



## **Die Ingenieur-Mathematik in elementarer Behandlung**

Enthaltend die statischen Momente und Schwerpunktslagen, die Trägheits- und Centrifugalmomente für die wichtigsten Querschnittsformen und Körper der technischen Mechanik in rechnerischer und graphischer Behandlung unter Berücksichtigung der Methoden von Nehls, Mohr, Culmann, Land und Reye

**Holzmüller, Gustav**

**Leipzig, 1897**

Trägheitsmoment für beliebig gerichtete Achsen.

---

[urn:nbn:de:hbz:466:1-76845](https://nbn-resolving.org/urn:nbn:de:hbz:466:1-76845)

$$1) \quad e^2 = x^2 + y^2 + z^2 - (x^2 \cos^2 \alpha + y^2 \cos^2 \beta + z^2 \cos^2 \gamma) \\ - 2xy \cos \alpha \cos \beta - 2yz \cos \beta \cos \gamma - 2zx \cos \gamma \cos \alpha$$

oder

$$e^2 = x^2 (1 - \cos^2 \alpha) + y^2 (1 - \cos^2 \beta) + z^2 (1 - \cos^2 \gamma) \\ - 2xy \cos \alpha \cos \beta - 2yz \cos \beta \cos \gamma - 2zx \cos \gamma \cos \alpha,$$

also

$$2) \quad e^2 = x^2 \sin^2 \alpha + y^2 \sin^2 \beta + z^2 \sin^2 \gamma \\ - 2xy \cos \alpha \cos \beta - 2yz \cos \beta \cos \gamma - 2zx \cos \gamma \cos \alpha.$$

Die Ausziehung der Quadratwurzel giebt  $e$ .

Im Folgenden soll jedoch eine andere Formel angewendet werden, die dadurch entsteht, daß man in Formel 1) die Klammer mit  $\cos^2 \alpha + \cos^2 \beta + \cos^2 \gamma = 1$  multipliziert, wodurch nichts geändert wird. Dabei erhält man nach leichter Umformung

$$3) \quad e^2 = (y^2 + z^2) \cos^2 \alpha + (z^2 + x^2) \cos^2 \beta + (x^2 + y^2) \cos^2 \gamma \\ - 2xy \cos \alpha \cos \beta - 2yz \cos \beta \cos \gamma - 2zx \cos \gamma \cos \alpha.$$

382) **Aufgabe.** Die axialen Trägheits- und Centrifugalmomente eines Körpers in Bezug auf ein Koordinatensystem seien bekannt. Wie groß ist sein Trägheitsmoment in Bezug auf eine Achse  $OA$ , die mit den Koordinatenachsen die Winkel  $\alpha$ ,  $\beta$  und  $\gamma$  bildet?

**Auflösung.** Nach Gleichung 3) des vorigen Abschnittes handelt es sich um

$$\sum m e^2 = \cos^2 \alpha \left( \sum m y^2 + \sum m z^2 \right) + \cos^2 \beta \left( \sum m z^2 + \sum m x^2 \right) \\ + \cos^2 \gamma \left( \sum m x^2 + \sum m y^2 \right) - 2 M_{xy} \cos \alpha \cos \beta \\ - 2 M_{yz} \cos \beta \cos \gamma - 2 M_{zx} \cos \gamma \cos \alpha,$$

oder, da  $\sum m y^2 + \sum m z^2 = T_{xz} + T_{xy} = T_x$  ist und entsprechend die anderen Klammern sich umformen,

$$1) \quad T = T_x \cos^2 \alpha + T_y \cos^2 \beta + T_z \cos^2 \gamma \\ - 2 M_{xy} \cos \alpha \cos \beta - 2 M_{yz} \cos \beta \cos \gamma - 2 M_{zx} \cos \gamma \cos \alpha.$$

Das gesuchte Trägheitsmoment kann also mit Hilfe der Axialmomente und der Centrifugalmomente leicht bestimmt werden.

383) **Bedeutung der Centrifugalmomente.** Ein Körper drehe sich um die  $Z$ -Achse, und  $P$  sei die momentane Lage eines Körperteilchens, dessen Entfernung von der Drehungsachse gleich  $e$