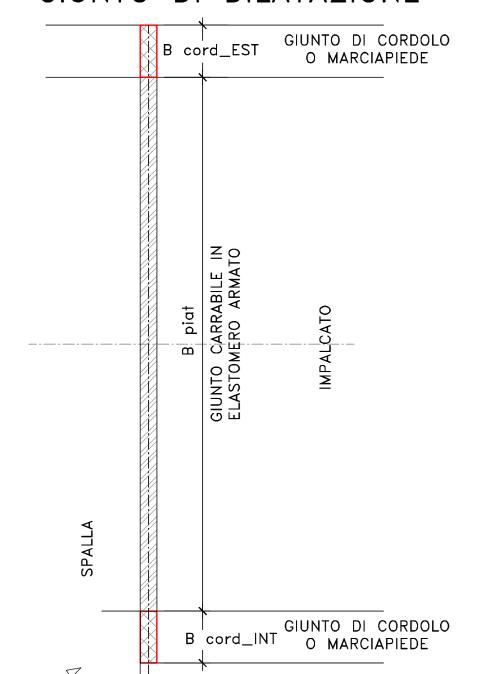
SCHEMA DI VINCOLO IMPALCATO NORD IMPALCATO SUD IMPALCATO SUD SPA SPB P1 i

SCHEMA DISTRIBUZIONE GIUNTO DI DILATAZIONE



APPARECCHI DI APPOGGIO IN ACCIAIO-TEFLON A DISCO ELASTOMERICO CONFINATO

APPARECCHIO FISSO

APPARECCHIO UNI TRASVERSALE APPARECCHIO UNI LONGITUDINALE

APPARECCHIO MOBILE

CARATTERISTICHE PRESTAZIONALI APPARECCHI DI APPOGGIO

MASSIMO CARICO VERTICALE SLU MASSIMO CARICO ORIZZONTALE LONGITUDINALE SLU MASSIMO CARICO ORIZZONTALE TRASVERSALE SLU SCORRIMENTO IN DIREZIONE LONGITUDINALE SCORRIMENTO IN DIREZIONE TRASVERSALE

CARATTERISTICHE PRESTAZIONALI GIUNTI DI DILATAZIONE

SCORRIMENTO COMPLESSIVO IN DIREZIONE LONGITUDINALE SCORRIMENTO COMPLESSIVO IN DIREZIONE TRASVERSALE

LARGHEZZA DEL GIUNTO DI DILATAZIONE DI CORDOLO O MARCIAPIEDE IN CORRISPONDENZA ELEMENTO MARGINALE SX O INTERNO LARGHEZZA DEL GIUNTO DI DILATAZIONE IN ELASTOMERO ARMATO DA DISPORRE IN CORRISPONDENZA PIATTAFORMA STRADALE LARGHEZZA DEL GIUNTO DI DILATAZIONE DI CORDOLO O MARCIAPIEDE IN CORRISPONDENZA ELEMENTO MARGINALE DX O ESTERNO

VI03 - VIADOTTO OLIA - CARREGGIATA DESTRA E SINISTRA

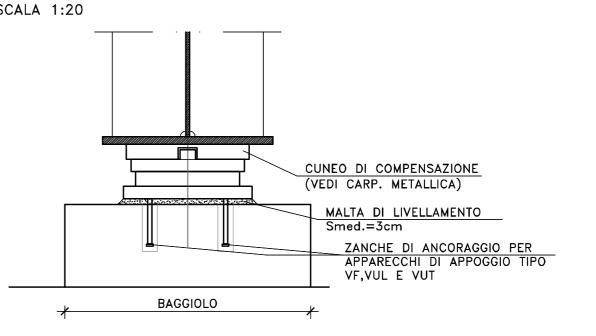
APPARECCHI DI APPOGGIO IN ACCIAIO-TEFLON A DISCO ELASTOMERICO CONFINATO

	TRAVI INTERNE					TRAVI ESTERNE								
Allineamento	Tip	N _{s slu} [kN]	VI _{SLU} [kN]	Vt _{SLU} [kN]	s _{long} ± [mm]	s _{trasv} ± [mm]	rot [rad]	Tip	N _{s slu} [kN]	VI _{SLU} [kN]	Vt _{SLU} [kN]	s _{long} ± [mm]	s _{trasv} ± [mm]	rot [rad]
SPA	VUL	6500		1000	100		0.010	VM	6500			100	25	0.010
P1	VF	21000	2500	2500			0.010	VUT	21000	2500			25	0.010
SPB	VUL	6500		1000	100		0.010	VM	6500			100	25	0.010

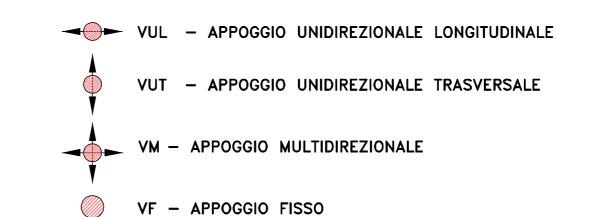
GIUNTI DI DILATAZIONE

Allineamento	s _{long tot} [mm]	S _{trasv tot} [mm]	B _{cord_int} [m]	B _{piat} [m]	B _{cord_est} [m]
SPA	200	50	0.75	9.75	0.75
SPB	200	50	0.75	9.75	0.75

SCHEMA APPARECCHIO D'APPOGGIO



SIMBOLOGIA:



NOTE E PRESCRIZIONI

- 1. IL COLLEGAMENTO TRA APPARECCHIO D'APPOGGIO E TRAVE D'IMPALCATO AVVERRA' MEDIANTE PERNO IN POSIZIONE CENTRALE CHE VA AD INSERIRSI SU UN FORO RICAVATO IN APPOSITA CONTROPIASTRA SALDATA ALLA PIATTABANDA INFERIORE.
- 2. IL COLLEGAMENTO TRA APPARECCHI DI APPOGGIO DI TIPO FISSO O UNIDIREZIONALI E BAGGIOLI AVVERRA' MEDIANTE ZANCHE INGHISATE CON MALTA ESPANSIVA TIPO EMACO IN APPOSITI "RISPARMI" RICAVATI NEI BAGGIOLI IN FASE DI GETTO.
- 3. IL COLLEGAMENTO TRA APPARECCHI DI APPOGGIO DI TIPO MULTIDIREZIONALE E BAGGIOLI AVVERRA' MEDIANTE INCOLLAGGIO CON RESINA EPOSSIDICA.
- 4. PREVEDERE UNO SPESSORE MEDIO PARI A 3 cm DI MALTA ESPANSIVA TIPO EMACO AL DI SOTTO DI CIASCUN APPARECCHIO DI APPOGGIO.



Direzione Progettazione e Realizzazione Lavori

S.S.131 "Carlo Felice" Completamento itinerario Sassari — Olbia. Potenziamento e messa in sicurezza S.S.131 dal km 192+500 al km 209+500. 2° Lotto dal km 202+000 al km 209+500

PROGETTO DEFINITIVO

COD. CA357

PROGETTAZIONE: ATI VIA - SERING - VDP - BRENG

RESPONSABILE DELL'INTEGRAZIONE DELLE PRESTAZIONI SPECIALISTICHE: GRUPPO DI PROGETTAZIONE Dott. Ing. Giovanni Piazza (Ord. Ing. Prov. Roma A27296) Responsabile Tracciato stradale: *Dott. Ing. Massimo Capass* (*Ord. Ing. Prov. Roma 26031*) Responsabile Strutture: *Dott. Ing. Giovanni Piazza* (Ord. Ing. Prov. Roma 27296)
Responsabile Idraulica, Geotecnica e Impianti: Dott. Ing. Se. (Ord. Ing. Prov. Palermo 2872)
Responsabile Ambiente: Dott. Ing. Francesco Ventura (Ord. Ing. Prov. Roma 14660) GEOLOGO:

Dott. Geol. Enrico Curcuruto (Ord. Geo. Regione Sicilia 966)

Dott. Ing. Francesco Ventura (Ord. Ing. Prov. Roma 14660) VISTO: IL RESPONSABILE DEL PROCEDIMENTO:

RESPONSABILE SIA:

Dott. Ing. Edoardo Quattrone

COORDINATORE SICUREZZA IN FASE DI PROGETTAZIONE: Dott. Ing. Matteo Di Girolamo (Ord. Ing. Prov. Roma 15138)





OPERE D'ARTE MAGGIORI VIADOTTI E PONTI

VIO3 - VIADOTTO RIO OLIA 1

Schema di vincolo con caratteristiche prestazionali apparecchi di appoggio e giunti

	•				
CODICE PROGETTO PROGETTO LIV. PROG. ANNO	NOME FILE CA357_P00VI03STRDC		REVISIONE	SCALA:	
DPCA0357 D 20	CODICE POOVIOS	A	_		
D		_	_	_	_
С		_	_	_	_
В		_	_	_	_
A EMISSIONE		GIU. 2021	A. AMBROSI	G. PIAZZA	G.PIAZZA
REV. DESCRIZIONE		DATA	REDATTO	VERIFICATO	APPROVATO