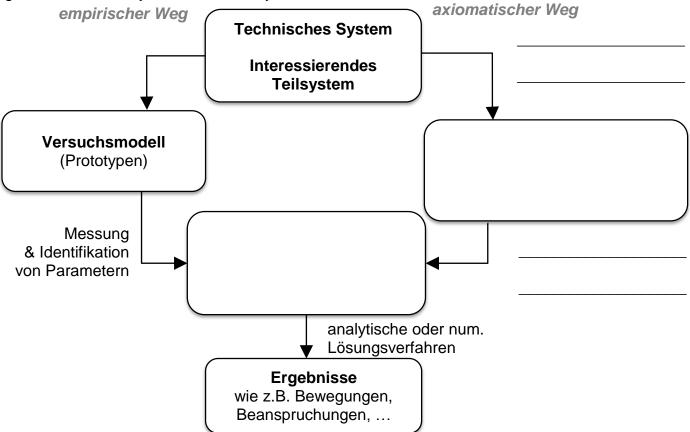


Modellbildung

Aufgabe 1

Bei der Modellbildung lassen sich grundsätzlich zwei Vorgehensweisen, den empirischen Weg und den axiomatischen Weg, unterscheiden. Ergänzen Sie das Diagramm zum Vorgehen bei der Analyse technischer Systeme.



Aufgabe 2

Zur Dynamik-Untersuchung eines Bassdrum-Pedals wird dieses als Mehrkörpersystem modelliert. Ordnen Sie den verschiedenen Bauteilen entsprechende MKS-Elemente zu.

| | | Starrkörper | Koppelelem. | Bindungselem. |
|----|--------------------------------|-------------|-------------|---------------|
| Nr | Bauteil | ัง | Ž | B |
| 1 | Pedalplatte | | | |
| 2 | Pedalscharnier | | | |
| 3 | Fußmaschinenfeder | | | |
| 4 | Kugellagerung der Welle | | | |
| 5 | Beater | | | |
| 6 | Doppelkette als Lagestellglied | | | |





Aufgabe 3

Zur Untersuchung der Dynamik eines Garagentores soll dieses in ein ebenes Mehrkörpersystem (MKS) abgebildet werden.

 a) Skizzieren Sie ein geeignetes Mehrkörpermodell in die Abbildung. Verwenden Sie dazu die Symbole der Mehrkörperdynamik.



b) Welche Elemente lassen sich den verschiedenen Bauteilen zuordnen und welche Idealisierungen bzw. Vernachlässigungen werden dabei durchgeführt?

| Bauteil | Mehrkörperelement | ldealisierung/ Vernachlässigung |
|--------------------------------|-------------------|------------------------------------|
| obere Führungsschiene | | |
| Garagentor | | |
| unterer Führungshebel | | |
| Lagerung des Führungshebels | | |
| Abfederung | | |

c) Welcher Modelltyp müsste herangezogen werden, wenn zusätzlich die Elastizität des Garagentores berücksichtigt werden soll?



Aufgabe 4

Ordnen Sie den folgenden Beispielskizzen ein geeignetes mechanisches Ersatzmodell (MKS, FEM, KOS) zu und bestimmen Sie die Anzahl der Freiheitsgrade.

| Systems | mechanisches Ersatzmodell | Anzahl Freiheitsgrade |
|---|------------------------------|--------------------------|
| $\begin{array}{c} \text{mit} \\ \Omega = \text{konst} \\ \text{angetriebenes} \\ \text{Riesenrad mit } k \text{ Gondeln} \end{array}$ | | |
| | | |
| CAT SUC: | | |
| W _R 80 mm 40 mm | | |
| m_{r} m_{o} m_{p} I_{p} | | |