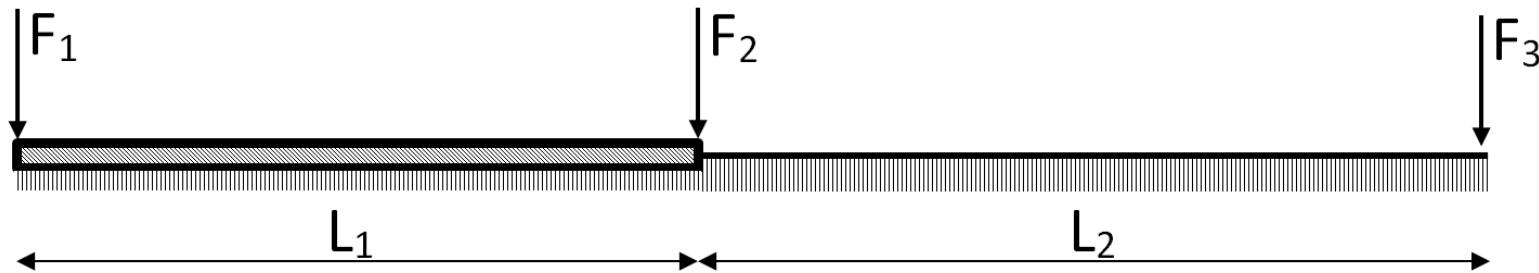

Schema strutturale



Soluzione generale

Si introducono le espressioni generali dei campi di spostamenti relativi ai due tratti del sistema di travi rappresentato sopra.

■ Tratto 1

```
In[1]:= Costantil1 = {A0, A1};  
Base1 = {1, x1};  
w1 = Costantil1.Base1  
  
Out[3]= A0 + A1 x1
```

■ Tratto 2

```
In[4]:= Costanti2 = {B1, B2, B3, B4};
Base2 = {Exp[-α x2] Sin[α x2], Exp[-α x2] Cos[α x2], Exp[α x2] Sin[α x2], Exp[α x2] Cos[α x2]};
w2 = Costanti2.Base2
```

```
Out[6]= B2 e-x2 α Cos[x2 α] + B4 ex2 α Cos[x2 α] + B1 e-x2 α Sin[x2 α] + B3 ex2 α Sin[x2 α]
```

Condizioni globali di equilibrio, condizioni al contorno e di accoppiamento

■ Equazioni globali di equilibrio sul tratto 1

Agli estremi del tratto infinitamente rigido non è possibile esprimere le caratteristiche della sollecitazione (Momento Flettente e Taglio) in funzione delle derivate seconda e terza della linea elastica, in quanto non è definito un numero reale che rappresenti la rigidezza flessionale "EI" di quel tratto. Di conseguenza, le derivate seconda e terza sarebbero nulle, mentre le caratteristiche della sollecitazione non lo sono necessariamente: esse assumono valore reale (non nullo in ragione delle forze nodali effettivamente applicate) e, matematicamente, sono il risultato di un prodotto di una quantità infinitesima (le derivate di ordine superiore di w1) e una infinita (il termine "EI").

Pertanto sul tratto 1 vanno scritte equazioni globali di equilibrio che tengano conto delle azioni e delle reazioni applicate sulla stessa, per effetto della presenza del suolo alla Winkler e del tratto 2.

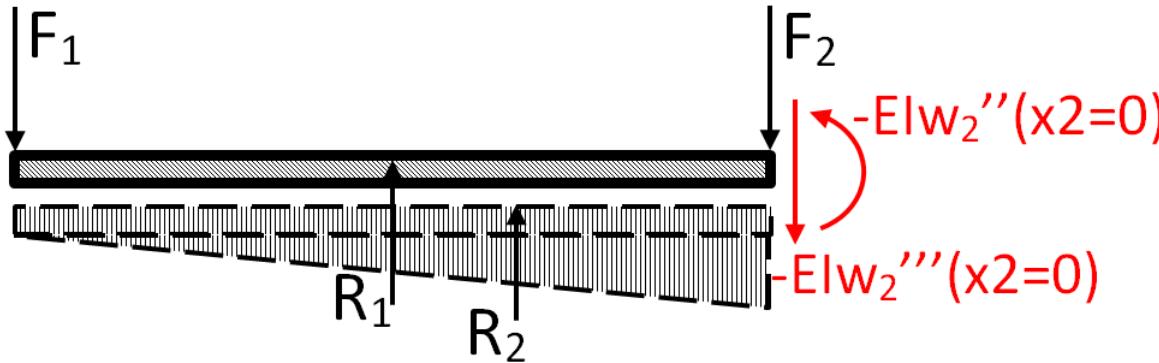


Figura 2: diagramma di corpo libero: azioni e reazioni applicate sul tratto 1.

■ Equilibrio globale del tratto 1

```
In[7]:= R1 = k (w1 /. x1 → 0) L1
R2 = k ((w1 /. x1 → L1) - (w1 /. x1 → 0)) L1 / 2

Out[7]= A0 k L1

Out[8]= 1/2 A1 k L1^2

In[9]:= Eq1 = (-EI D[w2, {x2, 3}] /. x2 → 0) + F1 + F2 - R1 - R2
Eq2 = (-EI D[w2, {x2, 2}] /. x2 → 0) + F1 L1 - R1 L1 / 2 - R2 L1 / 3

Out[9]= F1 + F2 - A0 k L1 - 1/2 A1 k L1^2 - EI (2 B1 α³ + 2 B2 α³ + 2 B3 α³ - 2 B4 α³)

Out[10]= F1 L1 - 1/2 A0 k L1^2 - 1/6 A1 k L1^3 - EI (-2 B1 α² + 2 B3 α²)
```

■ Congruenza tra i tratti 1 e 2

```
In[11]:= Eq3 = (w2 /. x2 → 0) - (w1 /. x1 → L1)
Eq4 = (-D[w2, x2] /. x2 → 0) - (-D[w1, x1] /. x1 → L1)
```

```
Out[11]= -A0 + B2 + B4 - A1 L1
```

```
Out[12]= A1 - B1 α + B2 α - B3 α - B4 α
```

■ Condizioni al contorno (statiche) all'estremo del tratto 2 ($x_2=L_2$)

```
In[13]:= Eq5 = -EI D[w2, {x2, 2}] /. x2 → L2
Eq6 = (-EI D[w2, {x2, 3}] /. x2 → L2) - F3
```

```
Out[13]= -EI (-2 B1 e-L2 α α2 Cos[L2 α] + 2 B3 eL2 α α2 Cos[L2 α] + 2 B2 e-L2 α α2 Sin[L2 α] - 2 B4 eL2 α α2 Sin[L2 α])
```

```
Out[14]= -F3 - EI (2 B1 e-L2 α α3 Cos[L2 α] + 2 B2 e-L2 α α3 Cos[L2 α] + 2 B3 eL2 α α3 Cos[L2 α] -
2 B4 eL2 α α3 Cos[L2 α] + 2 B1 e-L2 α α3 Sin[L2 α] - 2 B2 e-L2 α α3 Sin[L2 α] - 2 B3 eL2 α α3 Sin[L2 α] - 2 B4 eL2 α α3 Sin[L2 α])
```

■ Sistema risolutivo

```
In[15]:= Costanti = Join[Costanti1, Costanti2]
BC = {Eq1, Eq2, Eq3, Eq4, Eq5, Eq6}
```

```
Out[15]= {A0, A1, B1, B2, B3, B4}
```

```
Out[16]= {F1 + F2 - A0 k L1 -  $\frac{1}{2}$  A1 k L12 - EI (2 B1 α3 + 2 B2 α3 + 2 B3 α3 - 2 B4 α3), F1 L1 -  $\frac{1}{2}$  A0 k L12 -  $\frac{1}{6}$  A1 k L13 - EI (-2 B1 α2 + 2 B3 α2), -A0 + B2 + B4 - A1 L1,
A1 - B1 α + B2 α - B3 α - B4 α, -EI (-2 B1 e-L2 α α2 Cos[L2 α] + 2 B3 eL2 α α2 Cos[L2 α] + 2 B2 e-L2 α α2 Sin[L2 α] - 2 B4 eL2 α α2 Sin[L2 α]),
-F3 - EI (2 B1 e-L2 α α3 Cos[L2 α] + 2 B2 e-L2 α α3 Cos[L2 α] + 2 B3 eL2 α α3 Cos[L2 α] - 2 B4 eL2 α α3 Cos[L2 α] +
2 B1 e-L2 α α3 Sin[L2 α] - 2 B2 e-L2 α α3 Sin[L2 α] - 2 B3 eL2 α α3 Sin[L2 α] - 2 B4 eL2 α α3 Sin[L2 α])}
```

```
In[17]:= CostantiSol = FullSimplify[(Solve[BC == 0, Costanti] // Flatten)]
```

```

Out[17]= {A0 →
  - (2 (2 (-2 F1 + F2) k L1^3 α + L1 α (- (2 F1 - F2) k L1^2 + 12 EI (2 F1 + F2) α^2) Cos[2 L2 α] + L1 α (- (2 F1 - F2) k L1^2 - 12 EI (2 F1 + F2) α^2) Cosh[2 L2 α] + 2 F3 Cosh[L2 α] (2 k L1^3 α Cos[L2 α] + 3 (k L1^2 + 4 EI α^2) Sin[L2 α]) + 6 (F3 ((k L1^2 - 4 EI α^2) Cos[L2 α] + 8 EI L1 α^3 Sin[L2 α]) Sinh[L2 α] + 2 EI α^2 ((F1 + F2 - 2 F1 L1^2 α^2) Sin[2 L2 α] - (F1 + F2 + 2 F1 L1^2 α^2) Sinh[2 L2 α])))) / (α (2 k^2 L1^4 - 96 EI^2 α^4 + (k^2 L1^4 - 24 EI k L1^2 α^2 + 48 EI^2 α^4) Cos[2 L2 α] + (k^2 L1^4 + 24 EI k L1^2 α^2 + 48 EI^2 α^4) Cosh[2 L2 α] + 8 EI k L1 α ((-3 + 2 L1^2 α^2) Sin[2 L2 α] + (3 + 2 L1^2 α^2) Sinh[2 L2 α]))),
 A1 → (6 (2 (-F1 + F2) k L1^2 α + α (- (F1 - F2) k L1^2 + 4 EI (F1 + F2) α^2) Cos[2 L2 α] - α ((F1 - F2) k L1^2 + 4 EI (F1 + F2) α^2) Cosh[2 L2 α] + 4 F3 k L1 Cosh[L2 α] (L1 α Cos[L2 α] + Sin[L2 α]) - 8 EI F1 L1 α^4 Sin[2 L2 α] + 4 F3 (k L1 Cos[L2 α] + 4 EI α^3 Sin[L2 α]) Sinh[L2 α] - 8 EI F1 L1 α^4 Sinh[2 L2 α])) / (α (2 k^2 L1^4 - 96 EI^2 α^4 + (k^2 L1^4 - 24 EI k L1^2 α^2 + 48 EI^2 α^4) Cos[2 L2 α] + (k^2 L1^4 + 24 EI k L1^2 α^2 + 48 EI^2 α^4) Cosh[2 L2 α] + 8 EI k L1 α ((-3 + 2 L1^2 α^2) Sin[2 L2 α] + (3 + 2 L1^2 α^2) Sinh[2 L2 α]))),
 B1 → (-e^{L2 α} F3 k L1^2 (k L1^2 - 12 EI α^2) Cos[2 L2 α] + 2 EI α^2 (-3 (F1 - F2) k L1^2 - 12 EI (F1 + F2) α^2 + 24 EI F1 L1 α^3 - e^{2 L2 α} L1 (3 (F1 - F2) k L1 + (F1 - 2 F2) k L1^2 α + 12 EI F1 α^3) + α ((F1 - 2 F2) k L1^3 + 12 EI (F1 + F2) α - 12 EI F1 L1 α^2) Cos[2 L2 α]) - 2 EI L1 α^2 (F2 k L1 (3 - 2 L1 α) + F1 (12 EI α^3 + k L1 (-3 + L1 α))) Sin[2 L2 α] + F3 Sin[L2 α] (-k L1 (k L1^3 + 12 EI α (-2 + L1 α)) Cosh[2 L2 α] + 4 EI α^2 (12 EI α^2 + k L1^2 (3 - 4 L1 α)) Sinh[2 L2 α])) / (2 EI α^3 (2 k^2 L1^4 - 96 EI^2 α^4 + (k^2 L1^4 - 24 EI k L1^2 α^2 + 48 EI^2 α^4) Cos[2 L2 α] + (k^2 L1^4 + 24 EI k L1^2 α^2 + 48 EI^2 α^4) Cosh[2 L2 α] + 8 EI k L1 α ((-3 + 2 L1^2 α^2) Sin[2 L2 α] + (3 + 2 L1^2 α^2) Sinh[2 L2 α]))),
 B2 → (2 EI α^2 (F2 (12 (-1 + e^{2 L2 α}) EI α^2 + k L1^2 (-3 + 2 (2 + e^{2 L2 α}) L1 α)) + F1 (-k L1^2 (-3 + (2 + e^{2 L2 α}) L1 α) + 12 EI α^2 (-1 + e^{2 L2 α} (1 + L1 α))) - L1 (F2 k L1 (3 - 2 L1 α) + F1 (12 EI α^3 + k L1 (-3 + L1 α))) Cos[2 L2 α] + 6 e^{L2 α} F3 (k L1^2 - 4 EI α^2) Sin[2 L2 α] + α (- (F1 - 2 F2) k L1^3 - 12 EI (F1 + F2) α + 12 EI F1 L1 α^2) Sin[2 L2 α]) - F3 Cos[L2 α] (k L1^2 (k L1^2 + 4 EI α^2 (3 - 4 L1 α)) Cosh[2 L2 α] - 12 EI α (4 EI α^3 + k L1 (-2 + L1 α)) Sinh[2 L2 α])) / (2 EI α^3 (2 k^2 L1^4 - 96 EI^2 α^4 + (k^2 L1^4 - 24 EI k L1^2 α^2 + 48 EI^2 α^4) Cos[2 L2 α] + (k^2 L1^4 + 24 EI k L1^2 α^2 + 48 EI^2 α^4) Cosh[2 L2 α] + 8 EI k L1 α ((-3 + 2 L1^2 α^2) Sin[2 L2 α] + (3 + 2 L1^2 α^2) Sinh[2 L2 α])),
 B3 → (e^{-2 L2 α} (4 EI α^2 (-3 e^{2 L2 α} ((F1 - F2) k L1^2 + 4 EI (F1 + F2) α^2 + 8 EI F1 L1 α^3) + L1 (F2 k L1 (3 - 2 L1 α) + F1 (12 EI α^3 + k L1 (-3 + L1 α)))) + e^{L2 α} (-2 F3 k L1^2 (k L1^2 - 12 EI α^2) Cos[2 L2 α] + 4 e^{L2 α} EI α^3 ((- (F1 - 2 F2) k L1^3 + 12 EI (F1 + F2) α + 12 EI F1 L1 α^2) Cos[2 L2 α] + F3 ((1 + e^{2 L2 α}) k^2 L1^4 + 48 (-1 + e^{2 L2 α}) EI^2 α^4 + 8 EI k L1 α (3 - 2 L1^2 α^2 + e^{2 L2 α} (3 + L1 α (3 + 2 L1 α))) Sin[2 L2 α] - 4 e^{L2 α} EI L1 α^2 (3 (F1 - F2) k L1 + (F1 - 2 F2) k L1^2 α + 12 EI F1 α^3) Sin[2 L2 α])))) / (4 EI α^3 (2 k^2 L1^4 - 96 EI^2 α^4 + (k^2 L1^4 - 24 EI k L1^2 α^2 + 48 EI^2 α^4) Cos[2 L2 α] + (k^2 L1^4 + 24 EI k L1^2 α^2 + 48 EI^2 α^4) Cosh[2 L2 α] + 8 EI k L1 α ((-3 + 2 L1^2 α^2) Sin[2 L2 α] + (3 + 2 L1^2 α^2) Sinh[2 L2 α])),
 B4 → (e^{-2 L2 α} (4 EI α^2 (α (- (F1 - 2 F2) k L1^3 - 12 EI (F1 + F2) α + 12 EI F1 L1 α^2) - e^{2 L2 α} L1 (3 (F1 - F2) k L1 + (F1 - 2 F2) k L1^2 α + 12 EI F1 α^3) Cos[2 L2 α] + 6 e^{L2 α} F3 (k L1^2 - 4 EI α^2) Sin[2 L2 α] + e^{2 L2 α} (-3 (F1 - F2) k L1^2 - 2 (F1 - 2 F2) k L1^3 α + 12 EI (F1 + F2) α^2 - α ((- (F1 - 2 F2) k L1^3 + 12 EI (F1 + F2) α + 12 EI F1 L1 α^2) Sin[2 L2 α])) + 2 e^{2 L2 α} F3 Cos[2 L2 α] (k L1^2 (k L1^2 + 4 EI α^2 (3 + 4 L1 α)) Cosh[2 L2 α] + 12 EI α (4 EI α^3 + k L1 (2 + L1 α)) Sinh[2 L2 α])))) / (4 EI α^3 (2 k^2 L1^4 - 96 EI^2 α^4 + (k^2 L1^4 - 24 EI k L1^2 α^2 + 48 EI^2 α^4) Cos[2 L2 α] + (k^2 L1^4 + 24 EI k L1^2 α^2 + 48 EI^2 α^4) Cosh[2 L2 α] + 8 EI k L1 α ((-3 + 2 L1^2 α^2) Sin[2 L2 α] + (3 + 2 L1^2 α^2) Sinh[2 L2 α])))}

```

Linea elastica

```
In[18]:= w1sol = w1 /. Costantisol
w2sol = w2 /. Costantisol

Out[18]= (6 x1 (2 (-F1 + F2) k L1^2 α + α (- (F1 - F2) k L1^2 + 4 EI (F1 + F2) α^2) Cos[2 L2 α] -
α ((F1 - F2) k L1^2 + 4 EI (F1 + F2) α^2) Cosh[2 L2 α] + 4 F3 k L1 Cosh[L2 α] (L1 α Cos[L2 α] + Sin[L2 α]) -
8 EI F1 L1 α^4 Sin[2 L2 α] + 4 F3 (k L1 Cos[L2 α] + 4 EI α^3 Sin[L2 α]) Sinh[L2 α] - 8 EI F1 L1 α^4 Sinh[2 L2 α])) /
(α (2 k^2 L1^4 - 96 EI^2 α^4 + (k^2 L1^4 - 24 EI k L1^2 α^2 + 48 EI^2 α^4) Cos[2 L2 α] + (k^2 L1^4 + 24 EI k L1^2 α^2 + 48 EI^2 α^4) Cosh[2 L2 α] +
8 EI k L1 α ((-3 + 2 L1^2 α^2) Sin[2 L2 α] + (3 + 2 L1^2 α^2) Sinh[2 L2 α]))) -
(2 (2 (-2 F1 + F2) k L1^3 α + L1 α (- (2 F1 - F2) k L1^2 + 12 EI (2 F1 + F2) α^2) Cos[2 L2 α] + L1 α (- (2 F1 - F2) k L1^2 - 12 EI (2 F1 + F2) α^2) Cosh[2 L2 α] +
2 F3 Cosh[L2 α] (2 k L1^3 α Cos[L2 α] + 3 (k L1^2 + 4 EI α^2) Sin[L2 α]) + 6 (F3 ((k L1^2 - 4 EI α^2) Cos[L2 α] + 8 EI L1 α^3 Sin[L2 α]) Sinh[L2 α] +
2 EI α^2 ((F1 + F2 - 2 F1 L1^2 α^2) Sin[2 L2 α] - (F1 + F2 + 2 F1 L1^2 α^2) Sinh[2 L2 α])))) /
(α (2 k^2 L1^4 - 96 EI^2 α^4 + (k^2 L1^4 - 24 EI k L1^2 α^2 + 48 EI^2 α^4) Cos[2 L2 α] + (k^2 L1^4 + 24 EI k L1^2 α^2 + 48 EI^2 α^4) Cosh[2 L2 α] +
8 EI k L1 α ((-3 + 2 L1^2 α^2) Sin[2 L2 α] + (3 + 2 L1^2 α^2) Sinh[2 L2 α])))
```

$$\begin{aligned}
Out[19] = & (\epsilon^{-2 L2 \alpha+x2 \alpha} (4 EI \alpha^2 (-3 \epsilon^{2 L2 \alpha} ((F1 - F2) k L1^2 + 4 EI (F1 + F2) \alpha^2 + 8 EI F1 L1 \alpha^3) + L1 (F2 k L1 (3 - 2 L1 \alpha) + F1 (12 EI \alpha^3 + k L1 (-3 + L1 \alpha)))) + \\
& \epsilon^{L2 \alpha} (-2 F3 k L1^2 (k L1^2 - 12 EI \alpha^2) \cos[L2 \alpha] + 4 \epsilon^{L2 \alpha} EI \alpha^3 ((-F1 - 2 F2) k L1^3 + 12 EI (F1 + F2) \alpha + 12 EI F1 L1 \alpha^2) \cos[2 L2 \alpha] + \\
& F3 ((1 + \epsilon^{2 L2 \alpha}) k^2 L1^4 + 48 (-1 + \epsilon^{2 L2 \alpha}) EI^2 \alpha^4 + 8 EI k L1 \alpha (3 - 2 L1^2 \alpha^2 + \epsilon^{2 L2 \alpha} (3 + L1 \alpha (3 + 2 L1 \alpha))) \sin[L2 \alpha] - \\
& 4 \epsilon^{L2 \alpha} EI L1 \alpha^2 (3 (F1 - F2) k L1 + (F1 - 2 F2) k L1^2 \alpha^2 + 12 EI F1 \alpha^3) \sin[2 L2 \alpha])) \sin[x2 \alpha]) / \\
& (4 EI \alpha^3 (2 k^2 L1^4 - 96 EI^2 \alpha^4 + (k^2 L1^4 - 24 EI k L1^2 \alpha^2 + 48 EI^2 \alpha^4) \cos[2 L2 \alpha] + (k^2 L1^4 + 24 EI k L1^2 \alpha^2 + 48 EI^2 \alpha^4) \cosh[2 L2 \alpha] + \\
& 8 EI k L1 \alpha ((-3 + 2 L1^2 \alpha^2) \sin[2 L2 \alpha] + (3 + 2 L1^2 \alpha^2) \sinh[2 L2 \alpha])) + \\
& (\epsilon^{-x2 \alpha} \sin[x2 \alpha] (-\epsilon^{L2 \alpha} F3 k L1^2 (k L1^2 - 12 EI \alpha^2) \cos[L2 \alpha] + 2 EI \alpha^2 (-3 (F1 - F2) k L1^2 - 12 EI (F1 + F2) \alpha^2 + 24 EI F1 L1 \alpha^3 - \\
& \epsilon^{2 L2 \alpha} L1 (3 (F1 - F2) k L1 + (F1 - 2 F2) k L1^2 \alpha^2 + 12 EI F1 \alpha^3) + \alpha ((F1 - 2 F2) k L1^3 + 12 EI (F1 + F2) \alpha - 12 EI F1 L1 \alpha^2) \cos[2 L2 \alpha]) - \\
& 2 EI L1 \alpha^2 (F2 k L1 (3 - 2 L1 \alpha) + F1 (12 EI \alpha^3 + k L1 (-3 + L1 \alpha))) \sin[2 L2 \alpha] + \\
& F3 \sin[L2 \alpha] (-k L1 (k L1^3 + 12 EI \alpha (-2 + L1 \alpha)) \cosh[L2 \alpha] + 4 EI \alpha^2 (12 EI \alpha^2 + k L1^2 (3 - 4 L1 \alpha)) \sinh[L2 \alpha])) / \\
& (2 EI \alpha^3 (2 k^2 L1^4 - 96 EI^2 \alpha^4 + (k^2 L1^4 - 24 EI k L1^2 \alpha^2 + 48 EI^2 \alpha^4) \cos[2 L2 \alpha] + (k^2 L1^4 + 24 EI k L1^2 \alpha^2 + 48 EI^2 \alpha^4) \cosh[2 L2 \alpha] + \\
& 8 EI k L1 \alpha ((-3 + 2 L1^2 \alpha^2) \sin[2 L2 \alpha] + (3 + 2 L1^2 \alpha^2) \sinh[2 L2 \alpha])) + \\
& (\epsilon^{-x2 \alpha} \cos[x2 \alpha] (2 EI \alpha^2 (F2 (12 (-1 + \epsilon^{2 L2 \alpha}) EI \alpha^2 + k L1^2 (-3 + 2 (2 + \epsilon^{2 L2 \alpha}) L1 \alpha)) + \\
& F1 (-k L1^2 (-3 + (2 + \epsilon^{2 L2 \alpha}) L1 \alpha) + 12 EI \alpha^2 (-1 + \epsilon^{2 L2 \alpha} (1 + L1 \alpha))) - L1 (F2 k L1 (3 - 2 L1 \alpha) + F1 (12 EI \alpha^3 + k L1 (-3 + L1 \alpha))) \cos[2 L2 \alpha] + \\
& 6 \epsilon^{L2 \alpha} F3 (k L1^2 - 4 EI \alpha^2) \sin[L2 \alpha] + \alpha ((-F1 - 2 F2) k L1^3 - 12 EI (F1 + F2) \alpha + 12 EI F1 L1 \alpha^2) \sin[2 L2 \alpha]) - \\
& F3 \cos[L2 \alpha] (k L1^2 (k L1^2 + 4 EI \alpha^2 (3 - 4 L1 \alpha)) \cosh[L2 \alpha] - 12 EI \alpha (4 EI \alpha^3 + k L1 (-2 + L1 \alpha)) \sinh[L2 \alpha])) / \\
& (2 EI \alpha^3 (2 k^2 L1^4 - 96 EI^2 \alpha^4 + (k^2 L1^4 - 24 EI k L1^2 \alpha^2 + 48 EI^2 \alpha^4) \cos[2 L2 \alpha] + (k^2 L1^4 + 24 EI k L1^2 \alpha^2 + 48 EI^2 \alpha^4) \cosh[2 L2 \alpha] + \\
& 8 EI k L1 \alpha ((-3 + 2 L1^2 \alpha^2) \sin[2 L2 \alpha] + (3 + 2 L1^2 \alpha^2) \sinh[2 L2 \alpha])) + \\
& (\epsilon^{-2 L2 \alpha+x2 \alpha} \cos[x2 \alpha] (4 EI \alpha^2 (\alpha ((-F1 - 2 F2) k L1^3 - 12 EI (F1 + F2) \alpha + 12 EI F1 L1 \alpha^2) - \\
& \epsilon^{2 L2 \alpha} L1 (3 (F1 - F2) k L1 + (F1 - 2 F2) k L1^2 \alpha + 12 EI F1 \alpha^3) \cos[2 L2 \alpha] + 6 \epsilon^{L2 \alpha} F3 (k L1^2 - 4 EI \alpha^2) \sin[L2 \alpha] + \epsilon^{2 L2 \alpha} \\
& (-3 (F1 - F2) k L1^2 - 2 (F1 - 2 F2) k L1^3 \alpha + 12 EI (F1 + F2) \alpha^2 - \alpha ((-F1 - 2 F2) k L1^3 + 12 EI (F1 + F2) \alpha + 12 EI F1 L1 \alpha^2) \sin[2 L2 \alpha])) + \\
& 2 \epsilon^{2 L2 \alpha} F3 \cos[L2 \alpha] (k L1^2 (k L1^2 + 4 EI \alpha^2 (3 + 4 L1 \alpha)) \cosh[L2 \alpha] + 12 EI \alpha (4 EI \alpha^3 + k L1 (2 + L1 \alpha)) \sinh[L2 \alpha])) / \\
& (4 EI \alpha^3 (2 k^2 L1^4 - 96 EI^2 \alpha^4 + (k^2 L1^4 - 24 EI k L1^2 \alpha^2 + 48 EI^2 \alpha^4) \cos[2 L2 \alpha] + (k^2 L1^4 + 24 EI k L1^2 \alpha^2 + 48 EI^2 \alpha^4) \cosh[2 L2 \alpha] + \\
& 8 EI k L1 \alpha ((-3 + 2 L1^2 \alpha^2) \sin[2 L2 \alpha] + (3 + 2 L1^2 \alpha^2) \sinh[2 L2 \alpha])))
\end{aligned}$$

Taglio

Sul tratto 1, il taglio V_1 si determina considerando, nella generica sezione di ascissa x_1 , la risultante delle forze applicate alla sua sinistra (Figura 2). Per il tratto 2, invece, il taglio V_2 si ottiene tramite la derivata terza della funzione w_2 .

$$\begin{aligned}
In[20]:= & V1sol = k ((w1sol /. x1 \rightarrow 0) x1 + (w1sol - (w1sol /. x1 \rightarrow 0)) x1 / 2) - F1 \\
& V2sol = -EI D[w2sol, {x2, 3}]
\end{aligned}$$

```

Out[20]= -F1 +
k ((3 x1^2 (2 (-F1 + F2) k L1^2 α + α (- (F1 - F2) k L1^2 + 4 EI (F1 + F2) α^2) Cos[2 L2 α] - α ((F1 - F2) k L1^2 + 4 EI (F1 + F2) α^2) Cosh[2 L2 α] + 4 F3 k L1
Cosh[L2 α] (L1 α Cos[L2 α] + Sin[L2 α]) - 8 EI F1 L1 α^4 Sin[2 L2 α] + 4 F3 (k L1 Cos[L2 α] + 4 EI α^3 Sin[L2 α]) Sinh[L2 α] -
8 EI F1 L1 α^4 Sinh[2 L2 α])) / (α (2 k^2 L1^4 - 96 EI^2 α^4 + (k^2 L1^4 - 24 EI k L1^2 α^2 + 48 EI^2 α^4) Cos[2 L2 α] +
(k^2 L1^4 + 24 EI k L1^2 α^2 + 48 EI^2 α^4) Cosh[2 L2 α] + 8 EI k L1 α ((-3 + 2 L1^2 α^2) Sin[2 L2 α] + (3 + 2 L1^2 α^2) Sinh[2 L2 α])))) -
(2 x1 (2 (-2 F1 + F2) k L1^3 α + L1 α (- (2 F1 - F2) k L1^2 + 12 EI (2 F1 + F2) α^2) Cos[2 L2 α] + L1 α (- (2 F1 - F2) k L1^2 - 12 EI (2 F1 + F2) α^2) Cosh[
2 L2 α] + 2 F3 Cosh[L2 α] (2 k L1^3 α Cos[L2 α] + 3 (k L1^2 + 4 EI α^2) Sin[2 L2 α]) + 6 (F3 ((k L1^2 - 4 EI α^2) Cos[2 L2 α] + 8 EI L1 α^3 Sin[2 L2 α]) -
Sinh[2 L2 α] + 2 EI α^2 ((F1 + F2 - 2 F1 L1^2 α^2) Sin[2 L2 α] - (F1 + F2 + 2 F1 L1^2 α^2) Sinh[2 L2 α)))))) /
(α (2 k^2 L1^4 - 96 EI^2 α^4 + (k^2 L1^4 - 24 EI k L1^2 α^2 + 48 EI^2 α^4) Cos[2 L2 α] + (k^2 L1^4 + 24 EI k L1^2 α^2 + 48 EI^2 α^4) Cosh[2 L2 α] +
8 EI k L1 α ((-3 + 2 L1^2 α^2) Sin[2 L2 α] + (3 + 2 L1^2 α^2) Sinh[2 L2 α]))))

Out[21]= -EI ((e^-2 L2 α+x2 α Cos[x2 α]
(4 EI α^2 (-3 e^2 L2 α ((F1 - F2) k L1^2 + 4 EI (F1 + F2) α^2 + 8 EI F1 L1 α^3) + L1 (F2 k L1 (3 - 2 L1 α) + F1 (12 EI α^3 + k L1 (-3 + L1 α))) ) + e^L2 α (-2 F3 k L1^2 (k L1^2 - 12 EI α^2) Cos[2 L2 α] + 4 e^L2 α EI α^3 (- (F1 - 2 F2) k L1^3 + 12 EI (F1 + F2) α + 12 EI F1 L1 α^2) Cos[2 L2 α] +
F3 ((1 + e^2 L2 α) k^2 L1^4 + 48 (-1 + e^2 L2 α) EI^2 α^4 + 8 EI k L1 α (3 - 2 L1^2 α^2 + e^2 L2 α (3 + L1 α (3 + 2 L1 α))) ) Sin[2 L2 α] -
4 e^L2 α EI L1 α^2 (3 (F1 - F2) k L1 + (F1 - 2 F2) k L1^2 α + 12 EI F1 α^3) Sin[2 L2 α])) ) /
(2 EI (2 k^2 L1^4 - 96 EI^2 α^4 + (k^2 L1^4 - 24 EI k L1^2 α^2 + 48 EI^2 α^4) Cos[2 L2 α] + (k^2 L1^4 + 24 EI k L1^2 α^2 + 48 EI^2 α^4) Cosh[2 L2 α] +
8 EI k L1 α ((-3 + 2 L1^2 α^2) Sin[2 L2 α] + (3 + 2 L1^2 α^2) Sinh[2 L2 α])) ) -
(e^-2 L2 α+x2 α (4 EI α^2 (-3 e^2 L2 α ((F1 - F2) k L1^2 + 4 EI (F1 + F2) α^2 + 8 EI F1 L1 α^3) + L1 (F2 k L1 (3 - 2 L1 α) + F1 (12 EI α^3 + k L1 (-3 + L1 α))) ) + e^L2 α (-2 F3 k L1^2 (k L1^2 - 12 EI α^2) Cos[2 L2 α] + 4 e^L2 α EI α^3 (- (F1 - 2 F2) k L1^3 + 12 EI (F1 + F2) α + 12 EI F1 L1 α^2) Cos[2 L2 α] +
F3 ((1 + e^2 L2 α) k^2 L1^4 + 48 (-1 + e^2 L2 α) EI^2 α^4 + 8 EI k L1 α (3 - 2 L1^2 α^2 + e^2 L2 α (3 + L1 α (3 + 2 L1 α))) ) Sin[2 L2 α] -
4 e^L2 α EI L1 α^2 (3 (F1 - F2) k L1 + (F1 - 2 F2) k L1^2 α + 12 EI F1 α^3) Sin[2 L2 α])) ) Sin[x2 α]) /
(2 EI (2 k^2 L1^4 - 96 EI^2 α^4 + (k^2 L1^4 - 24 EI k L1^2 α^2 + 48 EI^2 α^4) Cos[2 L2 α] + (k^2 L1^4 + 24 EI k L1^2 α^2 + 48 EI^2 α^4) Cosh[2 L2 α] +
8 EI k L1 α ((-3 + 2 L1^2 α^2) Sin[2 L2 α] + (3 + 2 L1^2 α^2) Sinh[2 L2 α])) ) +
(e^-x2 α Cos[x2 α] (-e^L2 α F3 k L1^2 (k L1^2 - 12 EI α^2) Cos[2 L2 α] + 2 EI α^2 (-3 (F1 - F2) k L1^2 - 12 EI (F1 + F2) α^2 + 24 EI F1 L1 α^3 -
e^2 L2 α L1 (3 (F1 - F2) k L1 + (F1 - 2 F2) k L1^2 α + 12 EI F1 α^3) + α ((F1 - 2 F2) k L1^3 + 12 EI (F1 + F2) α - 12 EI F1 L1 α^2) Cos[2 L2 α]) -
2 EI L1 α^2 (F2 k L1 (3 - 2 L1 α) + F1 (12 EI α^3 + k L1 (-3 + L1 α))) Sin[2 L2 α] +
F3 Sin[2 L2 α] (-k L1 (k L1^3 + 12 EI α (-2 + L1 α)) Cosh[2 L2 α] + 4 EI α^2 (12 EI α^2 + k L1^2 (3 - 4 L1 α)) Sinh[2 L2 α])) ) /
(EI (2 k^2 L1^4 - 96 EI^2 α^4 + (k^2 L1^4 - 24 EI k L1^2 α^2 + 48 EI^2 α^4) Cos[2 L2 α] + (k^2 L1^4 + 24 EI k L1^2 α^2 + 48 EI^2 α^4) Cosh[2 L2 α] +
8 EI k L1 α ((-3 + 2 L1^2 α^2) Sin[2 L2 α] + (3 + 2 L1^2 α^2) Sinh[2 L2 α])) ) +
(e^-x2 α Sin[x2 α] (-e^L2 α F3 k L1^2 (k L1^2 - 12 EI α^2) Cos[2 L2 α] + 2 EI α^2 (-3 (F1 - F2) k L1^2 - 12 EI (F1 + F2) α^2 + 24 EI F1 L1 α^3 -
e^2 L2 α L1 (3 (F1 - F2) k L1 + (F1 - 2 F2) k L1^2 α + 12 EI F1 α^3) + α ((F1 - 2 F2) k L1^3 + 12 EI (F1 + F2) α - 12 EI F1 L1 α^2) Cos[2 L2 α]) -
2 EI L1 α^2 (F2 k L1 (3 - 2 L1 α) + F1 (12 EI α^3 + k L1 (-3 + L1 α))) Sin[2 L2 α] +
F3 Sin[2 L2 α] (-k L1 (k L1^3 + 12 EI α (-2 + L1 α)) Cosh[2 L2 α] + 4 EI α^2 (12 EI α^2 + k L1^2 (3 - 4 L1 α)) Sinh[2 L2 α])) ) /
(EI (2 k^2 L1^4 - 96 EI^2 α^4 + (k^2 L1^4 - 24 EI k L1^2 α^2 + 48 EI^2 α^4) Cos[2 L2 α] + (k^2 L1^4 + 24 EI k L1^2 α^2 + 48 EI^2 α^4) Cosh[2 L2 α] +

```

$$\begin{aligned}
& 8 EI k L1 \alpha ((-3 + 2 L1^2 \alpha^2) \sin[2 L2 \alpha] + (3 + 2 L1^2 \alpha^2) \sinh[2 L2 \alpha])) + \\
& (e^{-x2 \alpha} \cos[x2 \alpha] (2 EI \alpha^2 (F2 (12 (-1 + e^{2 L2 \alpha}) EI \alpha^2 + k L1^2 (-3 + 2 (2 + e^{2 L2 \alpha}) L1 \alpha)) + \\
& F1 (-k L1^2 (-3 + (2 + e^{2 L2 \alpha}) L1 \alpha) + 12 EI \alpha^2 (-1 + e^{2 L2 \alpha} (1 + L1 \alpha))) - L1 (F2 k L1 (3 - 2 L1 \alpha) + F1 (12 EI \alpha^3 + k L1 (-3 + L1 \alpha))) \\
& \cos[2 L2 \alpha] + 6 e^{L2 \alpha} F3 (k L1^2 - 4 EI \alpha^2) \sin[L2 \alpha] + \alpha (- (F1 - 2 F2) k L1^3 - 12 EI (F1 + F2) \alpha + 12 EI F1 L1 \alpha^2) \sin[2 L2 \alpha]) - \\
& F3 \cos[L2 \alpha] (k L1^2 (k L1^2 + 4 EI \alpha^2 (3 - 4 L1 \alpha)) \cosh[L2 \alpha] - 12 EI \alpha (4 EI \alpha^3 + k L1 (-2 + L1 \alpha)) \sinh[L2 \alpha])) / \\
& (EI (2 k^2 L1^4 - 96 EI^2 \alpha^4 + (k^2 L1^4 - 24 EI k L1^2 \alpha^2 + 48 EI^2 \alpha^4) \cos[2 L2 \alpha] + (k^2 L1^4 + 24 EI k L1^2 \alpha^2 + 48 EI^2 \alpha^4) \cosh[2 L2 \alpha] + \\
& 8 EI k L1 \alpha ((-3 + 2 L1^2 \alpha^2) \sin[2 L2 \alpha] + (3 + 2 L1^2 \alpha^2) \sinh[2 L2 \alpha])))) - \\
& (e^{-x2 \alpha} \sin[x2 \alpha] (2 EI \alpha^2 (F2 (12 (-1 + e^{2 L2 \alpha}) EI \alpha^2 + k L1^2 (-3 + 2 (2 + e^{2 L2 \alpha}) L1 \alpha)) + \\
& F1 (-k L1^2 (-3 + (2 + e^{2 L2 \alpha}) L1 \alpha) + 12 EI \alpha^2 (-1 + e^{2 L2 \alpha} (1 + L1 \alpha))) - L1 (F2 k L1 (3 - 2 L1 \alpha) + F1 (12 EI \alpha^3 + k L1 (-3 + L1 \alpha))) \\
& \cos[2 L2 \alpha] + 6 e^{L2 \alpha} F3 (k L1^2 - 4 EI \alpha^2) \sin[L2 \alpha] + \alpha (- (F1 - 2 F2) k L1^3 - 12 EI (F1 + F2) \alpha + 12 EI F1 L1 \alpha^2) \sin[2 L2 \alpha]) - \\
& F3 \cos[L2 \alpha] (k L1^2 (k L1^2 + 4 EI \alpha^2 (3 - 4 L1 \alpha)) \cosh[L2 \alpha] - 12 EI \alpha (4 EI \alpha^3 + k L1 (-2 + L1 \alpha)) \sinh[L2 \alpha])) / \\
& (EI (2 k^2 L1^4 - 96 EI^2 \alpha^4 + (k^2 L1^4 - 24 EI k L1^2 \alpha^2 + 48 EI^2 \alpha^4) \cos[2 L2 \alpha] + (k^2 L1^4 + 24 EI k L1^2 \alpha^2 + 48 EI^2 \alpha^4) \cosh[2 L2 \alpha] + \\
& 8 EI k L1 \alpha ((-3 + 2 L1^2 \alpha^2) \sin[2 L2 \alpha] + (3 + 2 L1^2 \alpha^2) \sinh[2 L2 \alpha])))) - \\
& (e^{-2 L2 \alpha+x2 \alpha} \cos[x2 \alpha] (4 EI \alpha^2 (\alpha (- (F1 - 2 F2) k L1^3 - 12 EI (F1 + F2) \alpha + 12 EI F1 L1 \alpha^2) - \\
& e^{2 L2 \alpha} L1 (3 (F1 - F2) k L1 + (F1 - 2 F2) k L1^2 \alpha + 12 EI F1 \alpha^3) \cos[2 L2 \alpha] + 6 e^{L2 \alpha} F3 (k L1^2 - 4 EI \alpha^2) \sin[L2 \alpha] + e^{2 L2 \alpha} \\
& (-3 (F1 - F2) k L1^2 - 2 (F1 - 2 F2) k L1^3 \alpha + 12 EI (F1 + F2) \alpha^2 - \alpha (- (F1 - 2 F2) k L1^3 + 12 EI (F1 + F2) \alpha + 12 EI F1 L1 \alpha^2) \sin[2 L2 \alpha])) + \\
& 2 e^{2 L2 \alpha} F3 \cos[L2 \alpha] (k L1^2 (k L1^2 + 4 EI \alpha^2 (3 + 4 L1 \alpha)) \cosh[L2 \alpha] + 12 EI \alpha (4 EI \alpha^3 + k L1 (2 + L1 \alpha)) \sinh[L2 \alpha])) / \\
& (2 EI (2 k^2 L1^4 - 96 EI^2 \alpha^4 + (k^2 L1^4 - 24 EI k L1^2 \alpha^2 + 48 EI^2 \alpha^4) \cos[2 L2 \alpha] + (k^2 L1^4 + 24 EI k L1^2 \alpha^2 + 48 EI^2 \alpha^4) \cosh[2 L2 \alpha] + \\
& 8 EI k L1 \alpha ((-3 + 2 L1^2 \alpha^2) \sin[2 L2 \alpha] + (3 + 2 L1^2 \alpha^2) \sinh[2 L2 \alpha])))) - \\
& (e^{-2 L2 \alpha+x2 \alpha} \sin[x2 \alpha] (4 EI \alpha^2 (\alpha (- (F1 - 2 F2) k L1^3 - 12 EI (F1 + F2) \alpha + 12 EI F1 L1 \alpha^2) - \\
& e^{2 L2 \alpha} L1 (3 (F1 - F2) k L1 + (F1 - 2 F2) k L1^2 \alpha + 12 EI F1 \alpha^3) \cos[2 L2 \alpha] + 6 e^{L2 \alpha} F3 (k L1^2 - 4 EI \alpha^2) \sin[L2 \alpha] + e^{2 L2 \alpha} \\
& (-3 (F1 - F2) k L1^2 - 2 (F1 - 2 F2) k L1^3 \alpha + 12 EI (F1 + F2) \alpha^2 - \alpha (- (F1 - 2 F2) k L1^3 + 12 EI (F1 + F2) \alpha + 12 EI F1 L1 \alpha^2) \sin[2 L2 \alpha])) + \\
& 2 e^{2 L2 \alpha} F3 \cos[L2 \alpha] (k L1^2 (k L1^2 + 4 EI \alpha^2 (3 + 4 L1 \alpha)) \cosh[L2 \alpha] + 12 EI \alpha (4 EI \alpha^3 + k L1 (2 + L1 \alpha)) \sinh[L2 \alpha])) / \\
& (2 EI (2 k^2 L1^4 - 96 EI^2 \alpha^4 + (k^2 L1^4 - 24 EI k L1^2 \alpha^2 + 48 EI^2 \alpha^4) \cos[2 L2 \alpha] + (k^2 L1^4 + 24 EI k L1^2 \alpha^2 + 48 EI^2 \alpha^4) \cosh[2 L2 \alpha] + \\
& 8 EI k L1 \alpha ((-3 + 2 L1^2 \alpha^2) \sin[2 L2 \alpha] + (3 + 2 L1^2 \alpha^2) \sinh[2 L2 \alpha]))))
\end{aligned}$$

Momento flettente

Similmente, sul tratto 1, il momento flettente M_1 si determina considerando, nella generica sezione di ascissa x_1 , il momento risultante delle forze applicate alla sua sinistra (Figura 2). Per il tratto 2, invece, il momento flettente M_2 si ottiene tramite la derivata seconda della funzione w_2 .

```
In[22]:= M1sol = k ((w1sol /. x1 -> 0) x1^2/2 + (w1sol - (w1sol /. x1 -> 0)) x1^2/6) - F1 x1
M2sol = -EI D[w2sol, {x2, 2}]

General::spell1 : Possible spelling error: new symbol name "M1sol" is similar to existing symbol "V1sol". More...

Out[22]= -F1 x1 +
k ((x1^3 (2 (-F1 + F2) k L1^2 α + α (- (F1 - F2) k L1^2 + 4 EI (F1 + F2) α^2) Cos[2 L2 α] - α ((F1 - F2) k L1^2 + 4 EI (F1 + F2) α^2) Cosh[2 L2 α] + 4 F3 k L1
Cosh[L2 α] (L1 α Cos[L2 α] + Sin[L2 α]) - 8 EI F1 L1 α^4 Sin[2 L2 α] + 4 F3 (k L1 Cos[L2 α] + 4 EI α^3 Sin[L2 α]) Sinh[L2 α] -
8 EI F1 L1 α^4 Sinh[2 L2 α])) / (α (2 k^2 L1^4 - 96 EI^2 α^4 + (k^2 L1^4 - 24 EI k L1^2 α^2 + 48 EI^2 α^4) Cos[2 L2 α] +
(k^2 L1^4 + 24 EI k L1^2 α^2 + 48 EI^2 α^4) Cosh[2 L2 α] + 8 EI k L1 α ((-3 + 2 L1^2 α^2) Sin[2 L2 α] + (3 + 2 L1^2 α^2) Sinh[2 L2 α])) ) -
(x1^2 (2 (-2 F1 + F2) k L1^3 α + L1 α (- (2 F1 - F2) k L1^2 + 12 EI (2 F1 + F2) α^2) Cos[2 L2 α] + L1 α (- (2 F1 - F2) k L1^2 - 12 EI (2 F1 + F2) α^2) Cosh[
2 L2 α] + 2 F3 Cosh[L2 α] (2 k L1^3 α Cos[L2 α] + 3 (k L1^2 + 4 EI α^2) Sin[L2 α]) + 6 (F3 ((k L1^2 - 4 EI α^2) Cos[L2 α] + 8 EI L1 α^3 Sin[L2 α])
Sinh[L2 α] + 2 EI α^2 ((F1 + F2 - 2 F1 L1^2 α^2) Sin[2 L2 α] - (F1 + F2 + 2 F1 L1^2 α^2) Sinh[2 L2 α])))) /
(α (2 k^2 L1^4 - 96 EI^2 α^4 + (k^2 L1^4 - 24 EI k L1^2 α^2 + 48 EI^2 α^4) Cos[2 L2 α] + (k^2 L1^4 + 24 EI k L1^2 α^2 + 48 EI^2 α^4) Cosh[2 L2 α] +
8 EI k L1 α ((-3 + 2 L1^2 α^2) Sin[2 L2 α] + (3 + 2 L1^2 α^2) Sinh[2 L2 α]))))

General::spell1 : Possible spelling error: new symbol name "M2sol" is similar to existing symbol "V2sol". More...
```

```

Out[23]= -EI ((e^-2 L2 α+x2 α) Cos[x2 α]
(4 EI α^2 (-3 e^2 L2 α ((F1 - F2) k L1^2 + 4 EI (F1 + F2) α^2 + 8 EI F1 L1 α^3) + L1 (F2 k L1 (3 - 2 L1 α) + F1 (12 EI α^3 + k L1 (-3 + L1 α))) ) +
e^L2 α (-2 F3 k L1^2 (k L1^2 - 12 EI α^2) Cos[L2 α] + 4 e^L2 α EI α^3 (- (F1 - 2 F2) k L1^3 + 12 EI (F1 + F2) α + 12 EI F1 L1 α^2) Cos[2 L2 α] +
F3 ((1 + e^2 L2 α) k^2 L1^4 + 48 (-1 + e^2 L2 α) EI^2 α^4 + 8 EI k L1 α (3 - 2 L1^2 α^2 + e^2 L2 α (3 + L1 α (3 + 2 L1 α)))) Sin[L2 α] -
4 e^L2 α EI L1 α^2 (3 (F1 - F2) k L1 + (F1 - 2 F2) k L1^2 α + 12 EI F1 α^3) Sin[2 L2 α])) ) /
(2 EI α (2 k^2 L1^4 - 96 EI^2 α^4 + (k^2 L1^4 - 24 EI k L1^2 α^2 + 48 EI^2 α^4) Cos[2 L2 α] + (k^2 L1^4 + 24 EI k L1^2 α^2 + 48 EI^2 α^4) Cosh[2 L2 α] +
8 EI k L1 α ((-3 + 2 L1^2 α^2) Sin[2 L2 α] + (3 + 2 L1^2 α^2) Sinh[2 L2 α])) ) -
(e^-x2 α Cos[x2 α] (-e^L2 α F3 k L1^2 (k L1^2 - 12 EI α^2) Cos[L2 α] + 2 EI α^2 (-3 (F1 - F2) k L1^2 - 12 EI (F1 + F2) α^2 + 24 EI F1 L1 α^3 -
e^2 L2 α L1 (3 (F1 - F2) k L1 + (F1 - 2 F2) k L1^2 α + 12 EI F1 α^3) + α ((F1 - 2 F2) k L1^3 + 12 EI (F1 + F2) α - 12 EI F1 L1 α^2) Cos[2 L2 α]) -
2 EI L1 α^2 (F2 k L1 (3 - 2 L1 α) + F1 (12 EI α^3 + k L1 (-3 + L1 α))) Sin[2 L2 α] +
F3 Sin[L2 α] (-k L1 (k L1^3 + 12 EI α (-2 + L1 α)) Cosh[L2 α] + 4 EI α^2 (12 EI α^2 + k L1^2 (3 - 4 L1 α)) Sinh[L2 α])) ) /
(EI α (2 k^2 L1^4 - 96 EI^2 α^4 + (k^2 L1^4 - 24 EI k L1^2 α^2 + 48 EI^2 α^4) Cos[2 L2 α] + (k^2 L1^4 + 24 EI k L1^2 α^2 + 48 EI^2 α^4) Cosh[2 L2 α] +
8 EI k L1 α ((-3 + 2 L1^2 α^2) Sin[2 L2 α] + (3 + 2 L1^2 α^2) Sinh[2 L2 α])) ) +
(e^-x2 α Sin[x2 α] (2 EI α^2 (F2 (12 (-1 + e^2 L2 α) EI α^2 + k L1^2 (-3 + 2 (2 + e^2 L2 α) L1 α)) +
F1 (-k L1^2 (-3 + (2 + e^2 L2 α) L1 α) + 12 EI α^2 (-1 + e^2 L2 α (1 + L1 α))) - L1 (F2 k L1 (3 - 2 L1 α) + F1 (12 EI α^3 + k L1 (-3 + L1 α))) -
Cos[2 L2 α] + 6 e^L2 α F3 (k L1^2 - 4 EI α^2) Sin[L2 α] + α (- (F1 - 2 F2) k L1^3 - 12 EI (F1 + F2) α + 12 EI F1 L1 α^2) Sin[2 L2 α]) -
F3 Cos[L2 α] (k L1^2 (k L1^2 + 4 EI α^2 (3 - 4 L1 α)) Cosh[L2 α] - 12 EI α (4 EI α^3 + k L1 (-2 + L1 α)) Sinh[L2 α])) ) /
(EI α (2 k^2 L1^4 - 96 EI^2 α^4 + (k^2 L1^4 - 24 EI k L1^2 α^2 + 48 EI^2 α^4) Cos[2 L2 α] + (k^2 L1^4 + 24 EI k L1^2 α^2 + 48 EI^2 α^4) Cosh[2 L2 α] +
8 EI k L1 α ((-3 + 2 L1^2 α^2) Sin[2 L2 α] + (3 + 2 L1^2 α^2) Sinh[2 L2 α])) ) -
(e^-2 L2 α+x2 α Sin[x2 α] (4 EI α^2 (α ((F1 - 2 F2) k L1^3 - 12 EI (F1 + F2) α + 12 EI F1 L1 α^2) -
e^2 L2 α L1 (3 (F1 - F2) k L1 + (F1 - 2 F2) k L1^2 α + 12 EI F1 α^3) Cos[2 L2 α] + 6 e^L2 α F3 (k L1^2 - 4 EI α^2) Sin[L2 α] + e^2 L2 α
(-3 (F1 - F2) k L1^2 - 2 (F1 - 2 F2) k L1^3 α + 12 EI (F1 + F2) α^2 - α ((F1 - 2 F2) k L1^3 + 12 EI (F1 + F2) α + 12 EI F1 L1 α^2) Sin[2 L2 α])) ) +
2 e^2 L2 α F3 Cos[L2 α] (k L1^2 (k L1^2 + 4 EI α^2 (3 + 4 L1 α)) Cosh[L2 α] + 12 EI α (4 EI α^3 + k L1 (2 + L1 α)) Sinh[L2 α])) ) /
(2 EI α (2 k^2 L1^4 - 96 EI^2 α^4 + (k^2 L1^4 - 24 EI k L1^2 α^2 + 48 EI^2 α^4) Cos[2 L2 α] + (k^2 L1^4 + 24 EI k L1^2 α^2 + 48 EI^2 α^4) Cosh[2 L2 α] +
8 EI k L1 α ((-3 + 2 L1^2 α^2) Sin[2 L2 α] + (3 + 2 L1^2 α^2) Sinh[2 L2 α])) )

```

Esempi

■ 1°Caso: $L_2 = \lambda/8$

```
In[24]:= L1num = 4000;
L2num = 6000;
F1num = 500000;
F2num = 1000000;
F3num = 500000;
k0num = 0.01;
bnum = 1000;
hnum = 1504.58;
Ecnum = 30000;
EInum = Ecnum bnum hnum^3 / 12;
knum = k0num bnum;
αnum = (knum / EInum / 4) ^ .25
λnum = 2 Pi / αnum

Out[35]= 0.0001309

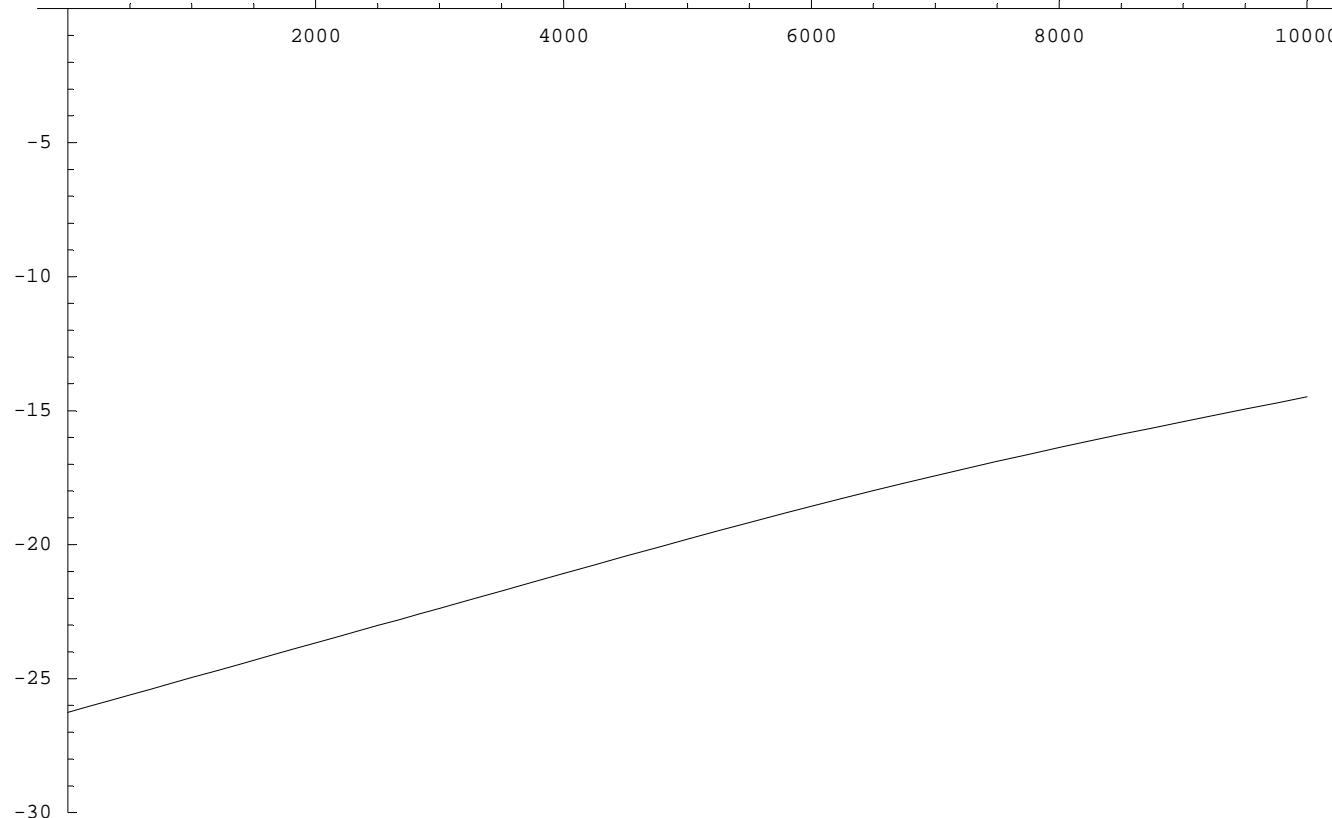
Out[36]= 48000.

In[37]:= w1solNum = w1sol /. {L1 -> L1num, L2 -> L2num, F1 -> F1num, F2 -> F2num, F3 -> F3num, EI -> EInum, k -> knum, α -> αnum}
w2solNum = w2sol /. {L1 -> L1num, L2 -> L2num, F1 -> F1num, F2 -> F2num, F3 -> F3num, EI -> EInum, k -> knum, α -> αnum}

Out[37]= 26.2563 - 0.00129444 x1

Out[38]= 21.3858 e-1.5708+0.0001309 x2 Cos[0.0001309 x2] + 16.6328 e-0.0001309 x2 Cos[0.0001309 x2] +
5.83777 e-1.5708+0.0001309 x2 Sin[0.0001309 x2] + 1.08479 e-0.0001309 x2 Sin[0.0001309 x2]
```

```
In[39]:= Show[Plot[-w1solNum, {x1, 0, L1num}, PlotRange -> {-30, 0}],
  Plot[-w2solNum /. x2 -> x - L1num, {x, L1num, L2num + L1num}, PlotRange -> {-30, 0}]]
```



```
Out[39]= - Graphics -
```

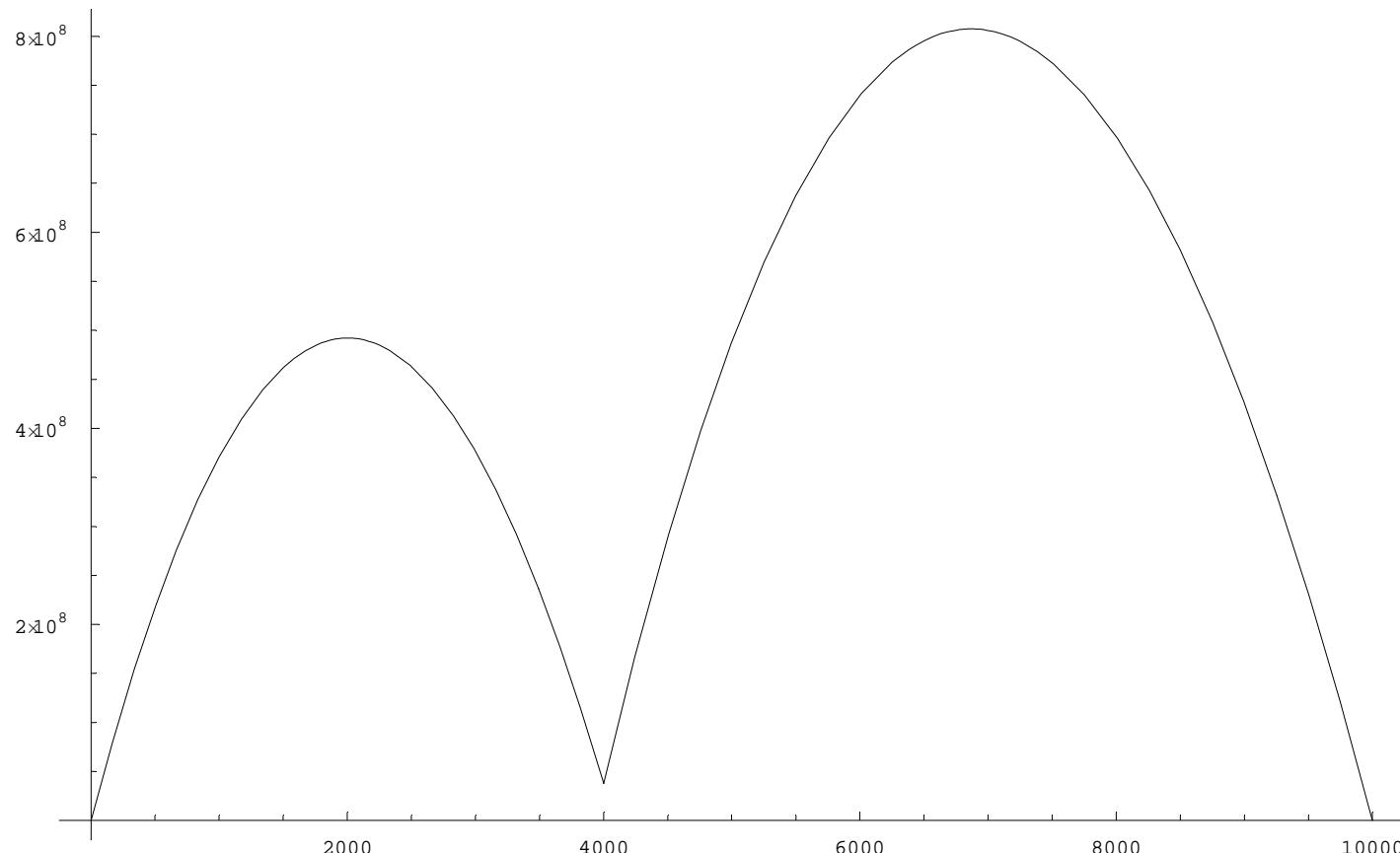
Figura 3: linea elastica del sistema di travi.

```
In[40]:= M1solNum = M1sol /. {L1 -> L1num, L2 -> L2num, F1 -> F1num, F2 -> F2num, F3 -> F3num, EI -> EInum, k -> knum, \[alpha] -> \[alpha]num}
M2solNum = M2sol /. {L1 -> L1num, L2 -> L2num, F1 -> F1num, F2 -> F2num, F3 -> F3num, EI -> EInum, k -> knum, \[alpha] -> \[alpha]num}

Out[40]= -500000 x1 + 10. (13.1281 x12 - 0.00021574 x13)

Out[41]= -8.51502×1015 (2.00057×10-7 e-1.5708+0.0001309 x2 Cos[0.0001309 x2] - 3.71752×10-8 e-0.0001309 x2 Cos[0.0001309 x2] -
7.3288×10-7 e-1.5708+0.0001309 x2 Sin[0.0001309 x2] + 5.69997×10-7 e-0.0001309 x2 Sin[0.0001309 x2])
```

```
In[42]:= Show[Plot[-M1solNum, {x1, 0, L1num}], Plot[-M2solNum /. x2 -> x - L1num, {x, L1num, L2num + L1num}]]
```



```
Out[42]= - Graphics -
```

Figura 4: linea elastica del sistema di travi.

Osservazioni: il caso di $L_2=\lambda/8$ determina un comportamento sostanzialmente assimilabile a quello di un'unica trave rigida: si osserva, infatti, che la linea elastica è sostanzialmente rappresentata da un segmento di retta (Figura 3).

■ 2° Caso: $L = \lambda/2$

```
In[79]:= L1num = 4000;
L2num = 24000;
F1num = 500000;
F2num = 1000000;
F3num = 500000;
k0num = 0.01;
bnum = 1000;
hnum = 1504.58;
Ecnum = 30000;
EInum = Ecnum bnum hnum^3 / 12;
knum = k0num bnum;
αnum = (knum / EInum / 4) ^ .25
λnum = 2 Pi / αnum

Out[90]= 0.0001309

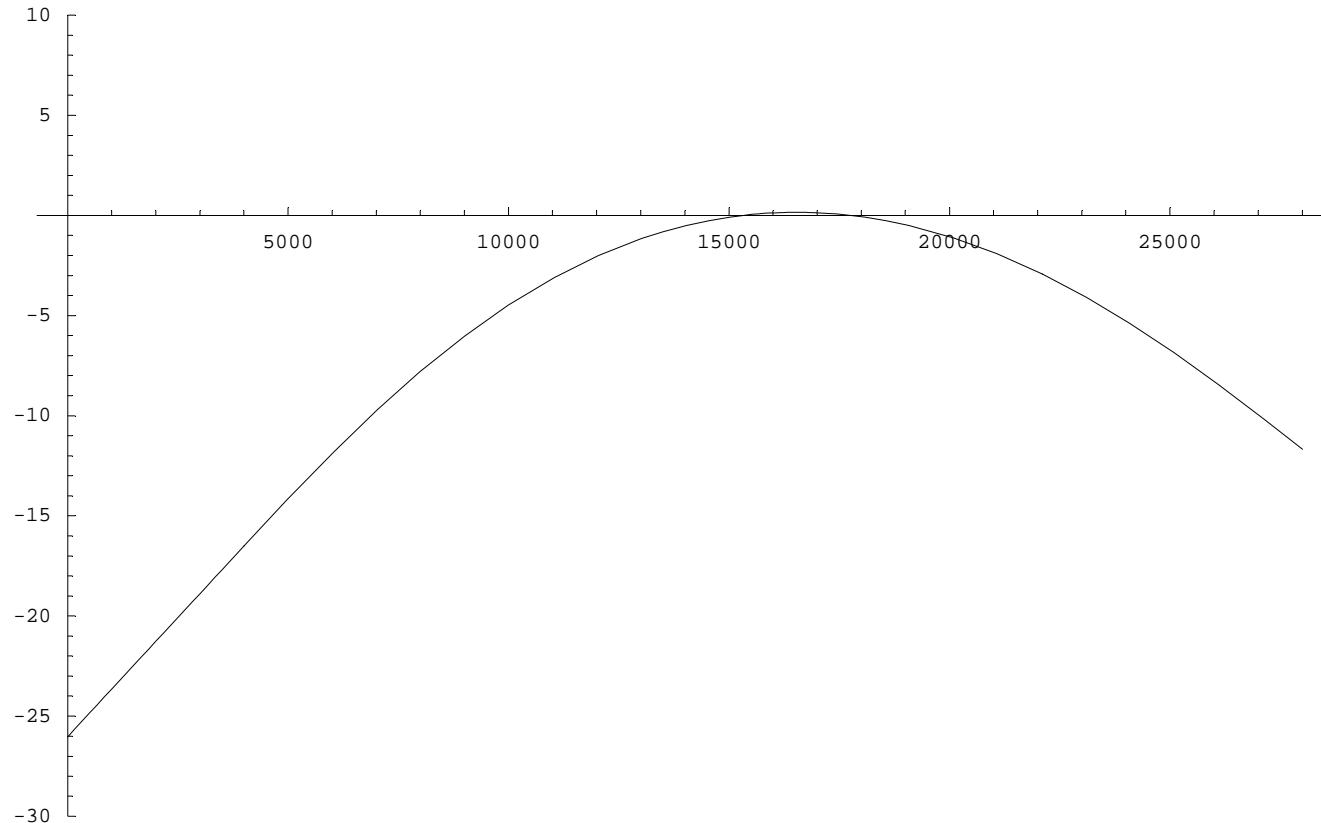
Out[91]= 48000.

In[92]:= w1solNum = w1sol /. {L1 -> L1num, L2 -> L2num, F1 -> F1num, F2 -> F2num, F3 -> F3num, EI -> EInum, k -> knum, α -> αnum}
w2solNum = w2sol /. {L1 -> L1num, L2 -> L2num, F1 -> F1num, F2 -> F2num, F3 -> F3num, EI -> EInum, k -> knum, α -> αnum}

Out[92]= 26.029 - 0.00237905 x1

Out[93]= -287.039 e^-6.28318+0.0001309 x2 Cos[0.0001309 x2] + 17.0488 e^-0.0001309 x2 Cos[0.0001309 x2] -
0.588433 e^-6.28318+0.0001309 x2 Sin[0.0001309 x2] - 0.588641 e^-0.0001309 x2 Sin[0.0001309 x2]
```

```
In[94]:= Show[Plot[-w1solNum, {x1, 0, L1num}, PlotRange -> {-30, 10}],
  Plot[-w2solNum /. x2 -> x - L1num, {x, L1num, L2num + L1num}, PlotRange -> {-30, 10}]]
```



```
Out[94]= - Graphics -
```

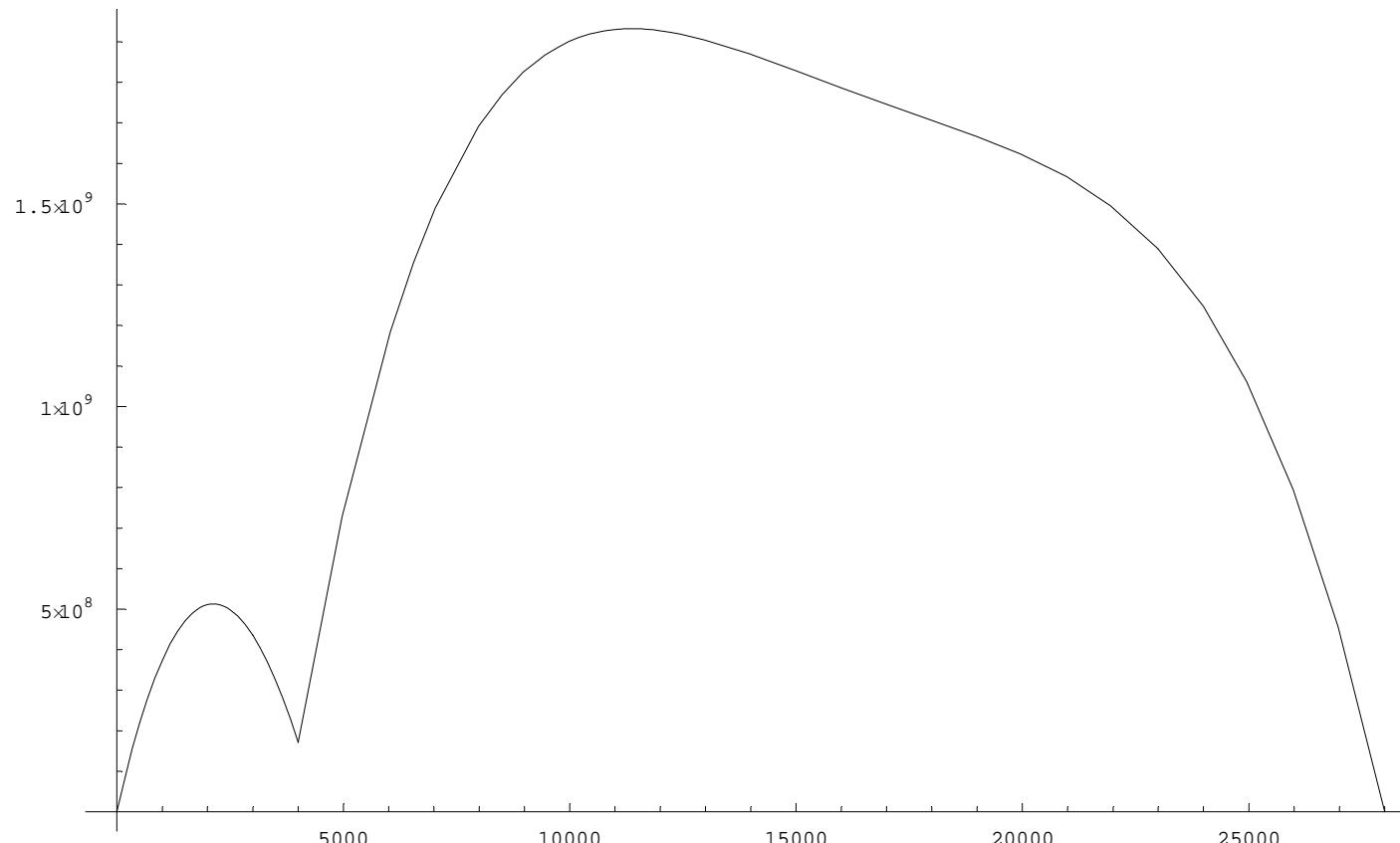
Osservazioni: il caso di $L_2 = \lambda/4$ evidenzia la maggiore flessibilità del tratto 2, la cui deformata è evidentemente "non lineare" (Figura 5).

```
In[60]:= M1solNum = M1sol /. {L1 -> L1num, L2 -> L2num, F1 -> F1num, F2 -> F2num, F3 -> F3num, EI -> EInum, k -> knum, \[alpha] -> \[alpha]num}
M2solNum = M2sol /. {L1 -> L1num, L2 -> L2num, F1 -> F1num, F2 -> F2num, F3 -> F3num, EI -> EInum, k -> knum, \[alpha] -> \[alpha]num}

Out[60]= -500000 x1 + 10. (13.0145 x12 - 0.000396508 x13)

Out[61]= -8.51502×1015 (-2.01653×10-8 e-6.28318+0.0001309 x2 Cos[0.0001309 x2] + 2.01724×10-8 e-0.0001309 x2 Cos[0.0001309 x2] +
9.83667×10-6 e-6.28318+0.0001309 x2 Sin[0.0001309 x2] + 5.84253×10-7 e-0.0001309 x2 Sin[0.0001309 x2])
```

```
In[95]:= Show[Plot[-M1solNum, {x1, 0, L1num}], Plot[-M2solNum /. x2 → x - L1num, {x, L1num, L2num + L1num}]]
```



```
Out[95]= - Graphics -
```