

ESERCITAZIONE N. 4

di Meccanica Applicata alle Macchine
per gli allievi del Corso di Laurea
in Ingegneria Meccanica
(Anno Accademico 2004 – 2005)

Schematizzare le possibili catene cinematiche rappresentative dei sistemi di seguito riportati, giustificare il criterio di deduzione e calcolarne i gradi di libertà, verificando che essi coincidano con quelli dei corrispondenti sistemi. Da ultimo, dimostrare che il meccanismo di fig. 6 è a vincoli sovrabbondanti.

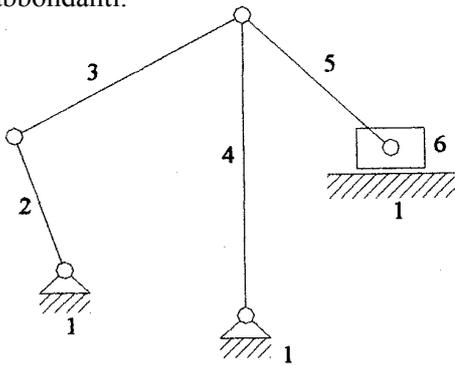


Fig. 1

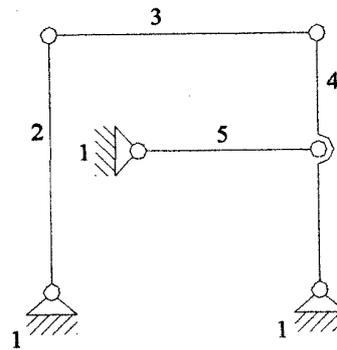


Fig. 2

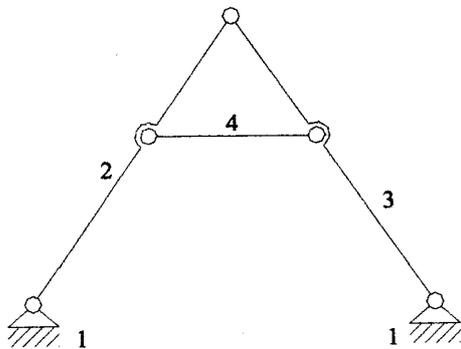


Fig. 3

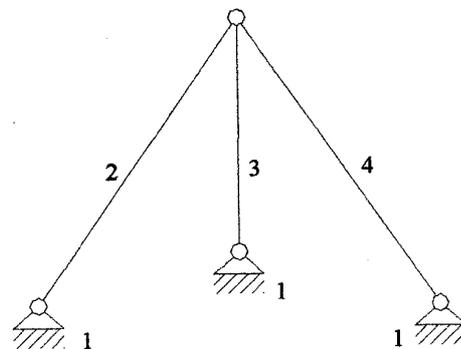


Fig. 4

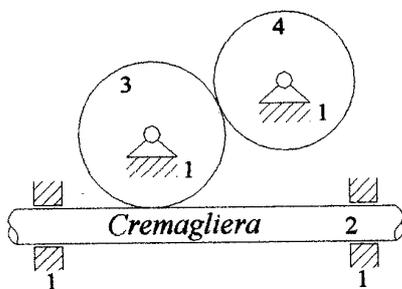


Fig. 5

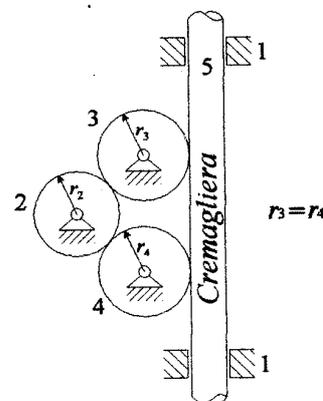


Fig. 6

IL PROFESSORE