

### Aufgabe 7.53

Ein Stab ist mit einem Ende im Koordinatenursprung gelagert, ansonsten aber frei beweglich.

An das andere Ende des Stabes im Punkt  $(1, 2, 1)$  greife die Kraft  $\vec{F} = \begin{pmatrix} 3 \\ 4 \\ -2 \end{pmatrix}$  an. Berechnen

Sie die Richtung der Drehachse, das Drehmoment und seinen Betrag! Vergleichen Sie die Situation mit der von Aufgabe 6.45c)!

#### Lösung:

Bei Aufgabe 6.45c) ist die von der Kraft  $\vec{F} = \begin{pmatrix} 3 \\ 4 \\ -2 \end{pmatrix}$  längs des Weges  $\vec{s} = \begin{pmatrix} 1 \\ 2 \\ 1 \end{pmatrix}$  geleistete Arbeit

gesucht. Diese berechnet sich mithilfe des Skalarprodukts:

Arbeit = Kraft · Weg, dabei ist nur die Kraftkomponente in Wegrichtung wirksam:

$$W = \vec{F} \cdot \vec{s} = \|\vec{F}\| \|\vec{s}\| \cos \alpha, \quad |W| = \|\vec{F} \cdot \vec{s}\| = \|\vec{F}\| \|\vec{s}\| |\cos \alpha|.$$

Jetzt ist die zum Radialvektor  $\vec{r} = \begin{pmatrix} 1 \\ 2 \\ 1 \end{pmatrix}$  (radial vom Drehmittelpunkt zum Angriffspunkt) or-

thogonale Komponente der Kraft wirksam, das ist  $M = \|\vec{F}\| \|\vec{r}\| |\sin \alpha| = \|\vec{F} \times \vec{r}\|$ . Das ist der Betrag des Drehmoments. Die Drehachse ist orthogonal zu  $\vec{r}$  und  $\vec{F}$ , hat also die Richtung des Kreuzprodukts.

Man bezeichnet  $\vec{M} = \vec{r} \times \vec{F}$  als Drehmoment, die Reihenfolge der Vektoren ist eigentlich willkürlich, aber in der Mechanik so üblich. Ansonsten würde sich die entgegengesetzte Richtung ergeben.

Konkret ist  $\vec{M} = \begin{pmatrix} 1 \\ 2 \\ 1 \end{pmatrix} \times \begin{pmatrix} 3 \\ 4 \\ -2 \end{pmatrix} = \begin{vmatrix} \vec{i} & \vec{j} & \vec{k} \\ 1 & 2 & 1 \\ 3 & 4 & -2 \end{vmatrix} = \begin{pmatrix} -8 \\ 5 \\ -2 \end{pmatrix}$ . Das ist das Drehmoment und damit

auch die Richtung der Drehachse. Das Drehmoment hat den Betrag  $M = \|\vec{M}\| = \sqrt{93} \approx 9,64$ .