

Errata zum Buch *Technische Mechanik für Ingenieure 2., verbesserte Auflage*
 von W.H. Müller und F. Ferber
 (ohne Anspruch auf Vollständigkeit)

Seite 74, Abb. 7.2.6, Zeichnung links oben: Gesamtlängenmaß l ergänzen

Seite 103, in und vor Gleichung (9.1.9) abändern durch:

„bzw. mit der Definition des Drehmomentes $M_j = r_j F_j \cos(\varphi_j)$: $\delta W = \sum_{i=1}^n F_i \delta_i \cos(\varphi_i) + \sum_{j=1}^n M_j \delta \varphi_j = 0$.“

Seite 134, Gleichung (10.5.9)₂ zum Verständnis von Abb. 10.5.5. ergänzen durch:

$$\tau_2 = \frac{Q(A_1^* z_1^* + A_2^* z_2^*)}{I_{yy} t_1} \equiv \tau_{\max}$$

Seite 135, Gleichung (10.5.10) abändern:

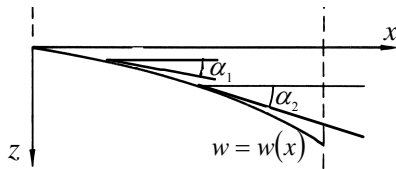
$$\tau_{\max} \approx \frac{Q}{A_{St}}$$

Seite 135, Abbildung 10.5.5.: A_1^* statt A_1 sowie ΔA_{Fl}^* statt A_{Fl}

Seite 136, zweite Zeile von oben ΔA_{Fl}^* statt A_{Fl}

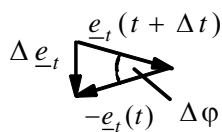
Seite 138, Formel (10.5.20) abändern $\tau_{Kleb} = \frac{Q(A^* z^*)_1}{I_{yy} b_{kleb}} = 2,9 \frac{N}{mm^2}$

Seite 141, Abb. 10.6.2 im untersten Abschnitt ändern:



Seite 148, Einleitenden Satz ergänzen um Information wie folgt „Ein Balken ($EI = 1,5 \cdot 10^3 \text{ kNm}^2$) ist ...“

Seite 205, Abb. 12.1.10, Vektordreieck abändern:



Seite 217, Gleichung (12.3.14): Minuszeichen entfernen

Seite 227, Gleichung (13.4.2), dritte Summe: Vektorunterstrich bei x^i fehlt, also richtig $\underline{x}^i \times (m_i \underline{\ddot{x}}^i)$

Seite 228, Gleichung (13.4.3) ergänzen:

$$\underline{x}^i \times \underline{F}^{ij} + \underline{x}^j \times \underline{F}^{ji} = (\underline{x}^j - \underline{x}^i) \times \underline{F}^{ji} = \underline{0}, \text{ da } \underline{F}^{ji} = F^{ji} \frac{\underline{x}^j - \underline{x}^i}{|\underline{x}^j - \underline{x}^i|}.$$

Seite 230, Gleichung (13.5.1), Summe fehlt:

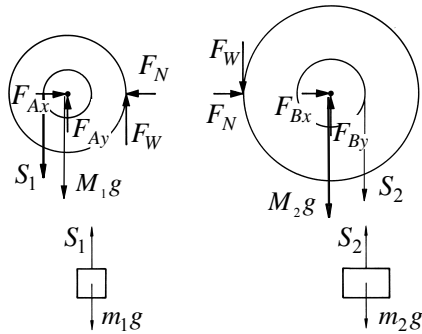
$$m_i \underline{\ddot{x}}^i = \underline{F}^i + \sum_{\substack{j=1 \\ i \neq j}}^N \underline{F}^{ij}$$

Seite 231, Gleichung (13.5.7): Der Zeitdifferentiationspunkt fehlt am zweiten \underline{x}^i , also

$$[\underline{x}^j(t) - \underline{x}^i(t)] \cdot (\dot{\underline{x}}^j - \dot{\underline{x}}^i) = 0$$

Seite 263: Text nach Überschrift ergänzen wie folgt: (Radien R_1 , R_2 , Massen M_1 , M_2 , mit in ...

Seite 263, Abb. 14.2.11 um Gewichte der Reibräder ergänzen;



Seite 263: Gleichungen (14.2.86) abändern wie folgt: $0 = -S_1 + F_{Ay} + F_W - M_1g$

Seite 264: Gleichungen (14.2.88) abändern wie folgt: $0 = -F_W - S_2 + F_{By} - M_2g$

Seite 264: Text nach Gleichung (14.2.89) ergänzen/abändern wie folgt: ... Unbekannte 11 Größen wie folgt (die Vorspannkraft F_N ist vorgegeben): \ddot{x}_1 , \ddot{x}_2 , $\ddot{\phi}_1$, $\ddot{\phi}_2$, S_1 , S_2 , F_{Ax} , F_{Ay} , F_{Bx} , F_{By} , F_W .

Seite 264: Text nach Gleichung (14.2.90) ergänzen/abändern wie folgt: ... Die Gleichung (14.2.90) erlaubt es sobald bekannt ist für eine vorgegebene Vorspannkraft F_N den für reines Rollen notwendigen Reibkoeffizienten μ_0 zu bestimmen. Ferner ist zu fordern ...