



[calculatoratoz.com](http://calculatoratoz.com)



[unitsconverters.com](http://unitsconverters.com)

# Torsionsschwingungen Formeln

Rechner!

Beispiele!

Konvertierungen!

Lesezeichen [calculatoratoz.com](http://calculatoratoz.com), [unitsconverters.com](http://unitsconverters.com)

Größte Abdeckung von Rechnern und wächst - **30.000+ Rechner!**  
Rechnen Sie mit einer anderen Einheit für jede Variable - **Eingebaute  
Einheitenumrechnung!**

Größte Sammlung von Maßen und Einheiten - **250+ Messungen!**

Fühlen Sie sich frei, dieses Dokument mit Ihren Freunden  
zu **TEILEN!**

[Bitte hinterlassen Sie hier Ihr Rückkoppelung...](#)



# Liste von 29 Torsionsschwingungen Formeln

## Torsionsschwingungen ↗

### Auswirkung der Zwangsträigkeit auf Torsionsschwingungen ↗

#### 1) Eigenfrequenz der Torsionsschwingung aufgrund der Auswirkung der Zwangsträigkeit ↗

**fx**

$$f = \frac{\sqrt{\frac{q}{I_{disc} + \frac{I_c}{3}}}}{2 \cdot \pi}$$

Rechner öffnen ↗

**ex**

$$0.118444\text{Hz} = \frac{\sqrt{\frac{5.4\text{N/m}}{6.2\text{kg}\cdot\text{m}^2 + \frac{10.65\text{kg}\cdot\text{m}^2}{3}}}}{2 \cdot \pi}$$

#### 2) Gesamte kinetische Zwangsenergie ↗

**fx**

$$KE = \frac{I_c \cdot \omega_f^2}{6}$$

Rechner öffnen ↗

**ex**

$$898.5938\text{J} = \frac{10.65\text{kg}\cdot\text{m}^2 \cdot (22.5\text{rad/s})^2}{6}$$



### 3) Gesamtes Massenträgheitsmoment der Einschränkung bei gegebener kinetischer Energie der Einschränkung ↗

**fx**  $I_c = \frac{6 \cdot KE}{\omega_f^2}$

[Rechner öffnen ↗](#)

**ex**  $10.66667 \text{ kg} \cdot \text{m}^2 = \frac{6 \cdot 900 \text{ J}}{(22.5 \text{ rad/s})^2}$

### 4) Kinetische Energie, die das Element besitzt ↗

**fx**  $KE = \frac{I_c \cdot (\omega_f \cdot x)^2 \cdot \delta x}{2 \cdot l^3}$

[Rechner öffnen ↗](#)

**ex**  $900.4226 \text{ J} = \frac{10.65 \text{ kg} \cdot \text{m}^2 \cdot (22.5 \text{ rad/s} \cdot 3.66 \text{ mm})^2 \cdot 9.82 \text{ mm}}{2 \cdot (7.33 \text{ mm})^3}$

### 5) Massenträgheitsmoment des Elements ↗

**fx**  $I = \frac{\delta x \cdot I_c}{l}$

[Rechner öffnen ↗](#)

**ex**  $14.2678 \text{ kg} \cdot \text{m}^2 = \frac{9.82 \text{ mm} \cdot 10.65 \text{ kg} \cdot \text{m}^2}{7.33 \text{ mm}}$



## 6) Torsionssteifigkeit der Welle aufgrund der Auswirkung von Zwängen auf Torsionsschwingungen ↗

**fx**  $q = (2 \cdot \pi \cdot f)^2 \cdot \left( I_{disc} + \frac{I_c}{3} \right)$

[Rechner öffnen ↗](#)

**ex**  $5.54277 \text{ N/m} = (2 \cdot \pi \cdot 0.120 \text{ Hz})^2 \cdot \left( 6.2 \text{ kg} \cdot \text{m}^2 + \frac{10.65 \text{ kg} \cdot \text{m}^2}{3} \right)$

## 7) Winkelgeschwindigkeit des Elements ↗

**fx**  $\omega = \frac{\omega_f \cdot x}{l}$

[Rechner öffnen ↗](#)

**ex**  $11.23465 \text{ rad/s} = \frac{22.5 \text{ rad/s} \cdot 3.66 \text{ mm}}{7.33 \text{ mm}}$

## 8) Winkelgeschwindigkeit des freien Endes unter Verwendung der kinetischen Energie der Beschränkung ↗

**fx**  $\omega_f = \sqrt{\frac{6 \cdot KE}{I_c}}$

[Rechner öffnen ↗](#)

**ex**  $22.5176 \text{ rad/s} = \sqrt{\frac{6 \cdot 900 \text{ J}}{10.65 \text{ kg} \cdot \text{m}^2}}$

## Freie Torsionsschwingungen von Rotorsystemen ↗



## Freie Torsionsschwingungen eines Einzelrotorsystems

### 9) Eigenfrequenz der freien Torsionsschwingung eines Einzelrotorsystems

**fx**

$$f = \frac{\sqrt{\frac{G \cdot J_{\text{shaft}}}{L \cdot I_{\text{shaft}}}}}{2 \cdot \pi}$$

[Rechner öffnen !\[\]\(74d4806277d7e73349d8e8c0897931e9\_img.jpg\)](#)

**ex**

$$0.12031 \text{Hz} = \frac{\sqrt{\frac{40 \text{N/m}^2 \cdot 10 \text{m}^4}{7000 \text{mm} \cdot 100 \text{kg} \cdot \text{m}^2}}}{2 \cdot \pi}$$

### 10) Steifigkeitsmodul der Welle für freie Torsionsschwingung eines Einzelrotorsystems

**fx**

$$G = \frac{(2 \cdot \pi \cdot f)^2 \cdot L \cdot I_{\text{shaft}}}{J_{\text{shaft}}}$$

[Rechner öffnen !\[\]\(8bba887393ca45b761e5cb49e755e762\_img.jpg\)](#)

**ex**

$$39.79424 \text{N/m}^2 = \frac{(2 \cdot \pi \cdot 0.120 \text{Hz})^2 \cdot 7000 \text{mm} \cdot 100 \text{kg} \cdot \text{m}^2}{10 \text{m}^4}$$



## Freie Torsionsschwingungen eines Zwei-Rotor-Systems ↗

11) Abstand des Knotens vom Rotor A für Torsionsschwingungen eines Systems mit zwei Rotoren ↗

**fx**

$$l_A = \frac{I_B \cdot l_B}{I_{A \text{ rotor}}}$$

[Rechner öffnen ↗](#)

**ex**

$$14.4\text{mm} = \frac{36\text{kg}\cdot\text{m}^2 \cdot 3.2\text{mm}}{8\text{kg}\cdot\text{m}^2}$$

12) Abstand des Knotens vom Rotor B für Torsionsschwingungen eines Systems mit zwei Rotoren ↗

**fx**

$$l_B = \frac{I_A \cdot l_A}{I_{B \text{ rotor}}}$$

[Rechner öffnen ↗](#)

**ex**

$$3.29771\text{mm} = \frac{18\text{kg}\cdot\text{m}^2 \cdot 14.4\text{mm}}{78.6\text{kg}\cdot\text{m}^2}$$

13) Eigenfrequenz der freien Torsionsschwingung für Rotor A eines Zwei-Rotor-Systems ↗

**fx**

$$f = \frac{\sqrt{\frac{G \cdot J}{l_A \cdot I_{A \text{ rotor}}}}}{2 \cdot \pi}$$

[Rechner öffnen ↗](#)

**ex**

$$0.296568\text{Hz} = \frac{\sqrt{\frac{40\text{N}/\text{m}^2 \cdot 0.01\text{m}^4}{14.4\text{mm} \cdot 8\text{kg}\cdot\text{m}^2}}}{2 \cdot \pi}$$



## 14) Eigenfrequenz der freien Torsionsschwingung für Rotor B eines Zwei-Rotor-Systems ↗

**fx**

$$f = \frac{\sqrt{\frac{G \cdot J}{l_B \cdot I_{B \text{ rotor}}}}}{2 \cdot \pi}$$

[Rechner öffnen ↗](#)

**ex**

$$0.200708 \text{Hz} = \frac{\sqrt{\frac{40 \text{N/m}^2 \cdot 0.01 \text{m}^4}{3.2 \text{mm} \cdot 78.6 \text{kg} \cdot \text{m}^2}}}{2 \cdot \pi}$$

## 15) Massenträgheitsmoment von Rotor A für Torsionsschwingungen eines Systems mit zwei Rotoren ↗

**fx**

$$I_{A \text{ rotor}} = \frac{I_B \cdot l_B}{l_A}$$

[Rechner öffnen ↗](#)

**ex**

$$8 \text{kg} \cdot \text{m}^2 = \frac{36 \text{kg} \cdot \text{m}^2 \cdot 3.2 \text{mm}}{14.4 \text{mm}}$$

## 16) Massenträgheitsmoment von Rotor B für Torsionsschwingungen eines Systems mit zwei Rotoren ↗

**fx**

$$I_{B \text{ rotor}} = \frac{I_A \cdot l_A}{l_B}$$

[Rechner öffnen ↗](#)

**ex**

$$81 \text{kg} \cdot \text{m}^2 = \frac{18 \text{kg} \cdot \text{m}^2 \cdot 14.4 \text{mm}}{3.2 \text{mm}}$$



## Eigenfrequenz freier Torsionsschwingungen ↗

### 17) Beschleunigende Kraft ↗

**fx**  $F = I_{\text{disc}} \cdot \alpha$

[Rechner öffnen ↗](#)

**ex**  $9.92\text{N} = 6.2\text{kg}\cdot\text{m}^2 \cdot 1.6\text{rad/s}^2$

### 18) Eigenfrequenz der Schwingung ↗

**fx** 
$$f = \frac{\sqrt{\frac{q}{I_{\text{disc}}}}}{2 \cdot \pi}$$

[Rechner öffnen ↗](#)

**ex**  $0.148532\text{Hz} = \frac{\sqrt{\frac{5.4\text{N/m}}{6.2\text{kg}\cdot\text{m}^2}}}{2 \cdot \pi}$

### 19) Rückstellkraft für freie Drehschwingungen ↗

**fx**  $F_{\text{restoring}} = q \cdot \theta$

[Rechner öffnen ↗](#)

**ex**  $64.8\text{N} = 5.4\text{N/m} \cdot 12\text{rad}$

### 20) Torsionssteifigkeit der Welle ↗

**fx** 
$$q = \frac{F_{\text{restoring}}}{\theta}$$

[Rechner öffnen ↗](#)

**ex**  $5.416667\text{N/m} = \frac{65\text{N}}{12\text{rad}}$



## 21) Torsionssteifigkeit der Welle bei Eigenschwingungsfrequenz ↗

**fx**  $q = (2 \cdot \pi \cdot f)^2 \cdot I_{disc}$

[Rechner öffnen ↗](#)

**ex**  $3.524633\text{N/m} = (2 \cdot \pi \cdot 0.120\text{Hz})^2 \cdot 6.2\text{kg}\cdot\text{m}^2$

## 22) Torsionssteifigkeit der Welle bei gegebener Vibrationszeit ↗

**fx**  $q = \frac{(2 \cdot \pi)^2 \cdot I_{disc}}{(t_p)^2}$

[Rechner öffnen ↗](#)

**ex**  $27.19624\text{N/m} = \frac{(2 \cdot \pi)^2 \cdot 6.2\text{kg}\cdot\text{m}^2}{(3\text{s})^2}$

## 23) Torsionssteifigkeit der Welle bei gegebener Winkelgeschwindigkeit ↗

**fx**  $q_{shaft} = \omega^2 \cdot I_{disc}$

[Rechner öffnen ↗](#)

**ex**  $777.728\text{N/m} = (11.2\text{rad/s})^2 \cdot 6.2\text{kg}\cdot\text{m}^2$

## 24) Trägheitsmoment der Scheibe bei gegebener Schwingungsdauer ↗

**fx**  $I_{disc} = \frac{t_p^2 \cdot q}{(2 \cdot \pi)^2}$

[Rechner öffnen ↗](#)

**ex**  $1.231052\text{kg}\cdot\text{m}^2 = \frac{(3\text{s})^2 \cdot 5.4\text{N/m}}{(2 \cdot \pi)^2}$



## 25) Trägheitsmoment der Scheibe bei gegebener Winkelgeschwindigkeit



**fx**  $I_{disc} = \frac{q_{shaft}}{\omega^2}$

**Rechner öffnen**

**ex**  $6.194196 \text{ kg}\cdot\text{m}^2 = \frac{777 \text{ N/m}}{(11.2 \text{ rad/s})^2}$

## 26) Trägheitsmoment der Scheibe unter Verwendung der natürlichen Vibrationsfrequenz



**fx**  $I_{disc} = \frac{q}{(2 \cdot \pi \cdot f)^2}$

**Rechner öffnen**

**ex**  $9.498861 \text{ kg}\cdot\text{m}^2 = \frac{5.4 \text{ N/m}}{(2 \cdot \pi \cdot 0.120 \text{ Hz})^2}$

## 27) Winkelgeschwindigkeit der Welle



**fx**  $\omega = \sqrt{\frac{q_{shaft}}{I_{disc}}}$

**Rechner öffnen**

**ex**  $11.19476 \text{ rad/s} = \sqrt{\frac{777 \text{ N/m}}{6.2 \text{ kg}\cdot\text{m}^2}}$



**28) Winkelverschiebung der Welle aus der mittleren Position** ↗

**fx**  $\theta = \frac{F_{\text{restoring}}}{q}$

**Rechner öffnen** ↗

**ex**  $12.03704 \text{ rad} = \frac{65 \text{ N}}{5.4 \text{ N/m}}$

**29) Zeitraum für Vibrationen** ↗

**fx**  $t_p = 2 \cdot \pi \cdot \sqrt{\frac{I_{\text{disc}}}{q}}$

**Rechner öffnen** ↗

**ex**  $6.732538 \text{ s} = 2 \cdot \pi \cdot \sqrt{\frac{6.2 \text{ kg} \cdot \text{m}^2}{5.4 \text{ N/m}}}$



# Verwendete Variablen

- **f** Frequenz (Hertz)
- **F** Gewalt (Newton)
- **F<sub>restoring</sub>** Wiederherstellungskräfte (Newton)
- **G** Steifigkeitsmodul (Newton / Quadratmeter)
- **I** Trägheitsmoment (Kilogramm Quadratmeter)
- **I<sub>A rotor</sub>** Massenträgheitsmoment von Rotor A (Kilogramm Quadratmeter)
- **I<sub>A</sub>** Massenträgheitsmoment der an Welle A befestigten Masse (Kilogramm Quadratmeter)
- **I<sub>B rotor</sub>** Massenträgheitsmoment von Rotor B (Kilogramm Quadratmeter)
- **I<sub>B</sub>** Massenträgheitsmoment der an Welle B befestigten Masse (Kilogramm Quadratmeter)
- **I<sub>c</sub>** Gesamtmassenträgheitsmoment (Kilogramm Quadratmeter)
- **I<sub>disc</sub>** Massenträgheitsmoment der Scheibe (Kilogramm Quadratmeter)
- **I<sub>shaft</sub>** Trägheitsmoment der Welle (Kilogramm Quadratmeter)
- **J** Polares Trägheitsmoment (Meter ^ 4)
- **J<sub>shaft</sub>** Polares Trägheitsmoment der Welle (Meter ^ 4)
- **KE** Kinetische Energie (Joule)
- **l** Länge der Einschränkung (Millimeter)
- **L** Länge der Welle (Millimeter)
- **I<sub>A</sub>** Abstand des Knotens vom Rotor A (Millimeter)
- **I<sub>B</sub>** Abstand des Knotens vom Rotor B (Millimeter)
- **q** Torsionssteifigkeit (Newton pro Meter)



- $\text{d}_{\text{shaft}}$  Torsionssteifigkeit der Welle (*Newton pro Meter*)
- $t_p$  Zeitraum (*Zweite*)
- $x$  Abstand zwischen kleinem Element und festem Ende (*Millimeter*)
- $\alpha$  Winkelbeschleunigung (*Bogenmaß pro Quadratsekunde*)
- $\delta x$  Länge des kleinen Elements (*Millimeter*)
- $\theta$  Winkelverschiebung der Welle (*Bogenmaß*)
- $\omega$  Winkelgeschwindigkeit (*Radian pro Sekunde*)
- $\omega_f$  Winkelgeschwindigkeit des freien Endes (*Radian pro Sekunde*)



# Konstanten, Funktionen, verwendete Messungen

- **Konstante:** pi, 3.14159265358979323846264338327950288  
*Archimedes' constant*
- **Funktion:** sqrt, sqrt(Number)  
*Square root function*
- **Messung:** Länge in Millimeter (mm)  
*Länge Einheitenumrechnung* ↗
- **Messung:** Zeit in Zweite (s)  
*Zeit Einheitenumrechnung* ↗
- **Messung:** Druck in Newton / Quadratmeter (N/m<sup>2</sup>)  
*Druck Einheitenumrechnung* ↗
- **Messung:** Energie in Joule (J)  
*Energie Einheitenumrechnung* ↗
- **Messung:** Macht in Newton (N)  
*Macht Einheitenumrechnung* ↗
- **Messung:** Winkel in Bogenmaß (rad)  
*Winkel Einheitenumrechnung* ↗
- **Messung:** Frequenz in Hertz (Hz)  
*Frequenz Einheitenumrechnung* ↗
- **Messung:** Winkelgeschwindigkeit in Radian pro Sekunde (rad/s)  
*Winkelgeschwindigkeit Einheitenumrechnung* ↗
- **Messung:** Trägheitsmoment in Kilogramm Quadratmeter (kg·m<sup>2</sup>)  
*Trägheitsmoment Einheitenumrechnung* ↗
- **Messung:** Winkelbeschleunigung in Bogenmaß pro Quadratsekunde (rad/s<sup>2</sup>)  
*Winkelbeschleunigung Einheitenumrechnung* ↗



- **Messung: Zweites Flächenmoment** in Meter  $\wedge$  4 ( $m^4$ )

*Zweites Flächenmoment Einheitenumrechnung* 

- **Messung: Steifigkeitskonstante** in Newton pro Meter (N/m)

*Steifigkeitskonstante Einheitenumrechnung* 



## Überprüfen Sie andere Formellisten

- Torsionsschwingungen

Formeln 

Fühlen Sie sich frei, dieses Dokument mit Ihren Freunden zu TEILEN!

PDF Verfügbar in

[English](#) [Spanish](#) [French](#) [German](#) [Russian](#) [Italian](#) [Portuguese](#) [Polish](#) [Dutch](#)

12/5/2023 | 3:59:52 AM UTC

[Bitte hinterlassen Sie hier Ihr Rückkoppelung...](#)

