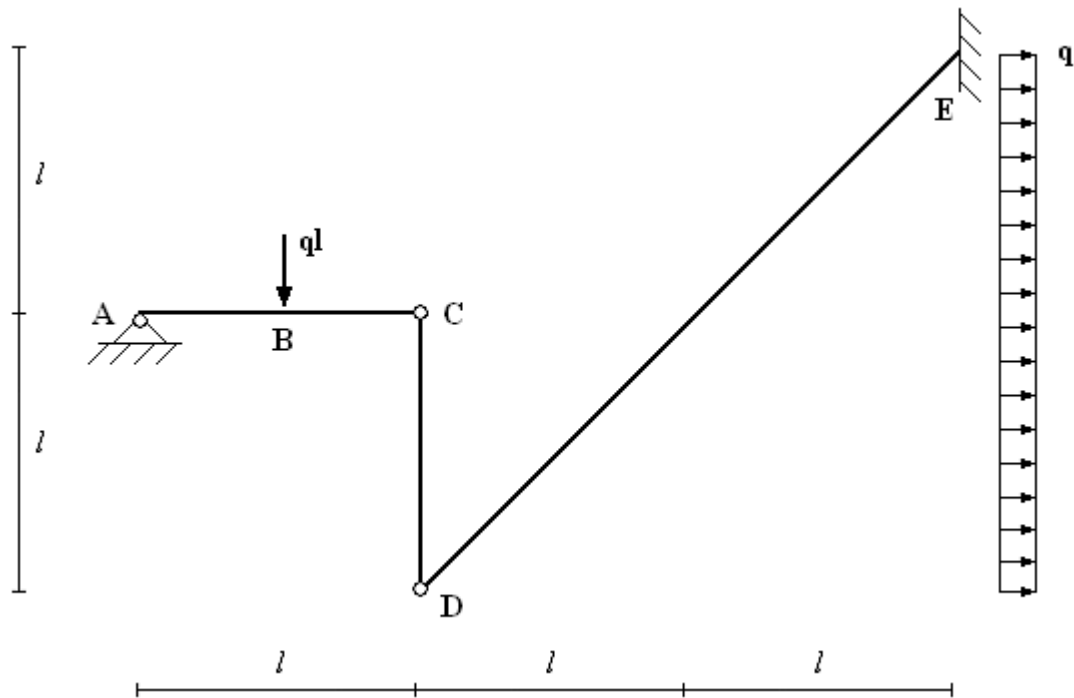
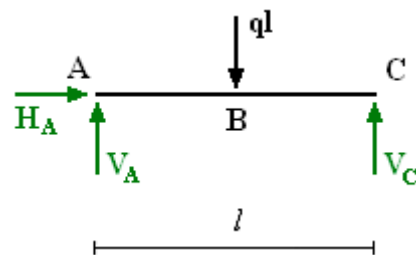


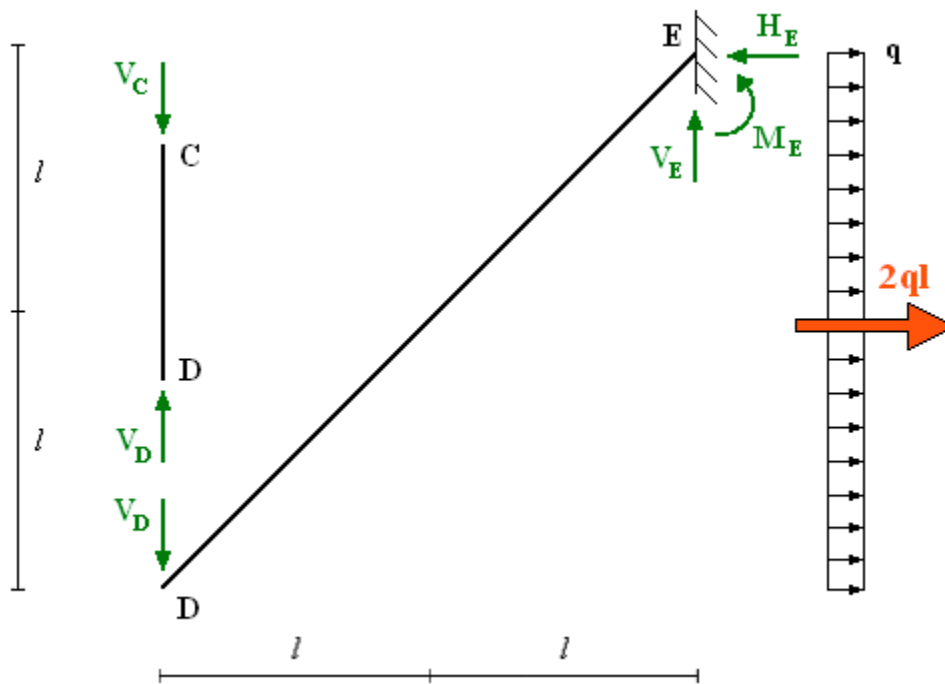
Determinare le reazioni vincolari e le caratteristiche della sollecitazione per la struttura riportata . Sono richiesti i diagrammi quotati di tutta la struttura e le funzioni rappresentanti sforzo normale , taglio e momento flettente per il tratto CD.



Isolando per tronchi , dopo aver eliminato la biella CD , e applicando le equazioni cardinali della statica sui due tronchi si ha che :

$$I^{\circ} \text{ tr. } \begin{cases} \sum_H : H_A = 0 \\ \sum_V : V_A - ql + V_C = 0 \\ \sum_M(A) : -ql \cdot \frac{l}{2} + V_C \cdot l = 0 \end{cases}$$



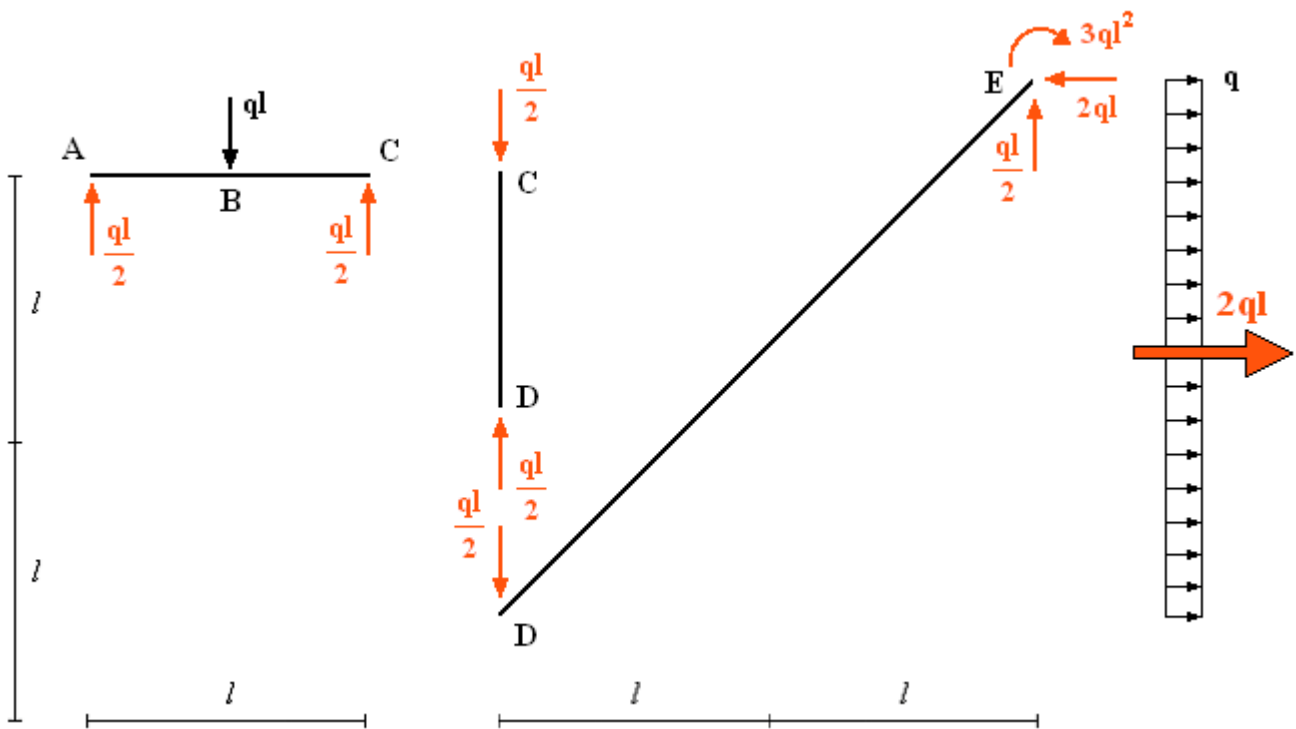


$$II^{\circ} \text{ tr.} \begin{cases} \sum_H : -H_E + 2ql = 0 \\ \sum_V : -V_D + V_E = 0 \\ \sum_M(E) : V_D \cdot 2l + 2ql \cdot l + M_E = 0 \end{cases}$$

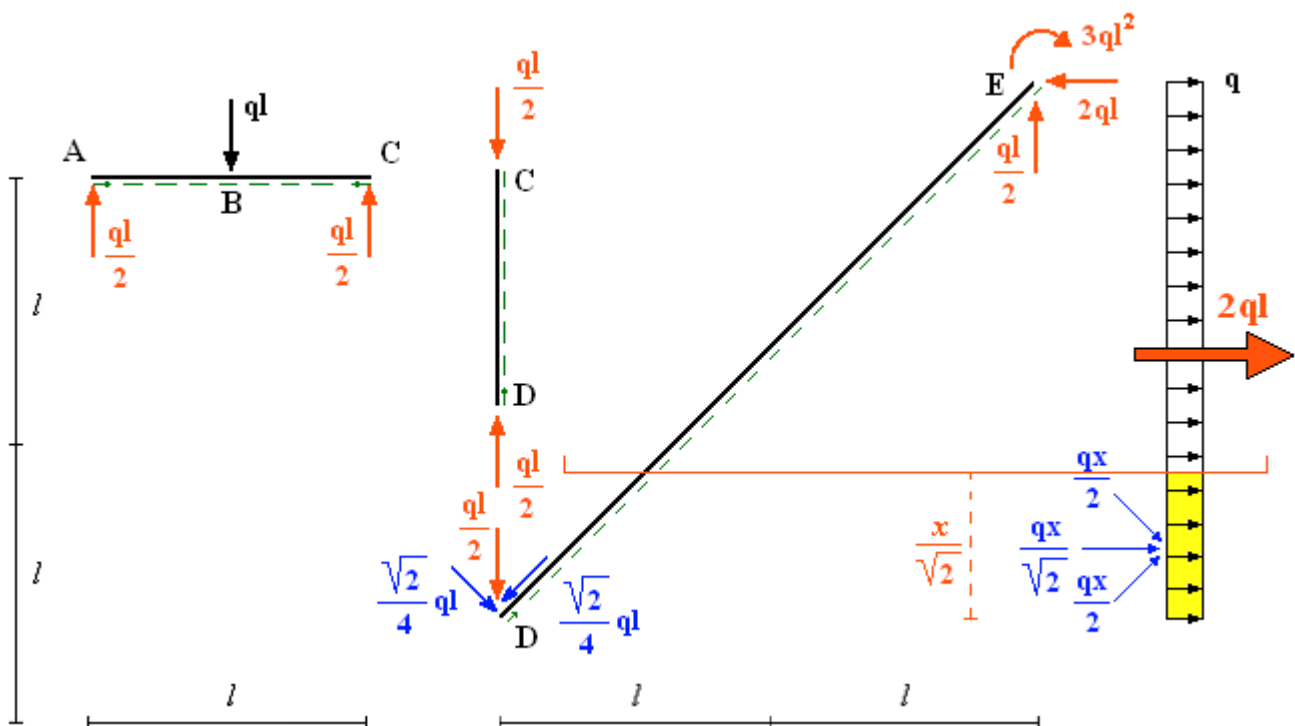
Risolvendo i rispettivi sistemi si trova :

$$H_A = 0 \quad , \quad V_A = \frac{ql}{2} \quad , \quad V_C = \frac{ql}{2} \quad , \quad V_D = \frac{ql}{2} \quad , \quad H_E = 2ql \quad , \quad V_E = \frac{ql}{2} \quad , \quad M_E = -3ql^2$$

Il sistema equilibrato risulta quindi :



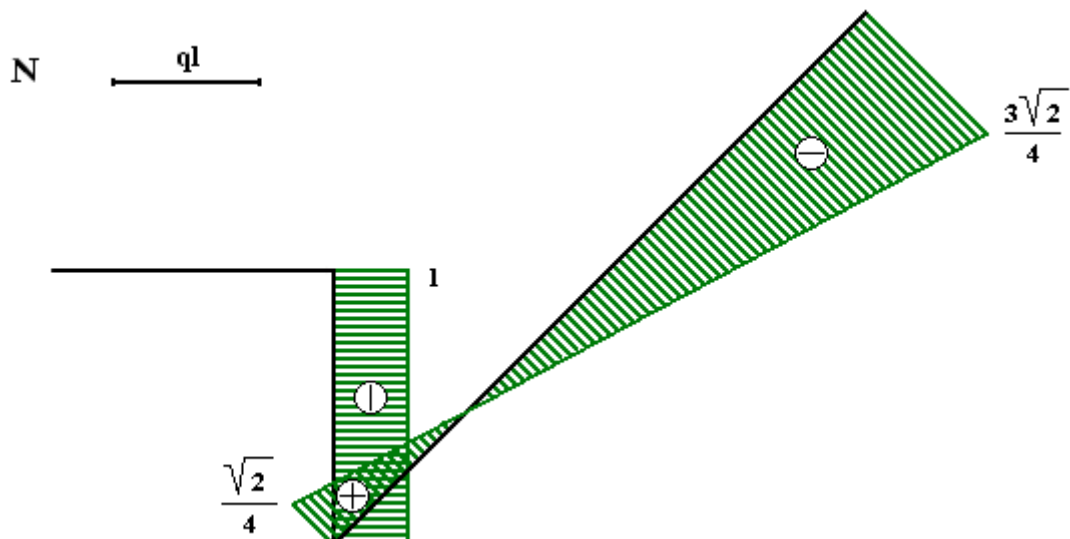
Per la determinazione delle funzioni che esprimono le caratteristiche della sollecitazione considereremo il sistema :

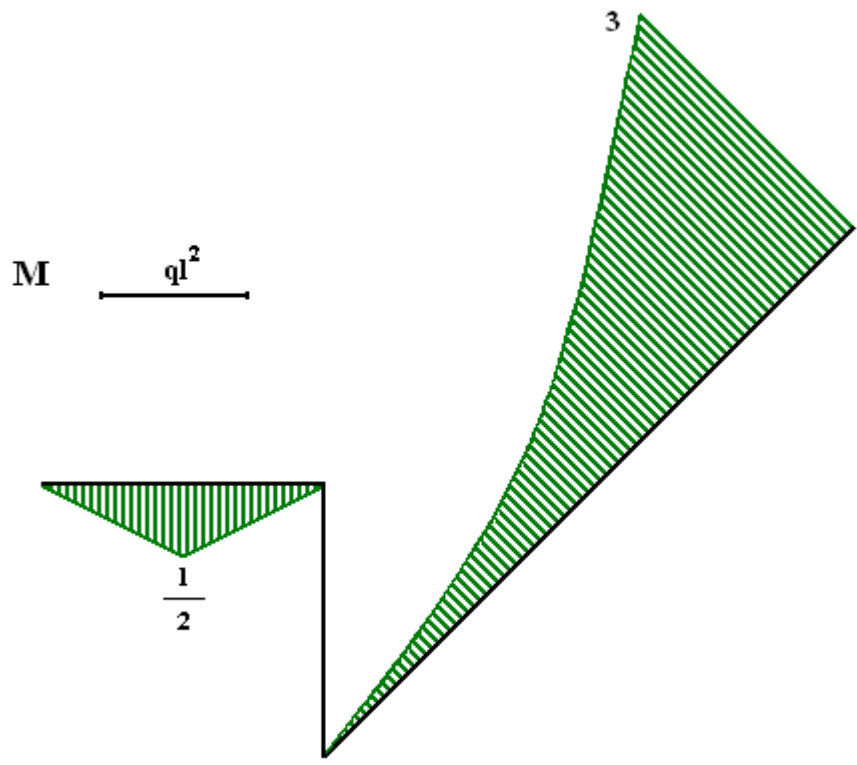
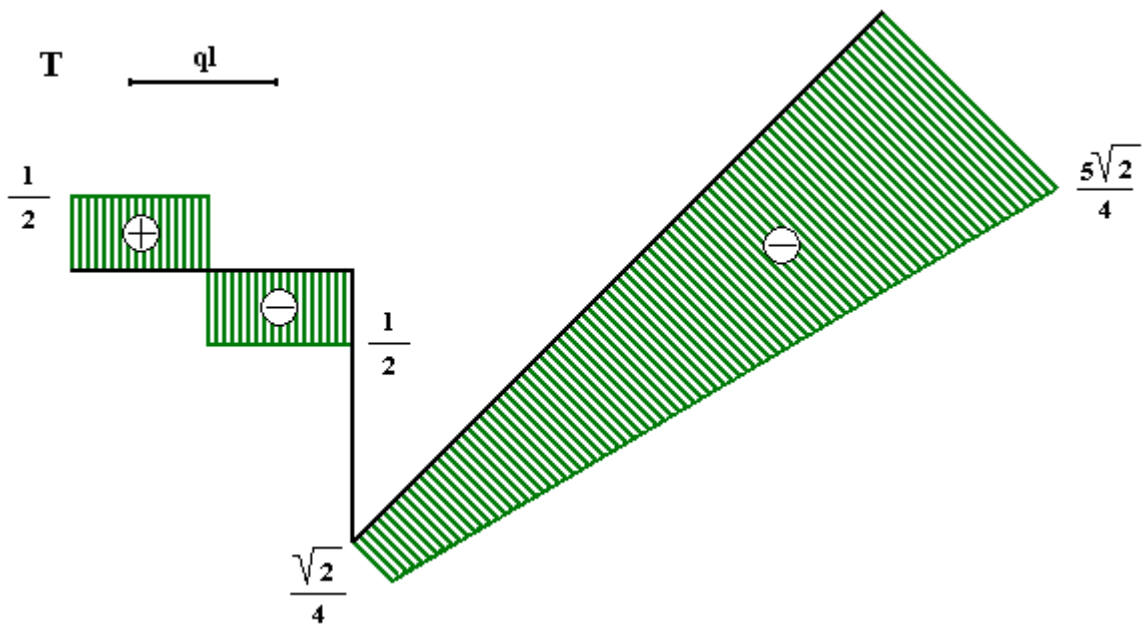


Le caratteristiche della sollecitazione sono :

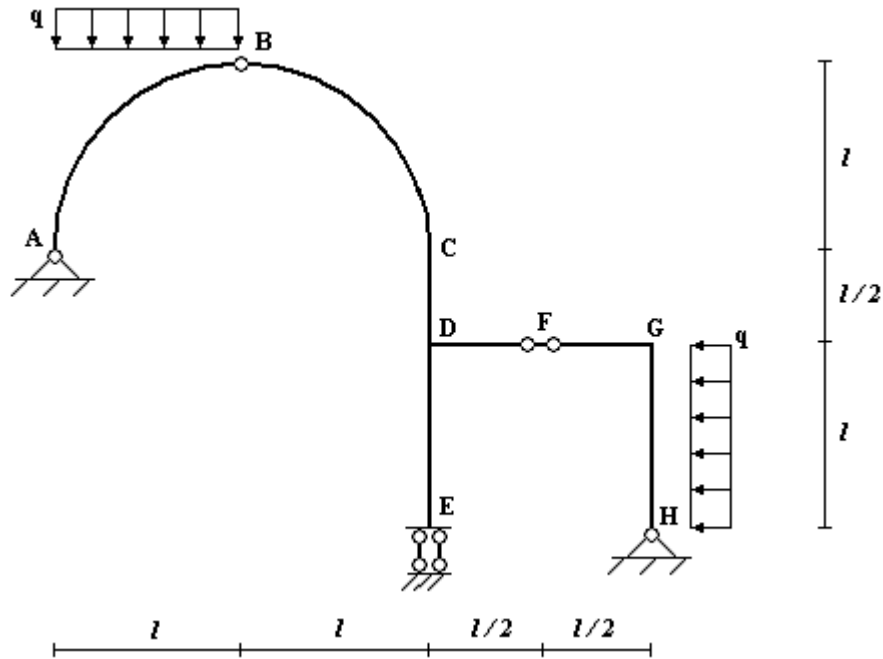
Tratto	N(x)	T(x)	M(x)
$\overline{AB}$ $0 \leq x \leq \frac{l}{2}$	0	$\frac{ql}{2}$	$\frac{ql}{2}x$
$\overline{CB}$ $0 \leq x \leq \frac{l}{2}$	0	$-\frac{ql}{2}$	$\frac{ql}{2}x$
$\overline{DC}$ $0 \leq x \leq l$	$-\frac{ql}{2}$	0	0
$\overline{DE}$ $0 \leq x \leq 2\sqrt{2}l$	$\frac{\sqrt{2}}{4}ql - \frac{qx}{2}$	$-\frac{\sqrt{2}}{4}ql - \frac{qx}{2}$	$-\frac{\sqrt{2}}{4}qlx - \frac{qx^2}{4}$

I relativi diagrammi :

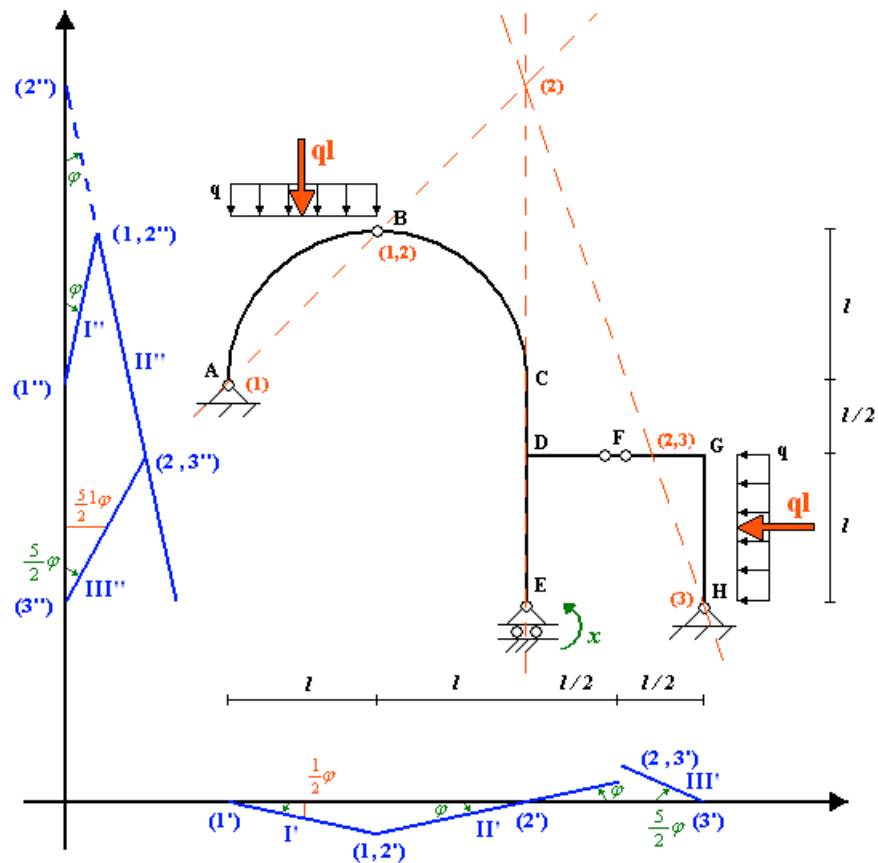




Determinare tramite P.L.V la reazione vincolare a momento nel vincolo in E , per la struttura sotto riportata.



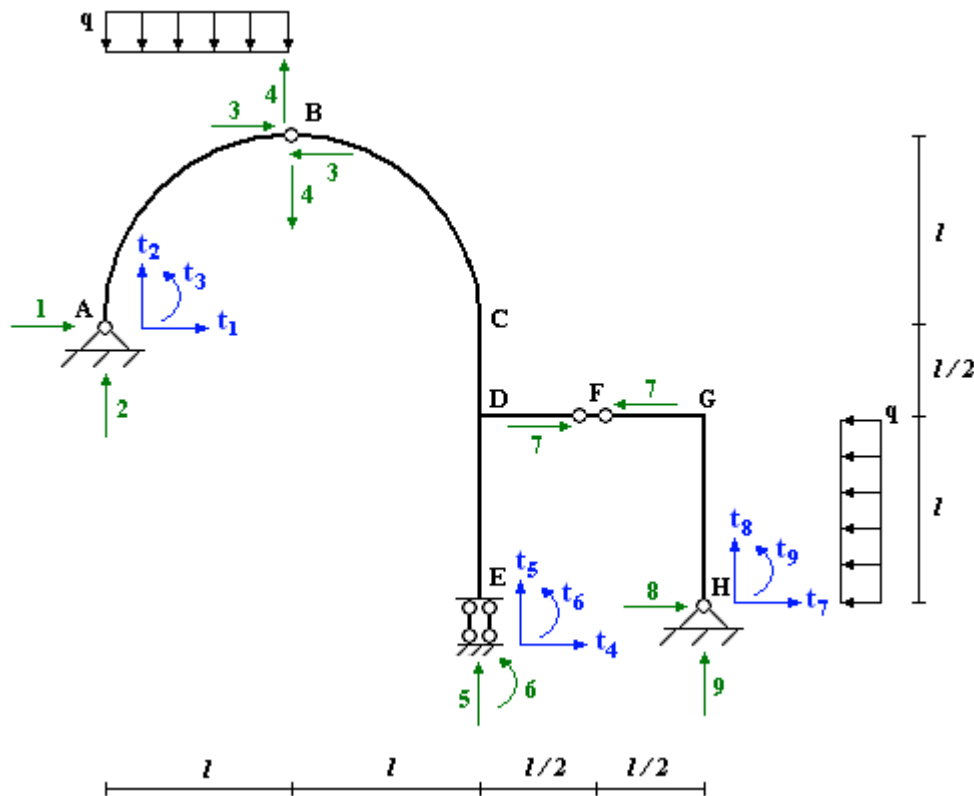
Mediante metodo grafico , sostituendo il carrello al posto del doppio pendolo , si ha :



Applicando quindi il principio dei lavori virtuali ,  $\sum_{i=1}^n L_i = 0 \Rightarrow \sum_{i=1}^n F_i x \delta_i = 0$  , si ha :

$$+ ql \cdot \frac{l}{2} \varphi + x \cdot \varphi - ql \cdot \frac{5}{2} l \varphi = 0 \quad \Rightarrow \quad x = 2ql^2$$

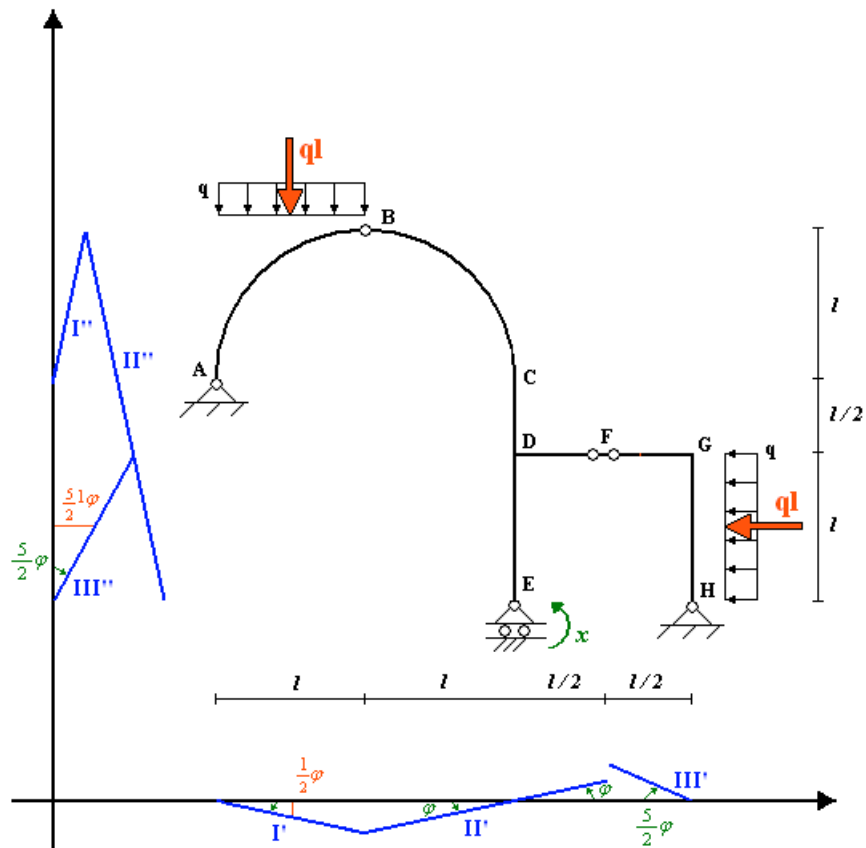
Analogamente procedendo per via analitica :



Impostando il sistema 9 x 9 si ha :

$$\begin{cases} t_1 = 0 \\ t_2 = 0 \\ t_1 - l \cdot t_3 - t_4 + \frac{5}{2} l \cdot t_6 = 0 \\ t_2 + l \cdot t_3 - t_5 + l \cdot t_6 = 0 \\ t_5 = 0 \\ t_6 = \varphi \\ t_4 - l \cdot t_6 - t_7 + l \cdot t_9 = 0 \\ t_7 = 0 \\ t_8 = 0 \end{cases} \Rightarrow \begin{cases} t_1 = 0 \\ t_2 = 0 \\ t_3 = -\varphi \\ t_4 = \frac{7}{2} l \varphi \\ t_5 = 0 \\ t_6 = \varphi \\ t_7 = 0 \\ t_8 = 0 \\ t_9 = -\frac{5}{2} \varphi \end{cases}$$

Si ha quindi che :



Applicando quindi il principio dei lavori virtuali ,  $\sum_{i=1}^n L_i = 0 \Rightarrow \sum_{i=1}^n F_i x \delta_i = 0$  , si ha :

$$+ ql \cdot \frac{l}{2} \varphi + x \cdot \varphi - ql \cdot \frac{5}{2} l \varphi = 0 \quad \Rightarrow \quad x = 2ql^2$$