

D MAVT

Dr. Paolo Tiso



Ziele des Technische Mechanik

- 1. Verständnis des physicalischen Vorgänge
- 2. Verbindung zwischen Mathematischen Modell und Physicalishe Realität
- 3. Ingegneur Methodik Entwicklung (Systemabgrenzung)



Was ist ein Modell?

Mathematische Darstellung der Realität

Was wollen wir erfassen?

Genauigkeit vs. Einfachheit





ETH zürich



Materieller Punkt



Deformierbares Modell



System von materiellen Punkten



Mehr(starr)körperssystem

Warum Technische Mechanik?

Strukturanalyse von Umweltanlagen



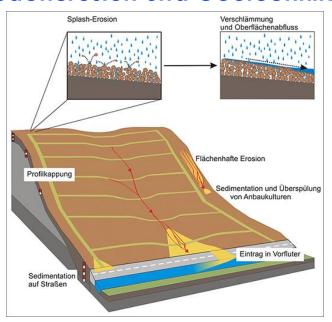
Umweltsensoren



Fluidmechanik und Strömungsanalyse



Bodenerosion und Geotechnik



Umweltsimulationen und Modellierung:

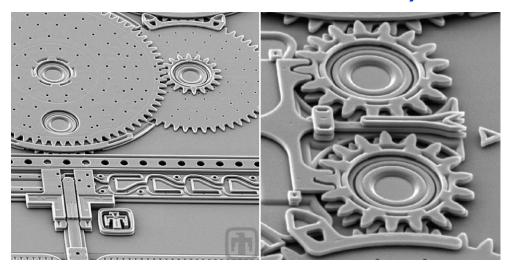
II. Small droplets remain airborne (inertial)

III. Long time evolution (tracers)

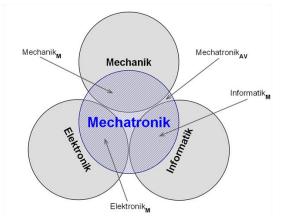
I. Large droplets sediment (ballistic)

Warum Technische Mechanik?

Mikro/Nano Elektromechanische Systeme



Mechatronik



Schock- und Vibrationsfestigkeit



Roboter





Mathematische Werkzeuge

- 1. Trigonometrie
- 2. Vektoralgebra (Skalarprodukt, Vektorproduct, Summe und Subraktion von Vektoren)
- 3. (später) Differenzialgleichungen
- 4. Griechisches Alphabet



Gebiede der Mechanik

- 1. Kinematik (Wochen 1-3): Geometrie der Bewegung Wie kann mann eine Bewegung mathematisch beschreiben?
- 2. Statik (Wochen 4-10): Wirkung der Kräfte auf das Gleichgewicht des Systems Unter welche Bedigungen kann ein System im Ruhe bleiben?
- 3. Dinamik (Wochen 11-14): Wirkung der Kräfte am bewegten System Gegeben Kräfte und Momente, wie bewegt sich das System?
- 4. Kontinuummechanik: Wirkung der Kräfte am deformierbaren System