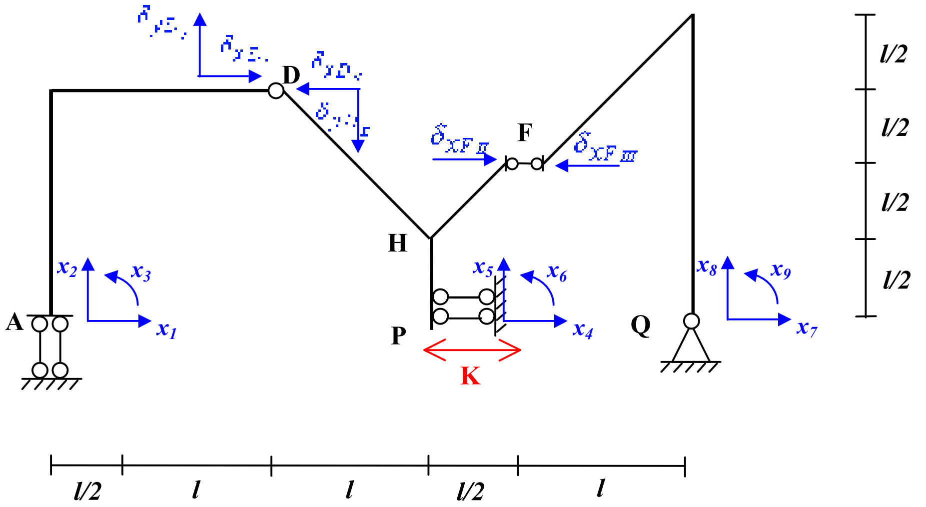
Della stessa struttura , determinare i diagrammi di spostamento corrispondenti ad un cedimento orizzontale per il vincolo in P, di valore K prefissato; è richiesta la soluzione analitica.




**Equazioni della cinematica**

$d_{xj} = d_{xi} - d_{\omega i}\,(y_j - y_i)$

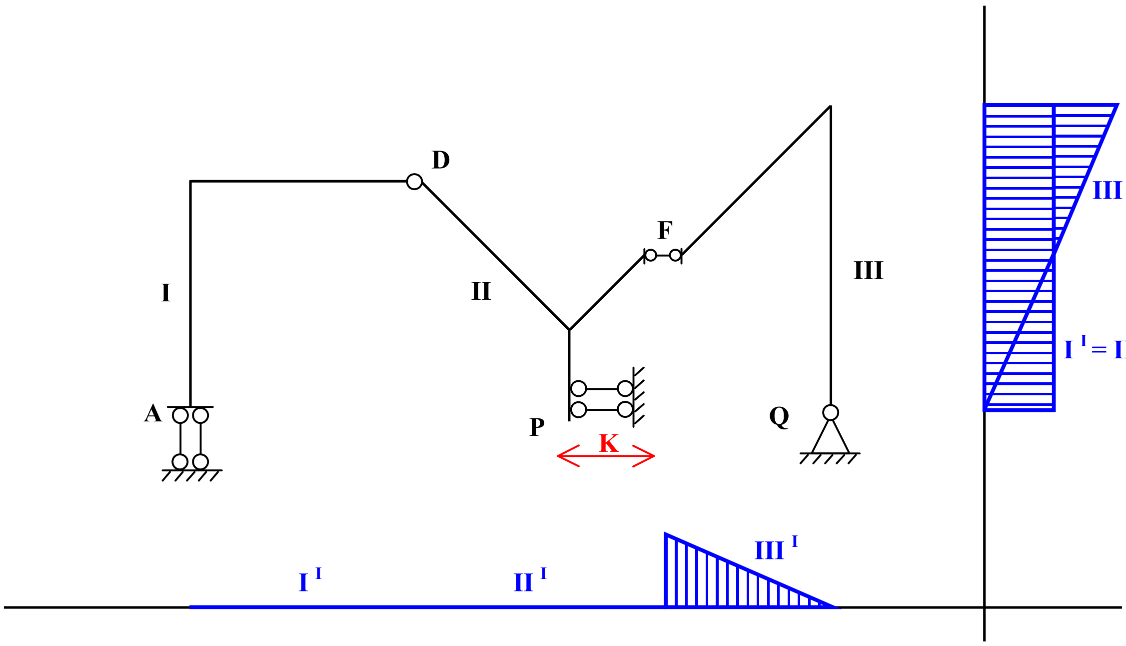
$d_{yj} = dy_i + d_{\omega i}\,(x_j - x_i)$

Ricordando le equazioni della cinematica :

Impostiamo il sistema lineare e risolviamo per sostituzione :

$$
\begin{cases}
x_2 = 0 \\
x_3 = 0 \\
\delta_{xD_I} - \delta_{xD_{II}} = 0 \\
\delta_{yD_I} - \delta_{yD_{II}} = 0 \\
x_4 = k \\
x_6 = 0 \\
\delta_{xF_{II}} - \delta_{xF_{III}} = 0 \\
x_7 = 0 \\
x_8 = 0
\end{cases}
\Rightarrow
\begin{cases}
x_2 = 0 \\
x_3 = 0 \\
x_1 - x_3\left(\frac{3}{2}l\right) - x_4 + x_6\left(\frac{3}{2}l\right) = 0 \\
x_2 + x_3\left(\frac{3}{2}l\right) - x_5 - x_6(-l) = 0 \\
x_4 = k \\
x_6 = 0 \\
x_4 - x_6(l) - x_7 + x_6(l) = 0 \\
x_7 = 0 \\
x_8 = 0
\end{cases}
\Rightarrow
\begin{cases}
x_2 = 0 \\
x_3 = 0 \\
x_1 = k \\
x_5 = 0 \\
x_4 = k \\
x_6 = 0 \\
x_9 = -\frac{k}{l} \\
x_7 = 0 \\
x_8 = 0
\end{cases}
$$

**Nota** : Data la semplicità dei calcoli è inutile affrontare lo studio del sistema per via matriciale .



D
F
I
II
III
A
P
K
Q
III II
I I = II II
III I
I I
II I