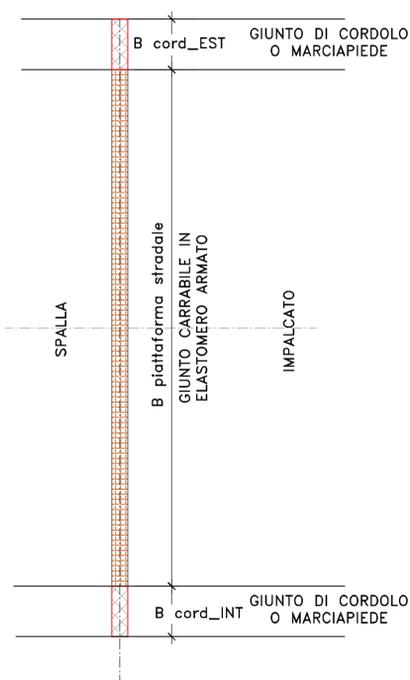


NOTE E PRESCRIZIONI

- 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.
- 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.
- IL COLLEGAMENTO TRA APPARECCHI DI APPOGGIO DI TIPO MULTIDIREZIONALE E BAGGIOLI AVVERRA' MEDIANTE INCOLLAGGIO CON RESINA EPOSSIDICA.
- PREVEDERE UNO SPESSORE MEDIO PARI A 3 cm DI MALTA ESPANSIVA TIPO EMACO AL DI SOTTO DI CIASCUN APPARECCHIO DI APPOGGIO.



SCHEMA DISTRIBUZIONE GIUNTO DI DILATAZIONE



APPARECCHI DI APPOGGIO IN ACCIAIO-TEFLON A DISCO ELASTOMERICO CONFINATO

- VF APPARECCHIO FISSO
- VUT APPARECCHIO UNI TRASVERSALE
- VUL APPARECCHIO UNI LONGITUDINALE
- VM APPARECCHIO MOBILE

CARATTERISTICHE PRESTAZIONALI APPARECCHI DI APPOGGIO

- N_{sd SLU} MASSIMO CARICO VERTICALE SLU
- V_{l SLU} MASSIMO CARICO ORIZZONTALE LONGITUDINALE SLU
- V_{t SLU} MASSIMO CARICO ORIZZONTALE TRASVERSALE SLU
- S_{long} SCORRIMENTO IN DIREZIONE LONGITUDINALE
- S_{trav} SCORRIMENTO IN DIREZIONE TRASVERSALE

CARATTERISTICHE PRESTAZIONALI GIUNTI DI DILATAZIONE

- S_{long tot} SCORRIMENTO COMPLESSIVO IN DIREZIONE LONGITUDINALE
- S_{trav tot} SCORRIMENTO COMPLESSIVO IN DIREZIONE TRASVERSALE
- B_{cord_sx} o B_{cord_sx} LARGHEZZA DEL GIUNTO DI DILATAZIONE DI CORDOLO O MARCIAPIEDE IN CORRISPONDENZA ELEMENTO MARGINALE SX O INTERNO
- B_{piat} LARGHEZZA DEL GIUNTO DI DILATAZIONE IN ELASTOMERO ARMATO DA DISPORRE IN CORRISPONDENZA PIATTAFORMA STRADALE
- B_{cord_dx} o B_{cord_est} LARGHEZZA DEL GIUNTO DI DILATAZIONE DI CORDOLO O MARCIAPIEDE IN CORRISPONDENZA ELEMENTO MARGINALE DX O ESTERNO

APPARECCHI DI APPOGGIO IN ACCIAIO-TEFLON A DISCO ELASTOMERICO CONFINATO

Allineamento	Tip	TRAVI INTERNE						TRAVI ESTERNE						
		N _{s slU} [kN]	V _{l slU} [kN]	V _{t slU} [kN]	S _{long ±} [mm]	S _{trav ±} [mm]	rot [rad]	N _{s slU} [kN]	V _{l slU} [kN]	V _{t slU} [kN]	S _{long ±} [mm]	S _{trav ±} [mm]	rot [rad]	
SPA	VF	3500	700	700			0.010	VUT	3500	700			25	0.010
SPB	VUL	3500		700	50		0.010	VM	3500			50	25	0.010

GIUNTI DI DILATAZIONE

Allineamento	S _{long tot} [mm]	S _{trav tot} [mm]	B _{cord_int} [m]	B _{piat} [m]	B _{cord_est} [m]
SPA	50	50	0.75	6.00	0.75
SPB	50	50	0.75	6.00	0.75



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:
 Dott. Ing. Giovanni Piazza (Ord. Ing. Prov. Roma A27296)

GRUPPO DI PROGETTAZIONE

PROGETTISTA:
 Responsabile Tracciato stradale: Dott. Ing. Massimo Capasso (Ord. Ing. Prov. Roma 26031)
 Responsabile Strutture: Dott. Ing. Giovanni Piazza (Ord. Ing. Prov. Roma 27296)
 Responsabile Idraulica, Geotecnica e Impianti: Dott. Ing. Sergio Di Maio (Ord. Ing. Prov. Palermo 28972)
 Responsabile Ambiente: Dott. Ing. Francesco Ventura (Ord. Ing. Prov. Roma 14660)



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

RESPONSABILE SIA:
 Dott. Ing. Francesco Ventura (Ord. Ing. Prov. Roma 14660)

VISTO: IL RESPONSABILE DEL PROCEDIMENTO:
 Dott. Ing. Edoardo Quattrone

OPERE D'ARTE MAGGIORI
 VIADOTTI E PONTI

PO02 - PONTE SU RAMPA SV01_ SE RIO MASCARI

Schema di vincolo con caratteristiche prestazionali apparecchi di appoggio e giunti

PROGETTO	LIV. PROG. ANNO	NOME FILE	REVISIONE	SCALA:
DPCA0357	D 20	CA357_V01P002STRDC01_A	A	varie
CODICE ELAB. V01P002STRDC01				
D		-	-	-
C		-	-	-
B		-	-	-
A	EMISSIONE	GIU. 2021	R. FIORE	G. PIAZZA
REV.	DESCRIZIONE	DATA	REDATTO	VERIFICATO APPROVATO