

Zeitschrift:	Mitteilungen der Naturforschenden Gesellschaft Bern
Herausgeber:	Naturforschende Gesellschaft Bern
Band:	- (1848)
Heft:	112-113
Artikel:	Ueber die Reaktionen zwischen den neun Cosinus, durch welche die gegenseitige Lage zweier rechtwinkliger Coordinatensysteme bestimmt wird
Autor:	Schlafli, L.
DOI:	https://doi.org/10.5169/seals-318255

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>

mit den aus der Projectionslehre hervorgehenden, die 9 Winkel der Axen enthaltenden Transformationsformeln, die bekannten Bedeutungen und Eigenschaften der 9 Coeffizienten auf die leichteste Weise ergeben.

L. Schläfli, Ueber die Relationen zwischen den neun Cosinus, durch welche die gegenseitige Lage zweier rechtwinkliger Coordinatensysteme bestimmt wird.

Wenn wir die Coordinaten eines beliebigen Punktes P in Beziehung auf das erste System mit x, y, z und in Beziehung auf das zweite mit x', y', z' bezeichnen und vorerst nur die Ebenen xy und $x'y'$, deren Durchschnitt oder die Knotenlinie und die Lage der positiven Hälften der Axen der x und x' in der Anschauung behalten, so sehen wir sogleich ein, dass die Lage des zweiten Systems gegen das erste durch drei Grössen vollständig bestimmt wird. Diese sind 1^o. der Winkel zwischen der Axe der x und der Linie des aufsteigenden Knotens oder die Länge des aufsteigenden Knotens in der Ebene xy ; 2^o. die Neigung der Ebene $x'y'$ gegen die Ebene xy ; 3^o. der Winkel zwischen der Knotenlinie und der Axe der x' . Mittelst dieser drei Grössen können die Cosinus der neun Winkel, unter denen die Axen des zweiten Systems gegen diejenigen des ersten geneigt sind, trigonometrisch angegeben werden; und aus diesen trigonometrischen Ausdrücken ergeben sich sodann durch einfache Rechnung die bekannten 21 Relationen zwischen den

neun Cosinus. Mein Freund, Herr Wolf, der bei seinem Verfahren der Transformation der Coordinaten diesen Weg eingeschlagen hat und ohne successiver Operationen zu bedürfen an einer einzigen Figur alle drei Transformationsformeln nachweist, hat mir nun durch Mittheilung seiner Methode Veranlassung gegeben, denselben Gegenstand auch von der rein analytischen Seite, wo er mit der Theorie der Elimination bei linearen Gleichungen im Zusammenhange steht, darzustellen.

Wenn nämlich die trigonometrische Behandlung den Vortheil gewährt, dass bei derselben gerade nur so viele Grössen gebraucht werden als die Natur des Gegenstandes erfordert, so thut sie dieses nur auf Kosten der Symmetrie, insofern es ihr nicht gelingt, drei unter sich unabhängige Grössen aufzufinden, durch welche die oft erwähnten neun Cosinus sich sämmtlich auf gleichmässige Weise ausdrücken liessen. Um diesen Uebelstand fühlbar zu machen, brauche ich nur darauf hinzuweisen, dass die Axen der z und z' anders als die übrigen Axen behandelt werden. Will man dagegen die Symmetrie nicht verlieren, so muss man es aufgeben, in den Formeln die drei unabhängigen Grössen explicite vor sich zu haben.

Ich setze folgende zwei Sätze als bekannt voraus:

1^o. Wenn a, b, c die Cosinus der drei Winkel sind, welche irgend eine Gerade mit den drei Coordinatenachsen bildet, so ist

$$a^2 + b^2 + c^2 = 1.$$

2^o. Wenn zwei Gerade mit den Coordinatenachsen resp. Winkel bilden, deren Cosinus a, b, c, a', b', c' sind, so ist der Cosinus des von beiden Geraden eingeschlossenen Winkels $= aa' + bb' + cc'$ *).

*.) Von eben so häufiger Anwendung als diese beiden Sätze ist dieser dritte: Wenn x, y, z, x', y', z' die Projectionen zweier begrenzten

Nun seien a, b, c die Cosinus der drei Winkel, welche die Axe der x' mit den Axen der x, y, z bildet, und ebenso seien die Richtungen der Axen der y', z' in Beziehung auf die Axen des ersten Systems durch die Cosinus $a', b', c', a'', b'', c''$ bestimmt, so dass man durch Projection der aus den neuen Coordinaten x', y', z' zusammengesetzten gebrochenen Linie auf die drei ursprünglichen Coordinatenachsen die Transformationsformeln

$$\left. \begin{array}{l} x = ax' + a'y' + a''z' \\ y = bx' + b'y' + b''z' \\ z = cx' + c'y' + c''z' \end{array} \right\} \quad (1)$$

erhält. Vermöge des ersten vorhin angeführten Satzes hat man dann die drei Gleichungen

$$\left. \begin{array}{l} a^2 + b^2 + c^2 = 1, \\ a'^2 + b'^2 + c'^2 = 1, \\ a''^2 + b''^2 + c''^2 = 1 \end{array} \right\} \quad (2)$$

und vermöge des zweiten, da die drei Axen der x', y', z' sich rechtwinklig schneiden sollen,

$$\left. \begin{array}{l} a'a'' + b'b'' + c'c'' = 0, \\ a''a + b''b + c''c = 0, \\ a'a' + b'b' + c'c' = 0, \end{array} \right\} \quad (3)$$

also im Ganzen 6 Bedingungsgleichungen zwischen 9 Grössen. Wenn nun keine dieser 6 Gleichungen eine nothwendige Folge der übrigen ist, so bleiben nur drei unabhängige Grössen, und sechs von den neun Cosinus sind jeweilen durch die drei übrigen bestimmt.

Da das erste Coordinatensystem ebenso auf das zweite bezogen werden kann, wie dieses auf jenes, so ist klar, dass die angeführten 6 Bedingungsgleichungen noch die 6 folgenden zur nothwendigen Folge haben müssen :

Geraden sind, so sind $yz' - y'z, zx' - z'x, xy' - x'y$ die Projectionen des von derselben gebildeten Parallelogramms auf die drei Coordinatenebenen.

$$a^2 + a'^2 + a''^2 = 1, \text{ etc.} \quad bc + b'c' + b''c'' = 0, \text{ etc.}$$

Es entsteht daher die Aufgabe, dieses was geometrisch a priori eingesehen wird noch analytisch nachzuweisen.

Wenn man die drei Gleichungen (1) der Reihe nach mit a, b, c multiplicirt und addirt, so ergiebt sich unter Berücksichtigung der Relationen (2) und (3)

$$x' = ax + by + cz, \text{ etc.}$$

Durch das gewöhnliche Eliminationsverfahren ergiebt sich

$$x' = \frac{b'c'' - b''c'}{\Delta} x + \frac{c'a'' - c''a'}{\Delta} y + \frac{a'b'' - a''b'}{\Delta} z, \text{ etc.}$$

$$\text{wo } \Delta = ab'c'' + a'b''c + a''bc' - ab''c' - a'bc'' - a''b'c$$

die unter dem Namen der Determinante bekannte Function der neun Cosinus $a, b, c, a', \text{ etc.}$ ist, welche die Eigenschaft hat, durch jede Permutation zweier Buchstaben (oder auch zweier Accente) in ihren entgegengesetzten Werth überzugehen. Man hat also

$$\begin{aligned} b'c'' - b''c' &= a\Delta, & c'a'' - c''a' &= b\Delta, & a'b'' - a''b' &= c\Delta, \\ b''c - bc'' &= a'\Delta, & c''a - ca'' &= b'\Delta, & a''b - ab'' &= c'\Delta, \\ bc' - b'c &= a''\Delta, & ca' - c'a &= b''\Delta, & ab' - a'b &= c''\Delta, \end{aligned} \quad (4)$$

Quadrirt man die beiden Seiten jeder in der ersten Horizontalreihe enthaltenen Gleichung und addirt, so ergiebt sich mit Rücksicht auf die identische Gleichung

$$\begin{aligned} (b'c'' - b''c')^2 + (c'a'' - c''a')^2 + (a'b'' - a''b')^2 \\ = (a'^2 + b'^2 + c'^2)(a''^2 + b''^2 + c''^2) - (a'a'' + b'b'' + c'c'')^2 \end{aligned}$$

vermöge der Relationen (2) und (3)

$$1 = \Delta^2 \cdot (5)$$

Also ist entweder $\Delta = 1$ oder $\Delta = -1$. Nimmt man an, das zweite Coordinatensystem sei so beschaffen, dass, wenn die positiven Axen der x', y' mit den positiven Axen der x, y resp. zur Coincidenz gebracht werden, dann auch die positive Axe der z' mit der positiven Axe der z und nicht

mit der negativen zusammenfalle, so dass gleichzeitig $a=b'=c''=1$ wird, während die sechs übrigen Cosinus verschwinden, so wird $\Delta=1$.

Wenn wir nun die in der ersten Verticalreihe (4) enthaltenen Gleichungen resp. mit a, a', a'' multipliciren und addiren, so bekommen wir: $\Delta=(a^2+a'^2+a''^2)\Delta$, also

$$a^2+a'^2+a''^2=1, \text{ etc. (6)}$$

Multipliciren wir dagegen dieselben Gleichungen mit b, b', b'' und addiren, so ergiebt sich $0=(ab+a'b'+a''b'')\Delta$, also

$$ab+a'b'+a''b''=0, \text{ etc. (7)}$$

Hiemit sind diese sechs neuen Relationen (6) und (7) als nothwendige Folge der ursprünglichen (2) und (3) nachgewiesen.

Merkwürdiger Weise kommen, unbeschadet der Symmetrie, drei unabhängige Grössen ungezwungen zum Vorschein, sobald man die Differentialien der neun Cosinus $a, b, c, a', \text{ etc.}$ betrachtet.

Die Gleichungen (6) und (7) differentiirt geben

$$\begin{aligned} ada+a'da'+a''da'' &= 0, \text{ etc.,} \\ adb+a'db'+a''db'' &= -(bda+b'da'+b''da''), \text{ etc.} \end{aligned}$$

Man darf daher setzen

$$\begin{aligned} pdt &= bdc+b'dc'+b''dc''=-(cdb+c'db'+c''db'') \\ qdt &= cda+c'da'+c''da''=-(adc+a'dc'+a''dc'') \\ rdt &= adb+a'db'+a''db''=-(bda+b'da'+b''da'') \end{aligned} \quad \left. \begin{array}{l} \\ \\ \end{array} \right\} (8)$$

wo dt das Zeitelement und p, q, r die drei neu eingeführten Unabhängigen bezeichnen. Aus den drei Gleichungen

$$\begin{aligned} ada+a'da'+a''da'' &= 0, \\ bda+b'da'+b''da'' &= -rdt \\ cda+c'da'+c''da'' &= qdt \end{aligned} \quad \left. \begin{array}{l} \\ \\ \end{array} \right\}$$

ergiebt sich durch Elimination

$$\begin{aligned}
 \frac{da}{dt} &= cq - br, \quad \frac{da'}{dt} = c'q - b'r, \quad \frac{da''}{dt} = c''q - b''r, \\
 \text{ebenso } \frac{db}{dt} &= ar - cp, \quad \text{etc.} \\
 \frac{dt}{dt} &= bp - aq, \quad \text{etc.}
 \end{aligned}
 \quad \left. \right\} (9)$$

Denkt man sich nun einen Punkt P, der seine Lage gegen das zweite Coordinatensystem nicht ändert, für den also x' , y' , z' constant bleiben, während dieses zweite Coordinatensystem selbst sich beliebig um seinen festen Ursprung herumdreht und dadurch seine Lage gegen das feststehende erste Coordinatensystem fortwährend verändert, und betrachtet dann die momentane Bewegung des Punktes P in Beziehung auf dieses erste Coordinatensystem, so geben die differentiirten Gleichungen (1), wenn darin für da, da', etc. obige Ausdrücke substituirt werden,

$$\frac{dx}{dt} = qz - ry, \quad \frac{dy}{dt} = rx - pz, \quad \frac{dz}{dt} = py - qx. \quad (10)$$

Diese Gleichungen zeigen 1^o., dass die Gerade, deren Projectionen auf die feste Coordinatenachsen dx, dy, dz sind d. h. das vom Punkte P durchlaufene Wegelement, auf den beiden Geraden, deren Projectionen auf dieselben festen Axen resp. pdt, qdt, rdt und x, y, z sind, senkrecht steht und zwar so, dass die Richtungen (pdt, qdt, rdt), (x, y, z), (dx, dy, dz) in der Ordnung der Axen x, y, z auf einander folgen, 2^o. dass das genannte Wegelement an Grösse gleich ist dem Parallelogramm, welches die Geraden (pdt, qdt, rdt) und (x, y, z) zu Seiten hat.

Denken wir uns nun die von der Lage des Punktes P unabhängige Gerade (pdt, qdt, rdt) als vom Ursprung ausgehend und nehmen dieselbe als Grundlinie des Parallelogramms an, so ist dessen Höhe zugleich die Entfernung des Punktes P von der verlängerten Geraden (pdt, qdt, rdt).

Folglich ist das vom Punkt P durchlaufene Wegelement 1^o. senkrecht zu der durch P und die Gerade (pdt, qdt, rdt) gelegten Ebene, 2^o. ist dasselbe an Grösse gleich dem Producte seiner Entfernung von der zuletzt genannten Geraden und einer von der Lage des Punktes P unabhängigen Grösse, der Grundlinie (pdt, qdt, rdt) jenes Parallelogramms. D. h. diese Grundlinie stellt ihrer Richtung nach die momentane Drehungsaxe und ihrer Grösse nach die momentane Drehung des zweiten Coordinatensystems dar. Die drei in obigen Differentialgleichungen auftretenden unabhängigen Grössen p, q, r, zeigen also, als Projectionen einer vom Ursprung ausgehenden Geraden aufgefasst, die Richtung der momentanen Drehungsaxe an, während die zuletzt genannte Gerade selbst an Grösse der momentanen Winkelgeschwindigkeit gleich ist. In Betreff des Sinns dieser letztern ist zu merken, dass wenn p positiv ist und q, r verschwinden, so dass die momentane Drehungsaxe mit der positiven Axe der x zusammenfällt, dann die Drehung von der Axe der y gegen diejenige der z hin erfolgt, was aus den Gleichungen (10) zu ersehen ist.

(Man vergleiche die hier am Ende gegebene Darstellung mit derjenigen in Poissons Mechanik Nr. 406 und mit Littrows Astronomie III. S. 86—90.)

R. Wolf, Auszüge aus Briefen an Albrecht von Haller, mit litterarisch-historischen Notizen.

(Fortsetzung zu Nr. 109.)

CLXXIV. Werlhof ¹⁴⁶), Hannover, 21. Juni 1767:
Ma maladie augmente tous les jours, et peut-être que Dieu

¹⁴⁶⁾ Königl. Grossbrit. Hofrat und Leibarzt in Hannover und langjähriger Korrespondent Hallers.