

Science mécanique

La science c'est le plaisir de discuter pour comprendre

Gianni Mocellin

Straco
www.straco.ch
24.05.2023, 05h00

<i>Introduction</i>	3
<i>Généralités</i>	3
<i>Translation</i>	6
Les composants	6
Les senseurs	7
Les sources	8
<i>Rotation</i>	9
Les composants	9
Les senseurs	10
Les sources	11
<i>Univers</i>	12
L'univers tridimensionnel	12
Les forces	12
Les joints	13
Les assemblages	13
Les contraintes	13
Les corps	14
Les senseurs	15
Les visualiseurs	15

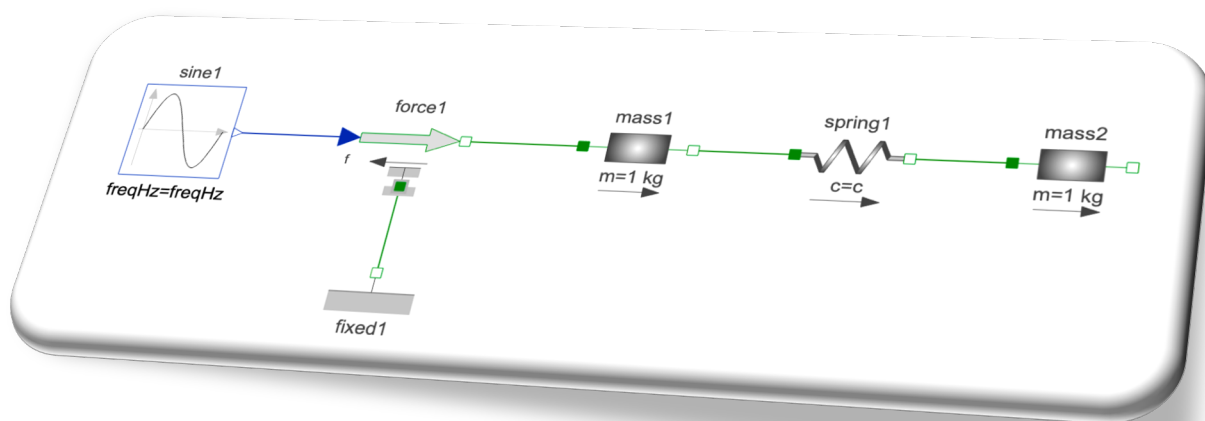
Introduction

Le présent texte a pour but de présenter les moyens mis à disposition de la pensée par

la mécanique

pour représenter la réalité

Généralités



Réalité translationnelle

une seule translation horizontale

conventionnellement de binarité négative vers la gauche et positive vers la droite

On y trouve

une perturbation variable ayant une certaine fréquence fixe

fondée sur une référence fixe

reliée à

une première intransitale

reliée à

une ininteritale

reliée à

une seconde intransitale

Par convention les contactales foncée des entitales sont à leur gauche et les contactale claires des entitales sont à leur droite

Les deux contactales sont totalement identiques à part leur couleur à savoir que les deux contactales représentent à la fois

la transitale absolue de la contactale

et

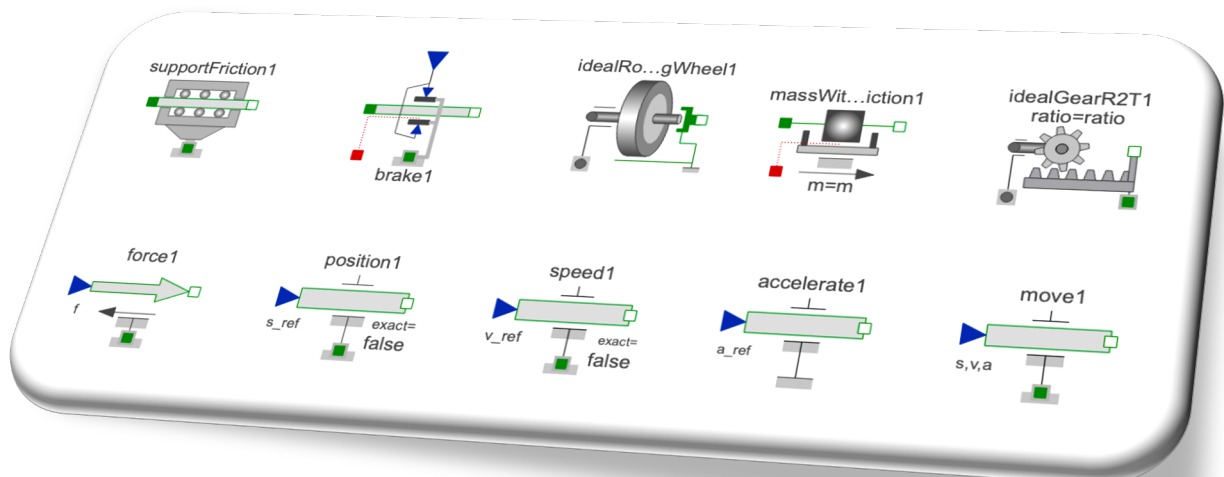
la transitale de coupure dans la contactale

Certaines entitales sont équipées de

une contactale support

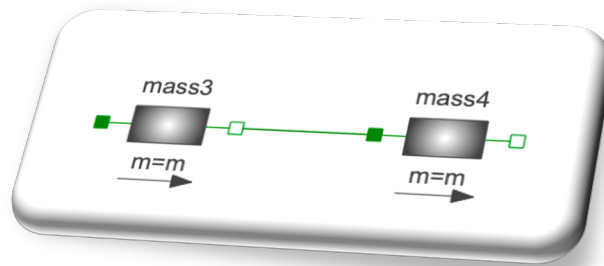
permettant de les fixer à une référence immobile ou mobile ou de les combiner avec des sources de transिताles

Certaines entitales sont également équipées d'une contactale disergale (en rouge) leur permettant de transférer de l'énergie mécanique dans le domaine thermique

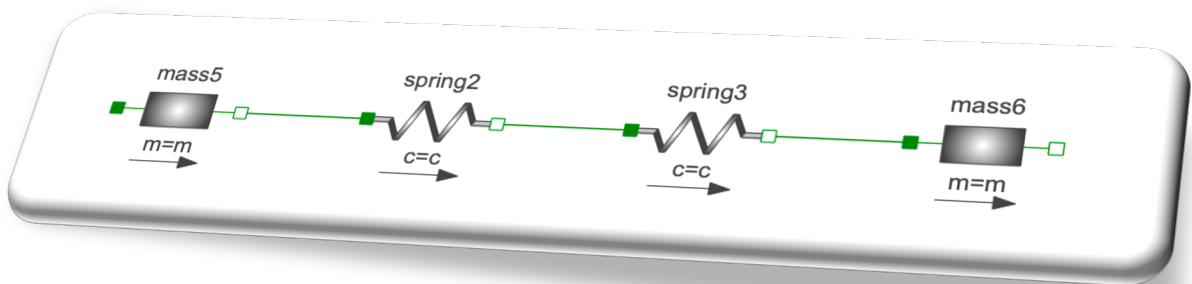


Entitales dotées de contactales support et de contactales disergales

Les entités peuvent être reliées deux à deux de manière totalement arbitraire



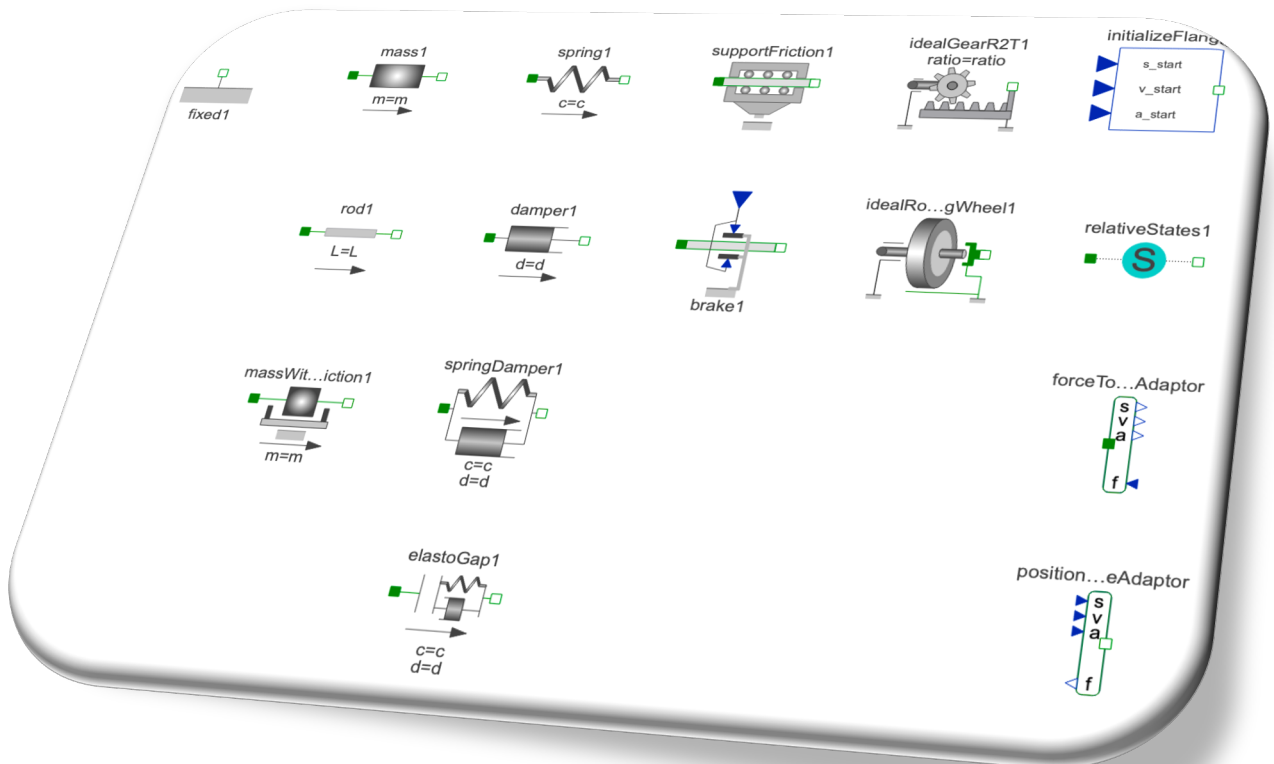
Deux intransitales reliées par une relatale



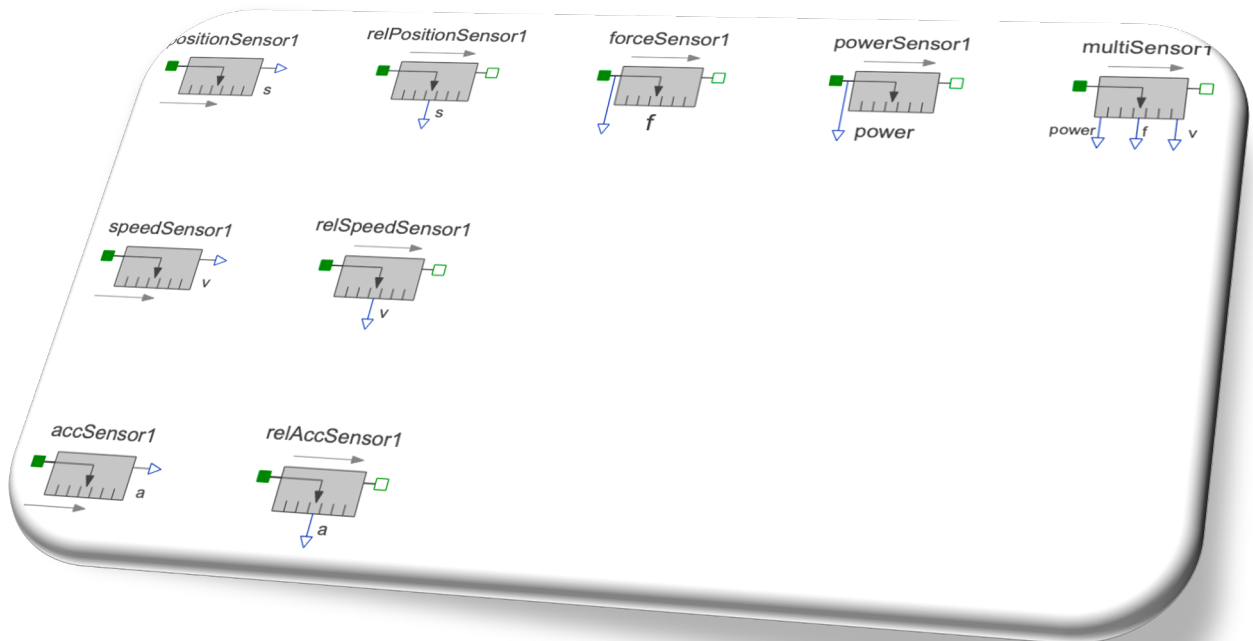
Deux ininteritales reliées entre deux intransitales

Translation

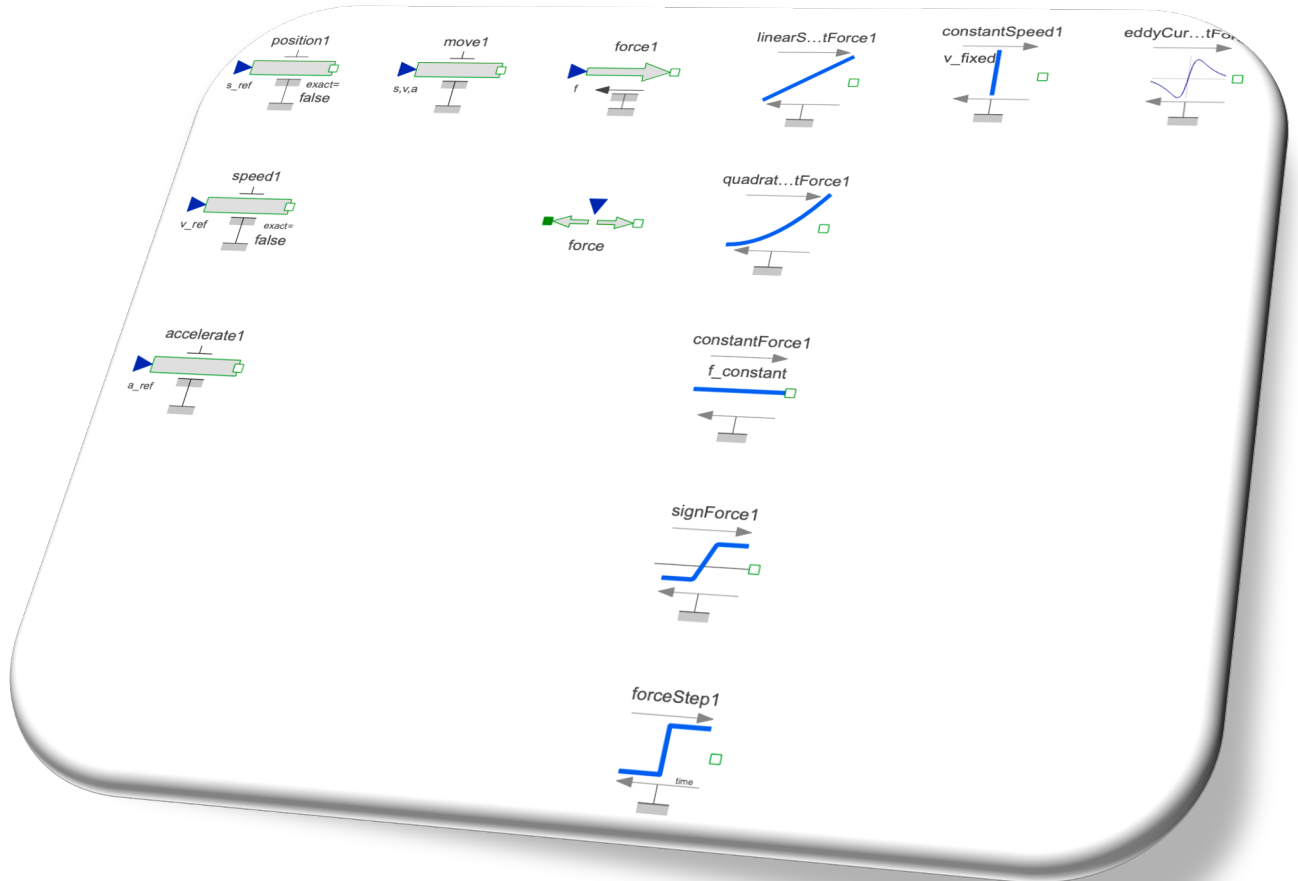
Les composants



Les senseurs

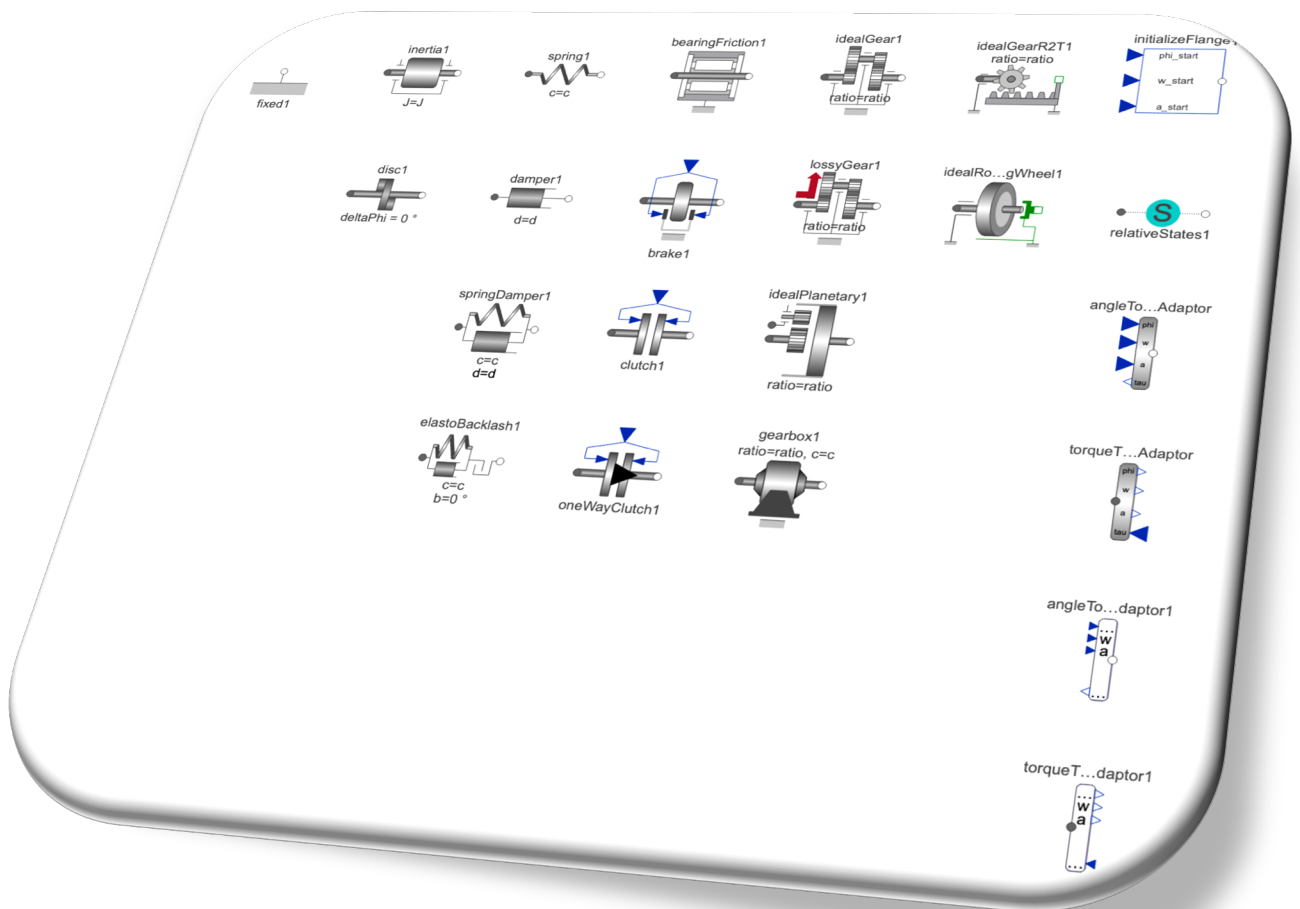


Les sources

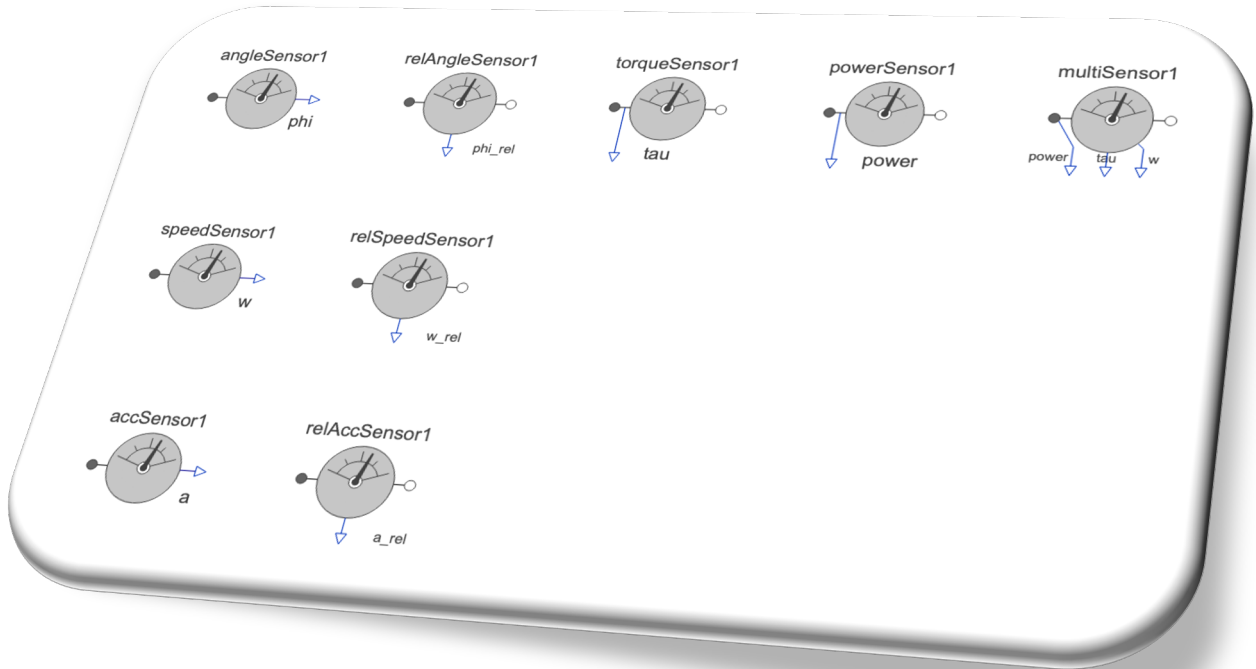


Rotation

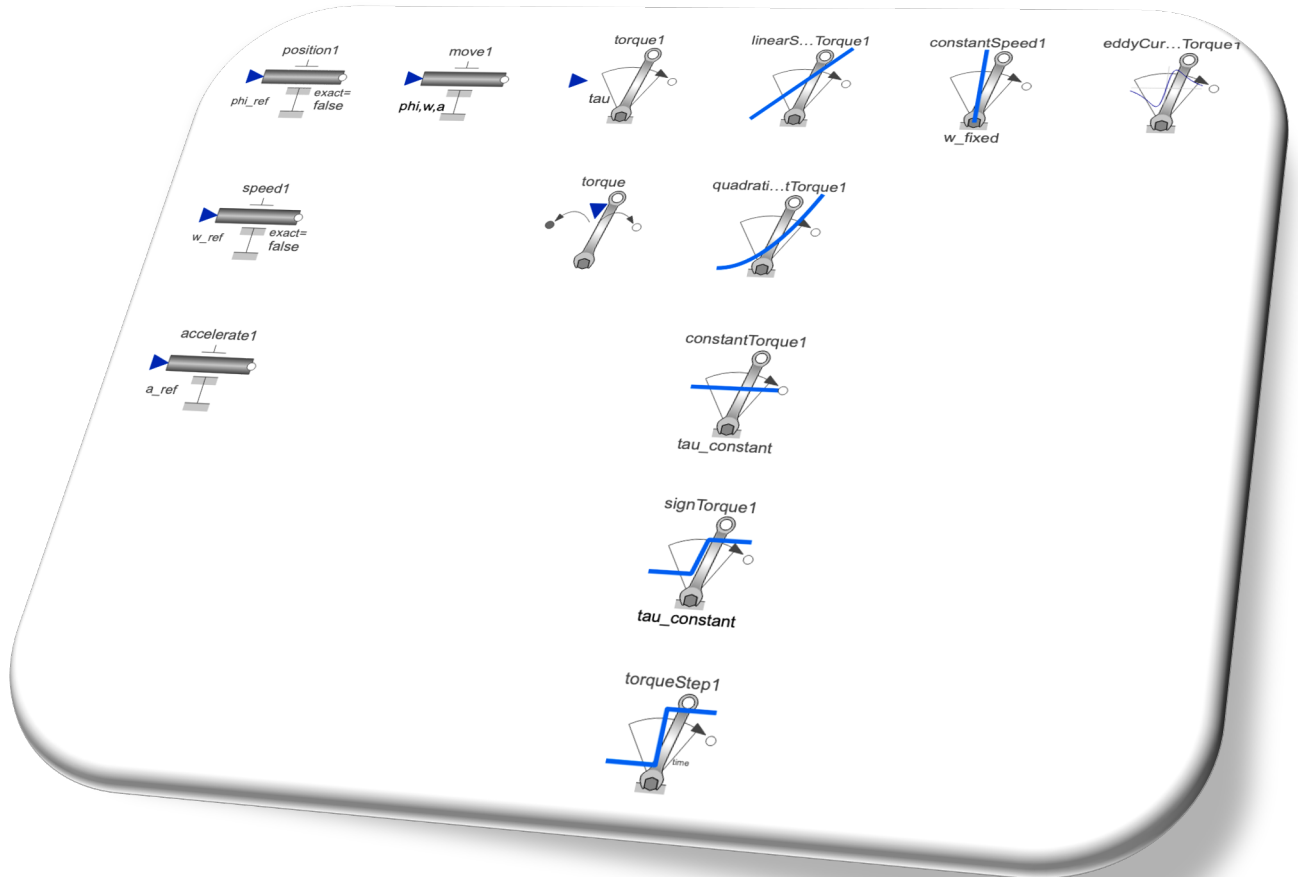
Les composants



Les senseurs

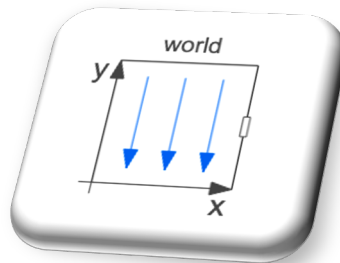


Les sources

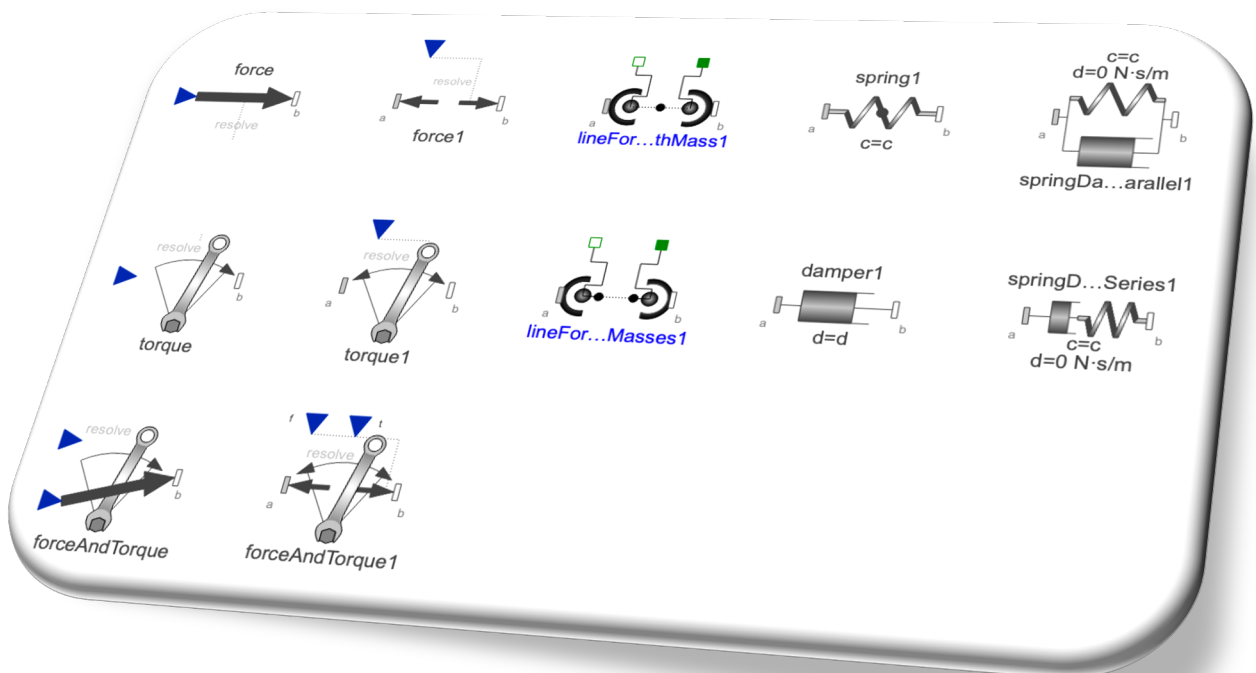


Univers

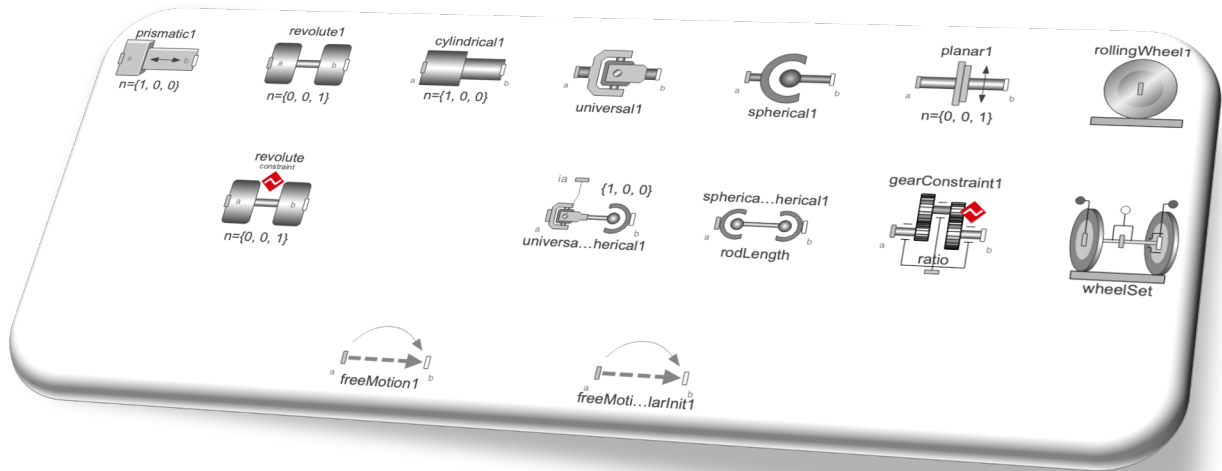
L'univers tridimensionnel



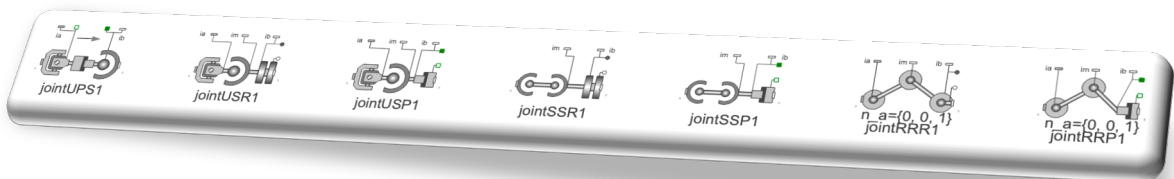
Les forces



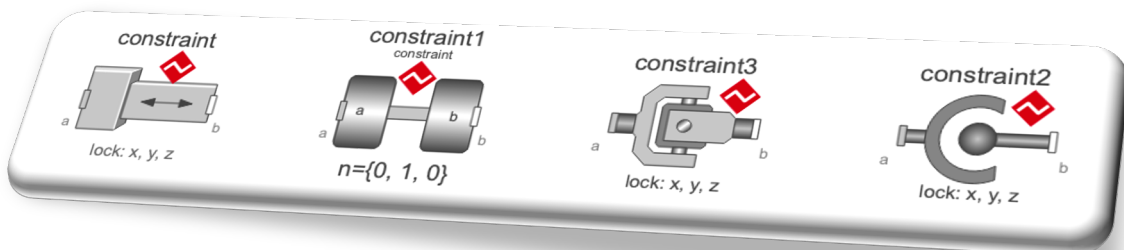
Les joints



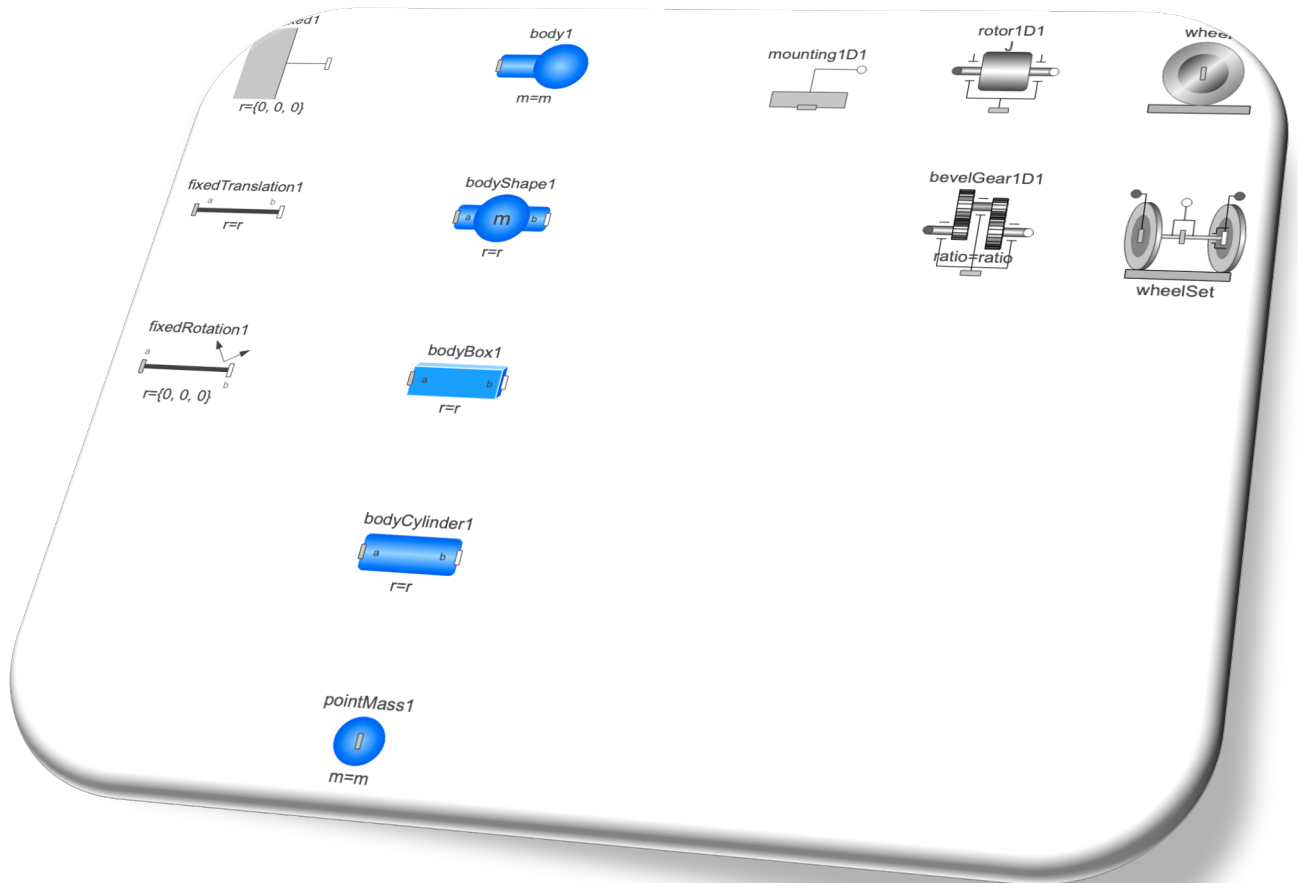
Les assemblages



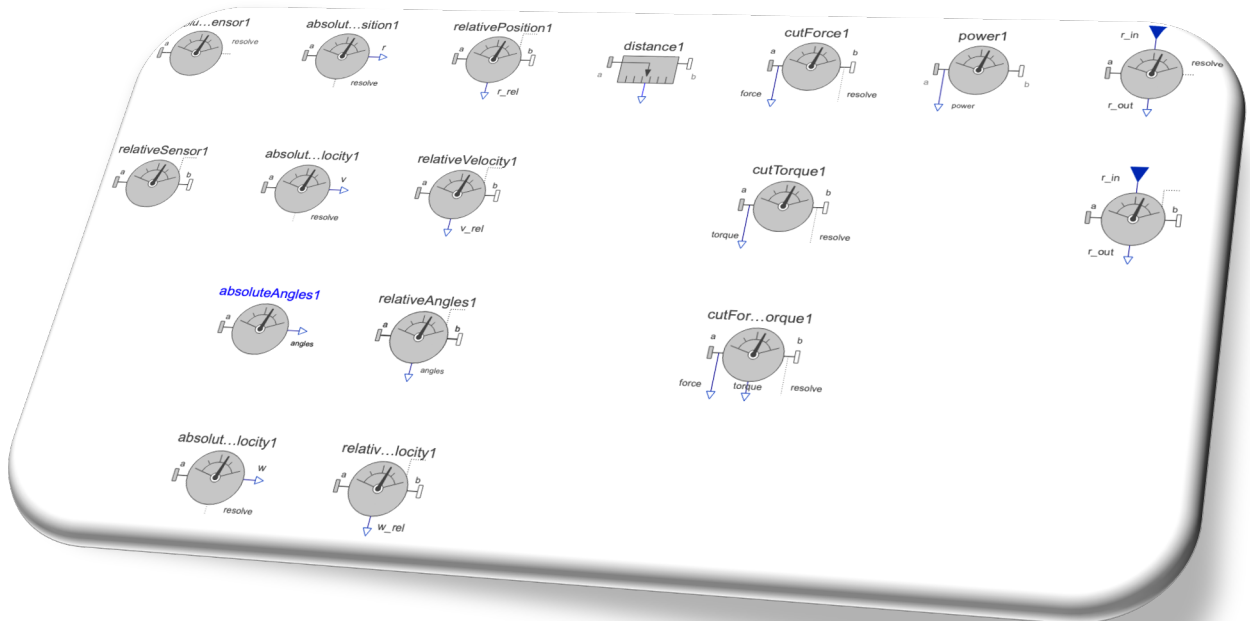
Les contraintes



Les corps



Les senseurs



Les visualiseurs

