

**Zeitschrift:** Bulletin technique de la Suisse romande  
**Band:** 52 (1926)  
**Heft:** 22

## **Inhaltsverzeichnis**

### **Nutzungsbedingungen**

Die ETH-Bibliothek ist die Anbieterin der digitalisierten Zeitschriften auf E-Periodica. Sie besitzt keine Urheberrechte an den Zeitschriften und ist nicht verantwortlich für deren Inhalte. Die Rechte liegen in der Regel bei den Herausgebern beziehungsweise den externen Rechteinhabern. Das Veröffentlichen von Bildern in Print- und Online-Publikationen sowie auf Social Media-Kanälen oder Webseiten ist nur mit vorheriger Genehmigung der Rechteinhaber erlaubt. [Mehr erfahren](#)

### **Conditions d'utilisation**

L'ETH Library est le fournisseur des revues numérisées. Elle ne détient aucun droit d'auteur sur les revues et n'est pas responsable de leur contenu. En règle générale, les droits sont détenus par les éditeurs ou les détenteurs de droits externes. La reproduction d'images dans des publications imprimées ou en ligne ainsi que sur des canaux de médias sociaux ou des sites web n'est autorisée qu'avec l'accord préalable des détenteurs des droits. [En savoir plus](#)

### **Terms of use**

The ETH Library is the provider of the digitised journals. It does not own any copyrights to the journals and is not responsible for their content. The rights usually lie with the publishers or the external rights holders. Publishing images in print and online publications, as well as on social media channels or websites, is only permitted with the prior consent of the rights holders. [Find out more](#)

**Download PDF:** 11.01.2026

**ETH-Bibliothek Zürich, E-Periodica, <https://www.e-periodica.ch>**

# BULLETIN TECHNIQUE

## DE LA SUISSE ROMANDE

Réd.: D<sup>r</sup> H. DEMIERRE, ing.

Paraissant tous les 15 jours

ORGANE DE PUBLICATION DE LA COMMISSION CENTRALE POUR LA NAVIGATION DU RHIN  
 ORGANE DE L'ASSOCIATION SUISSE D'HYGIÈNE ET DE TECHNIQUE URBAINES  
 ORGANE EN LANGUE FRANÇAISE DE LA SOCIÉTÉ SUISSE DES INGÉNIEURS ET DES ARCHITECTES

SOMMAIRE : Détermination des moments d'inertie polaires d'un corps de révolution à l'aide de l'intégrateur (Méthode Amsler). — La méthode Gibson pour la mesure du débit d'une conduite forcée, par F. SALGAT, ingénieur aux « Ateliers des Charmilles S. A. », à Genève (suite et fin). — Deuxième concours restreint pour l'étude du nouveau bâtiment aux voyageurs, à Genève-Cornavin (suite). — Correspondance : A propos du barrage à arches multiples du Gem Lake. — L'art de se procurer des fonds. — BIBLIOGRAPHIE. — CARNET DES CONCOURS. — Service de placement.

### Détermination des moments d'inertie polaires d'un corps de révolution à l'aide de l'intégrateur. (Méthode Amsler.)

La détermination de certains moments d'inertie polaires de corps de révolution conduit à des intégrales dans lesquelles la fonction à intégrer dépend de deux variables et qui ne sont pas directement déterminables à l'aide de l'intégrateur. L'extension de l'idée fondamentale de la méthode décrite dans le cas de la détermination du moment centrifuge<sup>1</sup> d'une surface à l'aide de l'intégrateur permet également de calculer les moments cherchés dans le cas d'un corps de révolution.

#### Principe de la méthode :

Soit un corps de révolution rapporté à trois axes de coordonnées  $Ox$ ,  $Oy$  et  $Oz$ , l'axe  $Oz$  étant l'axe de révolution du corps et les axes  $Ox$  et  $Oy$ , rectangulaires entre eux, étant perpendiculaires à ce dernier. Soit à déterminer le moment d'inertie polaire du corps par rapport à un axe  $Gx$  ou un axe  $Gy$  parallèle au précédent et passant par le centre de gravité du corps. Ce problème peut se présenter dans un certain nombre de cas pratiques : par exemple dans l'étude du mouvement d'un régulateur à boules, où le bras pendulaire a la forme d'un corps de révolution de configuration compliquée, ou encore dans l'étude de la pendulation conique (mouvement gyroscopique) d'un projectile autour de la tangente à sa trajectoire etc. et d'autres cas semblables, où, outre le moment d'inertie polaire par rapport à l'axe de rotation principal  $Oz$ , on a besoin des moments d'inertie du corps par rapport à deux autres axes perpendiculaires à celui-ci et passant par le centre de gravité. La détermination se subdivise en deux parties distinctes :

1<sup>o</sup> Détermination du centre de gravité du corps de révolution. — La distance du centre de gravité  $G$  du corps de révolution par rapport au plan  $Oxy$  est donnée par la formule connue (Fig. 1).

<sup>1</sup> Voir Bulletin technique du 27 février 1926, page 53, « Détermination du moment centrifuge d'une surface au moyen de l'intégrateur ».

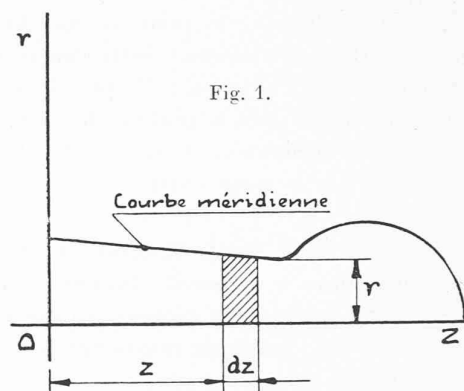


Fig. 1.

$$s = \frac{\int z dV}{\int dV} = \frac{\int \int \int z \cdot dz \cdot dr \cdot r d\varphi}{\int \int \int dz \cdot dr \cdot r \cdot d\varphi} = \frac{2\pi \int z \frac{r^2}{2} dz}{2\pi \int \frac{r^2}{2} dz}$$

où  $dV$  représente la différentielle du volume,  $r$  le rayon vecteur

$$r = \sqrt{x^2 + y^2}$$

et  $\varphi$  l'angle au centre, et les intégrales étant étendues à tout le volume du corps. Sous cette dernière forme on voit apparaître sous les signes  $\int$  les différentielles

$$\frac{r^2}{2} dz$$

qui ne sont de nouveau autre chose que les moments statiques par rapport à l'axe de révolution d'une bande élémentaire de surface de la courbe méridienne comprise entre : deux rayons distants de  $dz$ , la portion de la courbe méridienne interceptée par ces rayons et l'axe  $oz$ . Si donc on désigne par  $M$  le moment statique par rapport à l'axe de révolution de la surface de la portion de courbe méridienne comprise entre le plan  $Oxy$  et le rayon d'abscisse  $z$ , on aura simplement :

$$\text{Position du centre de gravité : } s = \frac{2\pi \int z dM}{2\pi \int dM}.$$

Cette expression est susceptible d'une interprétation géométrique simple. Si l'on construit la courbe ayant pour ordonnée le moment statique  $M$  par rapport à l'axe de révolution de la portion de courbe méridienne comprise