$	$\varphi_{BBC} =$	$\varphi_{CCD} =$	$\varphi_{DDE} =$	$\varphi_{FFE} =$	$\varphi_{CCG} =$
$u_{HHG} =$	$u_{GGI} =$	$u_{IJ} =$	$u_{GGE} =$		
$v_{HHG} =$	$v_{GGI} =$	$v_{IJ} =$	$v_{GGE} =$		
$\varphi_{HHG} =$	$\varphi_{GGI} =$	$\varphi_{IJ} =$	$\varphi_{GGE} =$		



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.

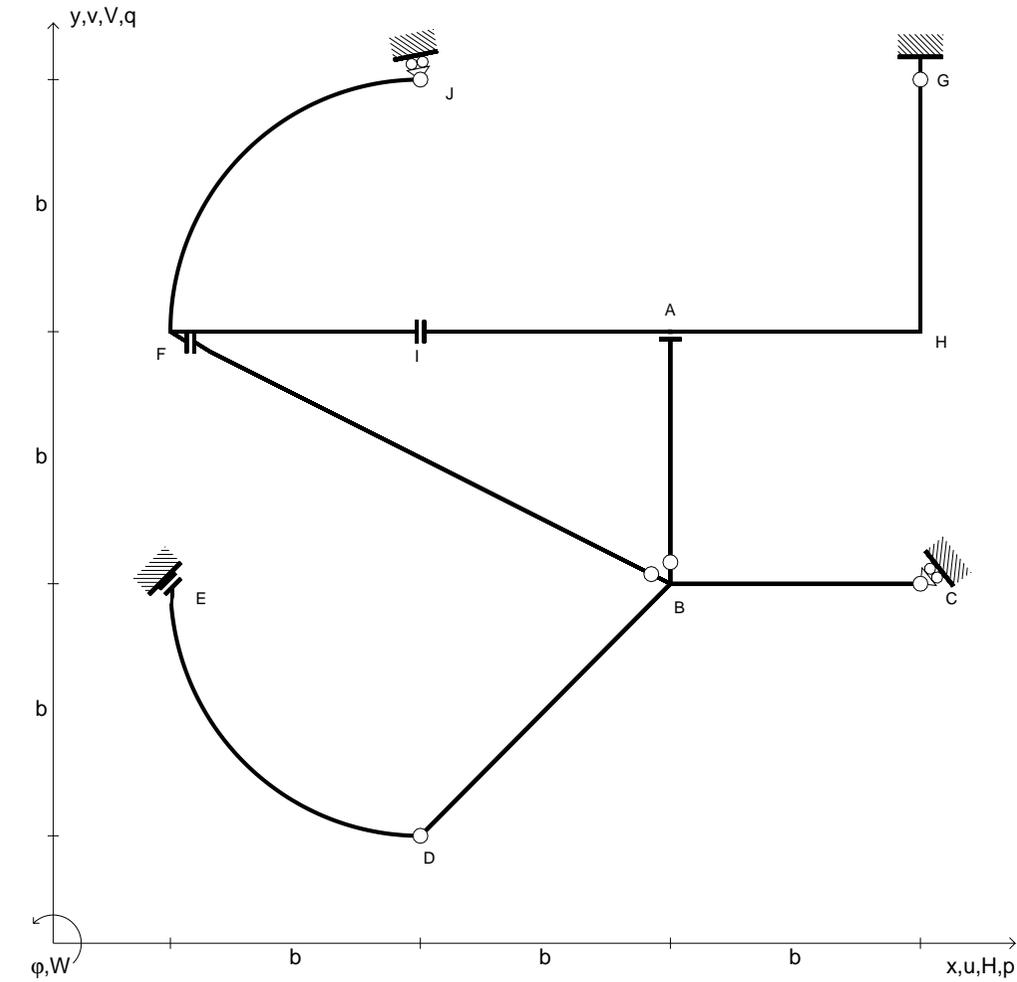


Svolgere l'analisi cinematica (geometrica e analitica).
 Tracciare il meccanismo o i meccanismi della struttura.
 Tracciare le mappe degli spost. orizzontali e verticali.

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.21.03.11

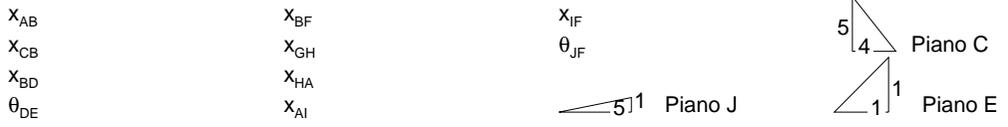
SPOSTAMENTI RIGIDI DELLE ASTE

$u_{AAB} =$	$u_{CCB} =$	$u_{DDC} =$	$u_{EED} =$	$u_{FFE} =$	$u_{GGB} =$
$v_{AAB} =$	$v_{CCB} =$	$v_{DDC} =$	$v_{EED} =$	$v_{FFE} =$	$v_{GGB} =$
$\phi_{AAB} =$	$\phi_{CCB} =$	$\phi_{DDC} =$	$\phi_{EED} =$	$\phi_{FFE} =$	$\phi_{GGB} =$
$u_{HHI} =$	$u_{GGH} =$	$u_{JJG} =$	$u_{DDG} =$		
$v_{HHI} =$	$v_{GGH} =$	$v_{JJG} =$	$v_{DDG} =$		
$\phi_{HHI} =$	$\phi_{GGH} =$	$\phi_{JJG} =$	$\phi_{DDG} =$		



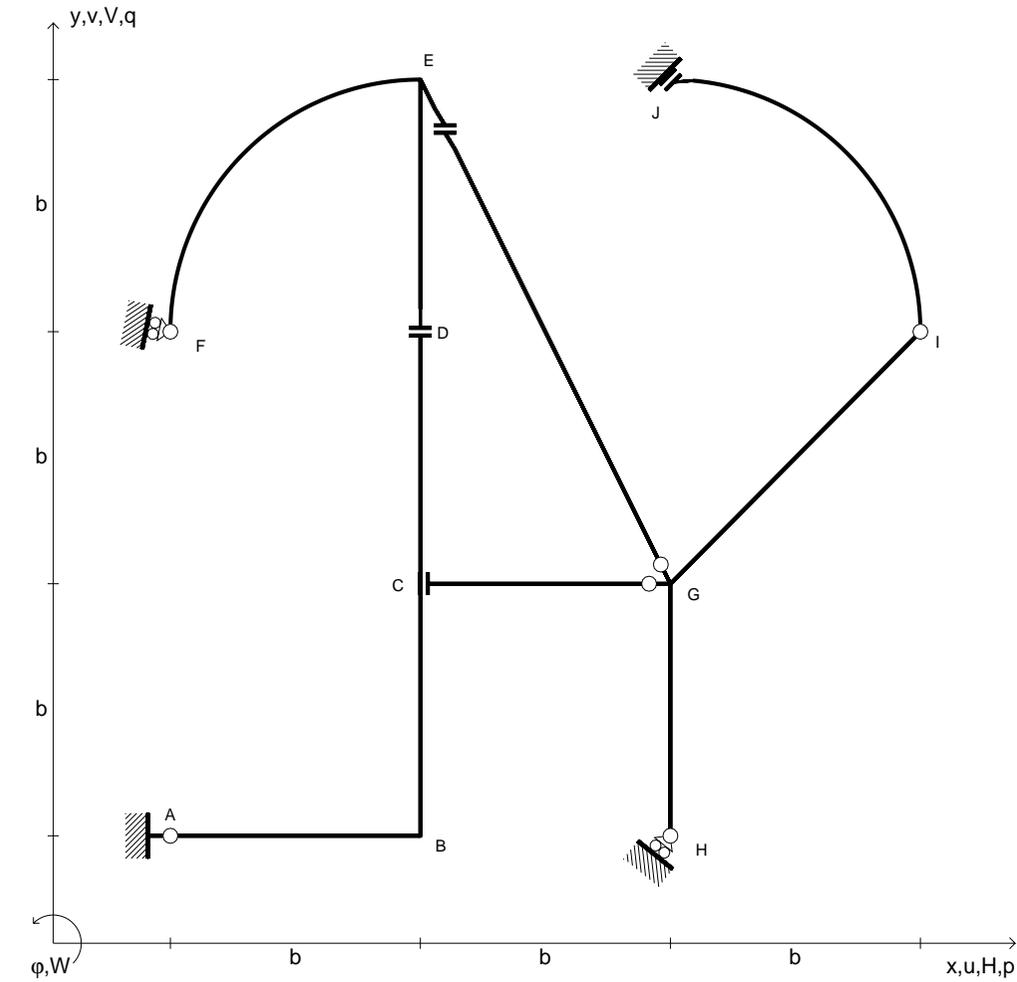
SPOSTAMENTI RIGIDI DELLE ASTE

$u_{AAB} =$	$u_{CCB} =$	$u_{BBD} =$	$u_{DDE} =$	$u_{BBF} =$	$u_{GGH} =$
$v_{AAB} =$	$v_{CCB} =$	$v_{BBD} =$	$v_{DDE} =$	$v_{BBF} =$	$v_{GGH} =$
$\phi_{AAB} =$	$\phi_{CCB} =$	$\phi_{BBD} =$	$\phi_{DDE} =$	$\phi_{BBF} =$	$\phi_{GGH} =$
$u_{HHA} =$	$u_{AAI} =$	$u_{IIF} =$	$u_{JJF} =$		
$v_{HHA} =$	$v_{AAI} =$	$v_{IIF} =$	$v_{JJF} =$		
$\phi_{HHA} =$	$\phi_{AAI} =$	$\phi_{IIF} =$	$\phi_{JJF} =$		



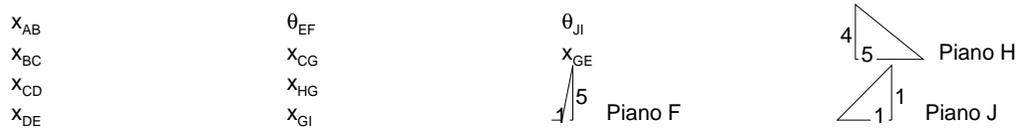
Svolgere l'analisi cinematica (geometrica e analitica).
 Tracciare il meccanismo o i meccanismi della struttura.
 Tracciare le mappe degli spost. orizzontali e verticali.

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.21.03.11



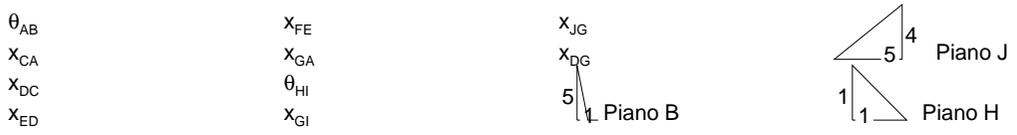
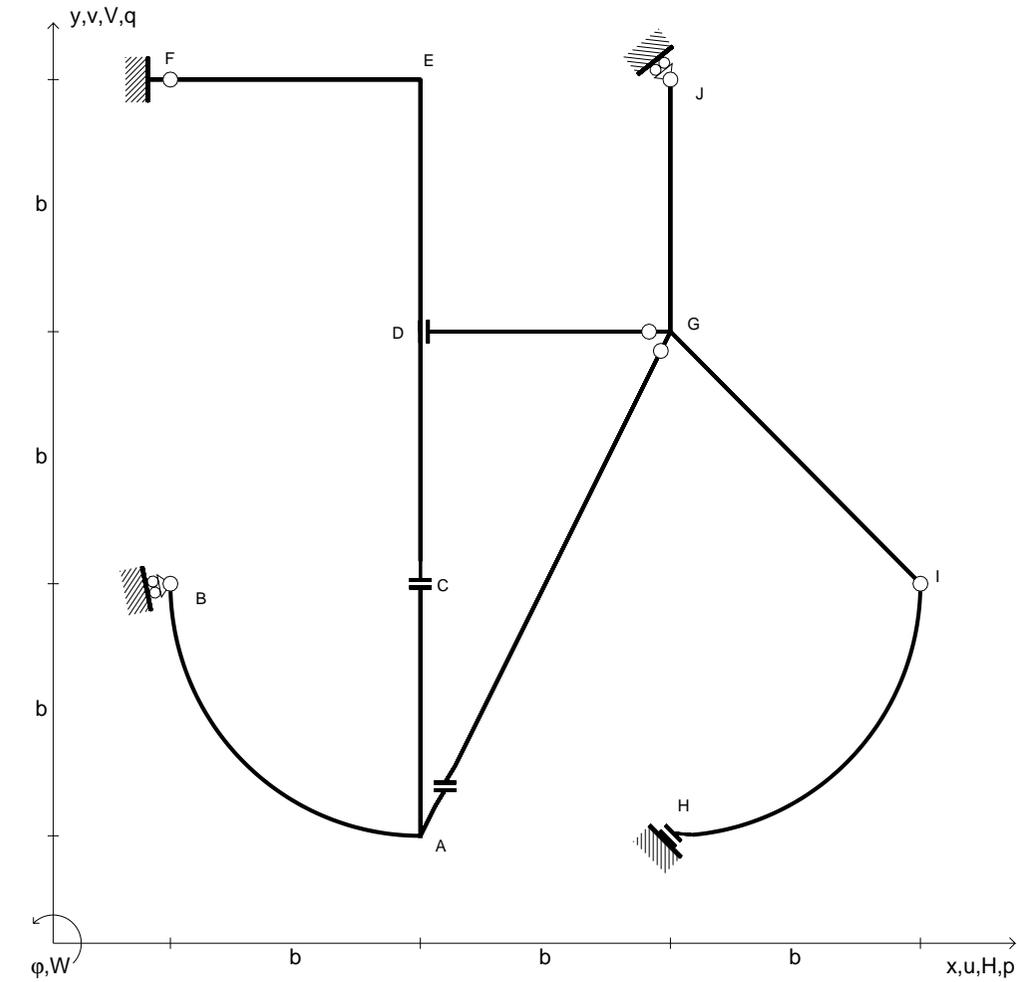
SPOSTAMENTI RIGIDI DELLE ASTE

$u_{AAB} =$	$u_{BBC} =$	$u_{CCD} =$	$u_{DDE} =$	$u_{EEF} =$	$u_{CCG} =$
$v_{AAB} =$	$v_{BBC} =$	$v_{CCD} =$	$v_{DDE} =$	$v_{EEF} =$	$v_{CCG} =$
$\varphi_{AAB} =$	$\varphi_{BBC} =$	$\varphi_{CCD} =$	$\varphi_{DDE} =$	$\varphi_{EEF} =$	$\varphi_{CCG} =$
$u_{HHG} =$	$u_{GGI} =$	$u_{JJI} =$	$u_{GGE} =$		
$v_{HHG} =$	$v_{GGI} =$	$v_{JJI} =$	$v_{GGE} =$		
$\varphi_{HHG} =$	$\varphi_{GGI} =$	$\varphi_{JJI} =$	$\varphi_{GGE} =$		



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.21.03.11



SPOSTAMENTI RIGIDI DELLE ASTE

$u_{AAB} =$	$u_{CCA} =$	$u_{DDC} =$	$u_{EED} =$	$u_{FFE} =$	$u_{GGA} =$
$v_{AAB} =$	$v_{CCA} =$	$v_{DDC} =$	$v_{EED} =$	$v_{FFE} =$	$v_{GGA} =$
$\phi_{AAB} =$	$\phi_{CCA} =$	$\phi_{DDC} =$	$\phi_{EED} =$	$\phi_{FFE} =$	$\phi_{GGA} =$
$u_{HHI} =$	$u_{GGI} =$	$u_{JJG} =$	$u_{DDG} =$		
$v_{HHI} =$	$v_{GGI} =$	$v_{JJG} =$	$v_{DDG} =$		
$\phi_{HHI} =$	$\phi_{GGI} =$	$\phi_{JJG} =$	$\phi_{DDG} =$		

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.21.03.11

