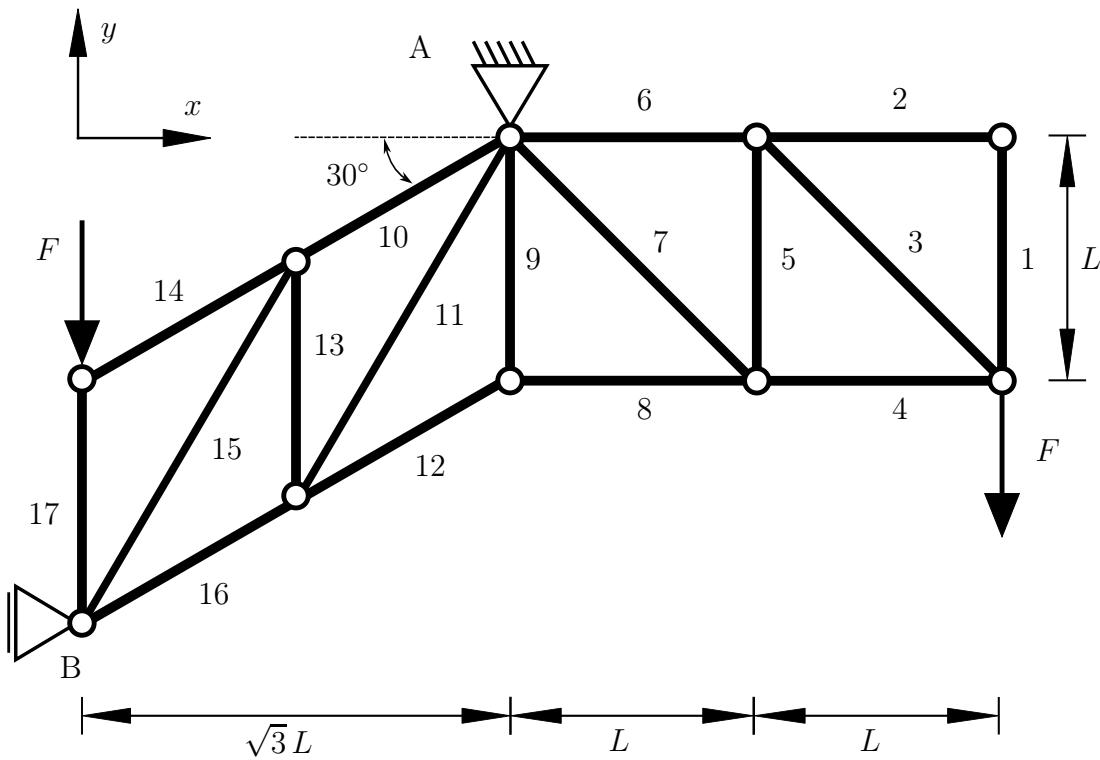


Aufgabe 1 (Seite 1 von 4)

a)



Geben Sie sämtliche Nullstäbe an, welche aufgrund gängiger Kriterien direkt als solche identifiziert werden können (keine Rechnung). **(1,5 Punkte)**

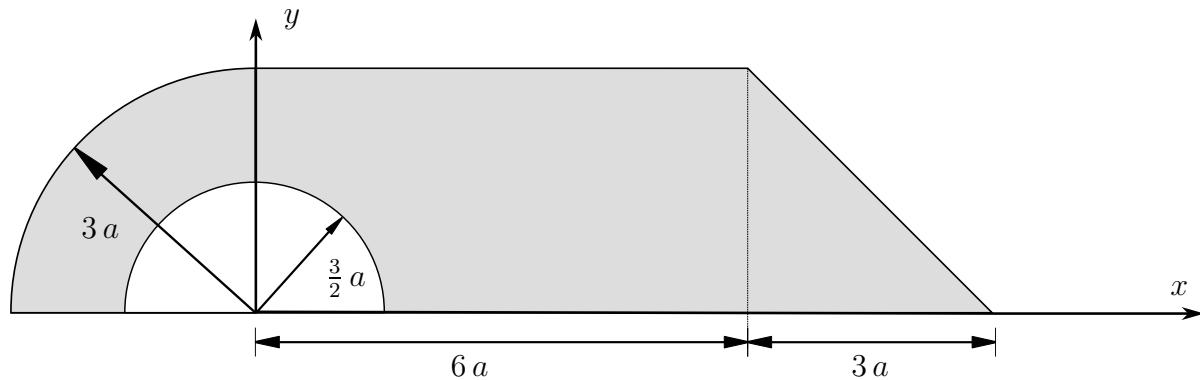
Figure 1. The effect of the number of clusters on the classification accuracy of the proposed model. The proposed model is compared with the K-Means clustering algorithm.

Aufgabe 1 (Seite 2 von 4)

Berechnen Sie die Stabkräfte $\{S_3, S_4, S_5\}$ und S_{12} . Die Lagerreaktionen wurden dabei gemäß der positiven Koordinatenrichtungen bereits zu $A_x = [\sqrt{3}/2 - 1] F$, $A_y = 2 F$ und $B_x = -[\sqrt{3}/2 - 1] F$ bestimmt. **(3,0 Punkte)**

Aufgabe 1 (Seite 3 von 4)

b)



Geben Sie den Flächeninhalt A und die Schwer-punktkoordinate x_S des Körpers bezogen auf das angegebene Koordinatensystem an. Fassen Sie die einzelnen Terme dabei **nicht** zusammen. **(2,0 Punkte)**

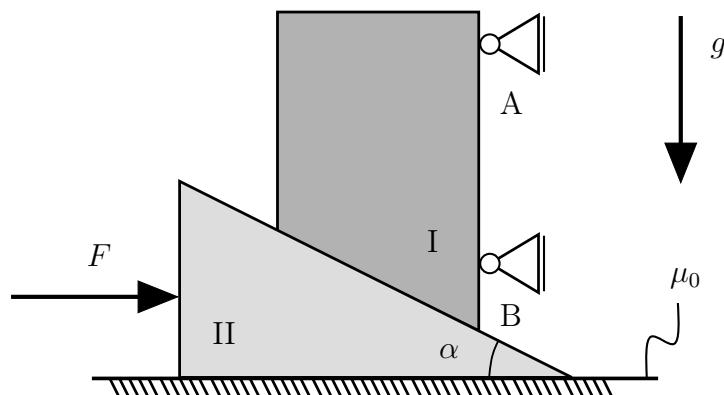
$$A =$$

$$x_S =$$

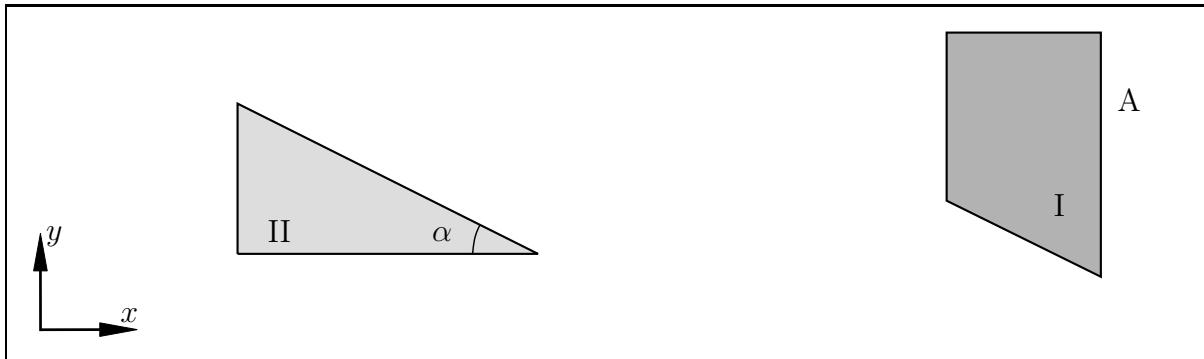
Aufgabe 1 (Seite 4 von 4)

c)

Im dargestellten System sind zwei Blöcke in Kontakt, wobei der Block I die Masse m besitzt und der Block II masselos ist. Der Block I liegt auf Block II (der eine Keilform mit Winkel $0 < \alpha < \pi/2$ hat). Der Haftreibungskoeffizient zwischen Block II und der Ebene beträgt μ_0 .



Zeichnen Sie alle Kräfte in das unten bereitgestellte Freikörperbild ein. (1,0 Punkte)

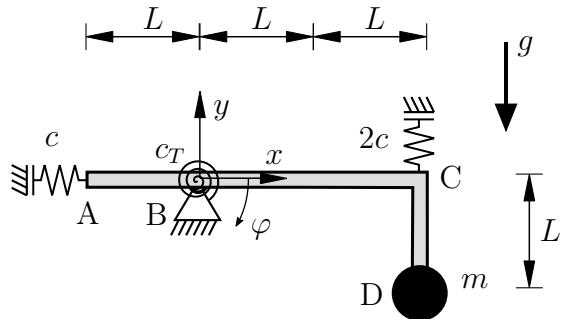


Bestimmen Sie die minimale Kraft F , die notwendig ist, um mithilfe des keilförmigen Blocks II den Block I anzuheben.

Aufgabe 2 (Seite 1 von 4)

a)

Der dargestellte Rahmen ist masselos bis auf die Punktmasse im Punkt D. Alle Federn sind in der dargestellten Lage ungespannt.



Bestimmen Sie die Ortsvektoren \mathbf{r}_A und \mathbf{r}_D in Abhängigkeit von φ .

Hinweis: Die Ergebnisse sollen **nicht** zusätzlich linearisiert werden.

(1,0 Punkte)

$$\mathbf{r}_A = \mathbf{e}_x + \mathbf{e}_y$$

$$\mathbf{r}_D = \mathbf{e}_x + \mathbf{e}_y$$

Bestimmen Sie die virtuellen Verrückungen der Punkte A und D in Abhängigkeit des Freiheitsgrades φ .

Hinweis: Die Ergebnisse sollen **nicht** zusätzlich linearisiert werden. (1,5 Punkte)

$$\delta\mathbf{r}_A = \mathbf{e}_x + \mathbf{e}_y$$

$$\delta\mathbf{r}_D = \mathbf{e}_x + \mathbf{e}_y$$

Aufgabe 2 (Seite 2 von 4)

Bestimmen Sie ein Gesamtpotential $\Pi(\varphi)$ für das System. Fassen Sie die einzelnen Terme nicht weiter zusammen. **(2,0 Punkte)**

$$\Pi(\varphi) =$$

b)

Für ein nicht näher spezifiziertes System ist das folgende Potential gegeben:

$$\Pi(\varphi) = cL^2 [\cos(\varphi) - 1]^2 + FL [\cos(\varphi) - 1]$$

Die Kraft wurde zu $F = cL$ bestimmt.

Bestimmen Sie alle Winkel $\varphi \in \left[0, \frac{\pi}{2}\right]$, für die sich das System im Gleichgewicht befindet. Geben Sie dabei relevante Zwischenschritte an. **(1,5 Punkte)**

TU Dortmund

Fakultät Maschinenbau

Institut für Mechanik

Prof. Dr.-Ing. A. Menzel

Prof. Dr.-Ing. J. Mosler

Vorname: _____

Nachname: _____

Matr.-Nr.: _____

Aufgabe 2 (Seite 3 von 4)

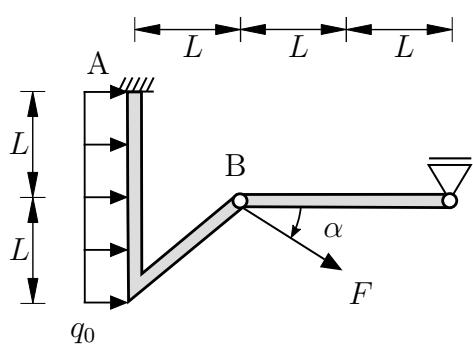
Untersuchen Sie die zuvor ermittelte(n) Gleichgewichtslage(n) auf Stabilität. Geben Sie dabei relevante Zwischenschritte an. **(1,5 Punkte)**

Aufgabe 2 (Seite 4 von 4)

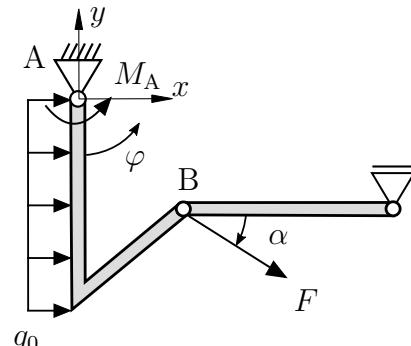
c)

Gemäß dem Prinzip der virtuellen Arbeit wurde das statisch bestimmte Originalsystem (links) durch ein kinematisches Ersatzsystem (rechts) ersetzt.

Originalsystem:



Ersatzsystem:



Die virtuelle Verrückung von Punkt B wurde bereits bestimmt zu:

$$\delta \mathbf{r}_B = L \delta\varphi \mathbf{e}_x + L \delta\varphi \mathbf{e}_y$$

Bestimmen Sie die virtuelle Arbeit δW des Systems in der dargestellten Lage in Abhängigkeit von $\delta\varphi$. **(1,5 Punkte)**

$$\delta W =$$

Bestimmen Sie das Moment M_A . **(1,0 Punkte)**

$$M_A =$$

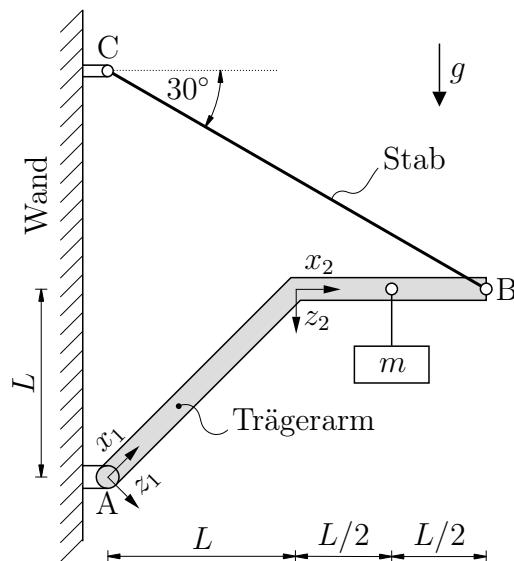
Hinweis:

Die nachfolgende Aufgabe ist eine Freitextaufgabe. Ausschließlich für diese Aufgabe wird der gesamte Rechenweg Ihrer Lösung bewertet. Für die jeweiligen Teilaufgaben stehen Ihnen die nachfolgenden Lösungskästchen zur Verfügung. Tragen Sie alle Rechenschritte in die Kästchen ein.

Aufgabe 3 (Seite 1 von 7)

Die abgebildete Tragkonstruktion (Eigen-
gewicht vernachlässigbar) soll ausgelegt
werden für:

$$\begin{aligned}L &= 2 \text{ m}, \\m &= 1000 \text{ kg}, \\g &= 9,81 \text{ m/s}^2\end{aligned}$$



a)

Überführen Sie die Konstruktion in ein **mechanisches Ersatzmodell** unter der Verwendung der aus der Veranstaltung bekannten Tragwerkselemente und Lagertypen. Das Modell soll zur Bestimmung des Querkraft- und Biegemomentverlaufs dienen. Begründen Sie den Aufbau Ihres Modells kurz. Prüfen Sie die **statische Bestimmtheit** des Ersatzmodells. (1,5 Punkte)

b)

Für die Konstruktion stehen Ihnen Lager zur Verfügung, die **im Betrag** eine maximale Last von $F_{\max} = 8000 \text{ N}$ aufnehmen können. Prüfen Sie, ob die Lager in den Punkten A und C der gegebenen Belastung standhalten. Zeichnen Sie dazu zunächst ein **Freikörperbild** und bestimmen Sie alle relevanten **Lagerreaktionen**. (3,5 Punkte)

c)

Die gewählte Konstruktion kann im Betrag eine maximale Querkraft $Q_{\max} = 1500 \text{ N}$ und ein maximales Biegemoment von $M_{\max} = 6000 \text{ Nm}$ versagensfrei aufnehmen.

- Prüfen Sie für den Bereich $0 < x_1 < \sqrt{2}L$, ob der Träger der **Querkraftbelastung** standhält.
- Prüfen Sie für den Bereich $0 < x_2 < L$, ob der Träger der **Biegemomentbelastung** standhält.

(5,0 Punkte)

TU Dortmund

Fakultät Maschinenbau

Institut für Mechanik

Prof. Dr.-Ing. A. Menzel

Prof. Dr.-Ing. J. Mosler

Vorname: _____

Nachname: _____

Matr.-Nr.: _____

Aufgabe 3 (Seite 2 von 7)

TU Dortmund

Fakultät Maschinenbau

Institut für Mechanik

Prof. Dr.-Ing. A. Menzel

Prof. Dr.-Ing. J. Mosler

Vorname: _____

Nachname: _____

Matr.-Nr.: _____

Aufgabe 3 (Seite 3 von 7)

TU Dortmund

Fakultät Maschinenbau

Institut für Mechanik

Prof. Dr.-Ing. A. Menzel

Prof. Dr.-Ing. J. Mosler

Vorname: _____

Nachname: _____

Matr.-Nr.: _____

Aufgabe 3 (Seite 4 von 7)

TU Dortmund

Fakultät Maschinenbau

Institut für Mechanik

Prof. Dr.-Ing. A. Menzel

Prof. Dr.-Ing. J. Mosler

Vorname: _____

Nachname: _____

Matr.-Nr.: _____

Aufgabe 3 (Seite 5 von 7)

TU Dortmund

Fakultät Maschinenbau

Institut für Mechanik

Prof. Dr.-Ing. A. Menzel

Prof. Dr.-Ing. J. Mosler

Vorname: _____

Nachname: _____

Matr.-Nr.: _____

Aufgabe 3 (Seite 6 von 7)

TU Dortmund

Fakultät Maschinenbau

Institut für Mechanik

Prof. Dr.-Ing. A. Menzel

Prof. Dr.-Ing. J. Mosler

Vorname: _____

Nachname: _____

Matr.-Nr.: _____

Aufgabe 3 (Seite 7 von 7)