

**Zeitschrift:** Schweizerische Bauzeitung  
**Herausgeber:** Verlags-AG der akademischen technischen Vereine  
**Band:** 81/82 (1923)  
**Heft:** 17

**Artikel:** Zur Stabilität von Taucherglocken  
**Autor:** Meyer-Peter, E.  
**DOI:** <https://doi.org/10.5169/seals-38995>

### **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:** 19.02.2026

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

INHALT: Zur Stabilität der Taucherglocken. — Wettbewerb für ein Bankgebäude in Basel der Schweizerischen Nationalbank. — Führung und Lauf des Lokomotivrades im Geleise. — Von der 37. Jahresversammlung der G. E. P. vom 7. bis 9. Juli 1923 in Zürich. — Eidgenössisches Amt für Wasserwirtschaft. — Miscellanea: Wasserversorgung von Apulien. Schweizerische kunstgewerbliche Ausstellung in

Schweden 1924. Wiederverwendung von an den Enden abgenützten Eisenbahnschienen. Der Besuch der deutschen Technischen Hochschule im Wintersemester 1922/23. Dampfturbinen mit Zahnrad-Getriebe, Bauart Brown Boveri. Normalien des Vereins Schweizerischer Maschinen-Industrieller. — Nekrologie: Adolf Klose. — Literatur. — Vereinsnachrichten: Zürcher Ingenieur- und Architekten-Verein. — S. T. S.

Band 82.

Nachdruck von Text oder Abbildungen ist nur mit Zustimmung der Redaktion und nur mit genauer Quellenangabe gestattet.

Nr. 17.

## Zur Stabilität von Taucherglocken.

von Prof. E. Meyer-Peter, Zürich.

Anlässlich meines Vortrages über die Dockarbeiten in Venedig in einigen Sektionen des Schweizer Ingenieur- und Architektenvereins wurde kurz die Frage der Schwimmersicherheit von Taucherglocken berührt. Bei dem hauptsächlich beschreibenden Charakter eines solchen Vortrages konnte von einer eingehenden Behandlung des Gegenstandes natürlich nicht die Rede sein, weshalb hier versucht sein soll, einige den Bauingenieur bei der Verwendung beweglicher Caissons interessierende Fragen kurz zusammenzufassen. Dies mag umso eher gerechtfertigt sein, als die für die Schwimmersicherheit von Schiffen gefundenen und allgemein bekannten Gesetze bei der Verwendung beweglicher Caissons nicht selten übersehen werden, und weil in der Literatur über diesen Gegenstand nur spärliche Angaben zu finden sind.

Die beweglichen Caissons gelangen, abgesehen von den an festen Gerüsten aufgehängten, deren Schwimmersicherheit natürlich nicht in Frage kommt, hauptsächlich in zwei prinzipiell verschiedenen Grundformen zur Verwendung. Man spricht vom *Schwimmcaisson* (caisson automobile), dessen Höhenlage dadurch verändert wird, dass mit der eigentlichen Arbeitskammer fest verbundene und bis über den Wasserspiegel reichende Regulierschächte durch Druckluft oder Zentrifugalpumpen teilweise leerpumpt werden, was eine Vermehrung des Auftriebes der ganzen Konstruktion zur Folge hat, und vom *Hängercaisson* (caisson mobile), der, wie schon sein Name aussagt, an einem Schwimmgerüst mittels Ketten, Schrauben und dergl. aufgehängt ist.

### I. Der Schwimmcaisson.

- A. Es bedeuten in der Abbildung 1:
- $K$  die mit Druckluft gefüllte Arbeitskammer des Caisson;
  - $S$  die mit Wasser gefüllte sog. Schwimmkammer oder Gleichgewichtskammer;
  - $R$  die teilweise ausgepumpten Regulierschächte des Caisson;
  - $G$  das Gewicht der Gesamtkonstruktion (samt Ballast) nach Abzug der Wasserverdrängung der ins Wasser tauchenden Konstruktionsteile und des Ballastes;
  - $E$  den Schwerpunkt dieser Gesamtkonstruktion;
  - $V_1$  den Hohlraum der bis zur Tiefe  $T$  entleerten Regulierschächte;
  - $D_1$  den Schwerpunkt dieses Hohlraums;
  - $V_2$  den Hohlraum der Arbeitskammer und deren Einsteigschächte, soweit sie ins Wasser tauchen;
  - $D_2$  den Schwerpunkt dieses Hohlraums;
  - $b$  die Breite,  $l$  die Länge des Caisson;
  - $d$  die Breite,  $L$  die Länge der Regulierschächte;
  - $h$  die Höhe der Arbeitskammer,
  - $h'$  die Höhe der Gleichgewichtskammer;
  - $e$  die Höhenlage des Schwerpunktes  $E$  der Gesamtkonstruktion über der Caissonschnitte;
  - $H$  die gesamte Schwimmtiefe,
  - $\gamma$  das spez. Gewicht des Wassers.

Diese Hauptmasse sind bei gegebener Caissonkonstruktion bekannt, und es berechnet sich die Wasserspiegeldifferenz ausserhalb und innerhalb der Regulierschächte wie folgt:

$$2 \cdot \gamma \cdot T \cdot L \cdot d = \gamma \cdot V_1 = G - \gamma \cdot V_2$$

$G - \gamma \cdot V_2$  ist das sogenannte Arbeitsgewicht des Caisson,

$$T = \frac{\gamma \cdot V_2}{2 \cdot L \cdot d}$$

Bei einer kleinen Drehung des Systems um den Winkel  $\alpha$  tritt nun ausser der bekannten Verschiebung des Schwerpunktes  $D_1$  der Wasserverdrängung der Schächte (wie etwa bei Schiffen mit unverschieblicher Ladung) und der Verschiebung des Schwerpunktes des Systems (wie etwa bei Schiffen mit flüssiger Ladung) auch noch eine Vermehrung des Systemgewichtes hinzu. Die Druckluft entweicht nämlich bei einer Drehung des Caisson aus der Arbeitskammer am höchsten Punkt  $k$  der Schneide und wird durch Wasser ersetzt, dessen Spiegel sich in die Horizontalebene durch diesen Punkt einstellt. Der Auftrieb  $\gamma \cdot V_2$  der Arbeitskammer wird also verkleinert, oder was dasselbe ist, es tritt zu den bereits genannten Kräften  $G$ ,  $\gamma \cdot V_1$  und  $\gamma \cdot V_2$  noch eine Zusatzkraft  $\Delta G$  hinzu, die durch eine gleichgrosse zusätzliche Auftriebskraft  $\gamma \cdot \Delta V$  an den Regulierschächten aufgenommen werden muss.

Im übrigen gestaltet sich nun die Berechnung des Stabilitätsmomentes ganz analog wie bei einem starren schwimmenden Körper, wenn man noch bedenkt, dass z. B. die Zusatzkraft  $\Delta G$ , deren Angriffspunkt im Schwerpunkt des mit Wasser gefüllten Dreiecks liegt, zerlegt werden kann in eine in der Schwimmmaxe wirkende gleich grosse Kraft  $\Delta G$  und ein Kräftepaar  $\gamma \cdot v_3 \cdot x_3$ .

Bezeichnet man den neuen Auftrieb mit

$$A' = \gamma \cdot V_1 + \gamma \cdot \Delta V$$

und das neue Caissongewicht mit

$$G' = G + \Delta G - \gamma \cdot V_2 = G + \gamma \cdot \Delta V - \gamma \cdot V_2,$$

wobei  $A' = G'$  ist, so schneidet die erste Kraft die

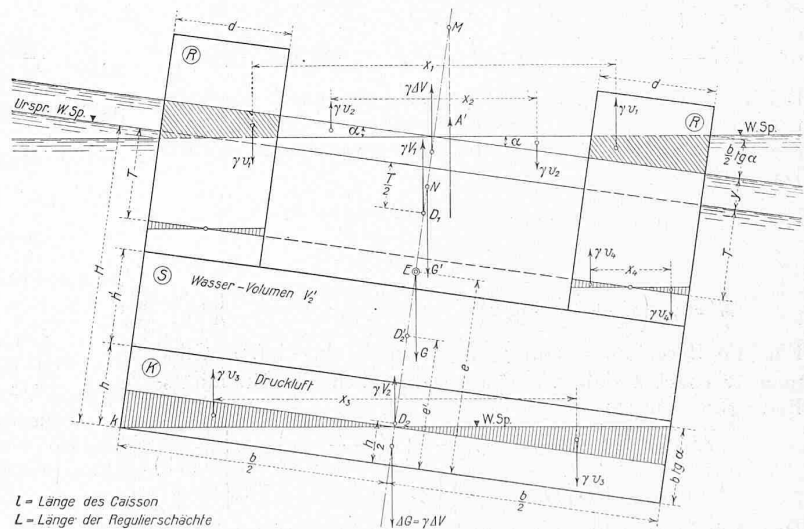


Abbildung 1.

Schwimmmaxe in  $M$ , die zweite in  $N$ . Die Stabilität ist gesichert, insofern  $M$  höher liegt als  $N$ , oder solange die metazentrische Höhe

$$\overline{MN} = \frac{M_{st}}{A' \cdot \sin \alpha} > 0$$

wenn  $M_{st}$  das Stabilitätsmoment bedeutet.<sup>1)</sup> Dieses wird am bequemsten in Bezug auf den Punkt  $D_1$  angeschrieben;

<sup>1)</sup> Man könnte ebensogut  $\overline{MN}' = \frac{M_{st}}{\gamma V_1 + \gamma \Delta V + \gamma V_2}$  als metazentrische Höhe des Gesamtsystems ansprechen. Die obige Bezeichnung wurde aus Gründen einheitlicher Benennung sämtlicher untersuchter Fälle gewählt.

für die gezeichnete Abbildung 1 sind linksdrehende Momente als positiv bezeichnet.

$$\overline{MN} = \frac{M_{st}}{A' \cdot \sin \alpha} = \frac{1}{A'} \cdot \left\{ \frac{\gamma \cdot v_1 \cdot x_1}{\sin \alpha} - \frac{\gamma \cdot v_2 \cdot x_2}{\sin \alpha} + \gamma \cdot \Delta V \cdot \frac{\gamma + T}{2} + G \cdot \left( H - \frac{T}{2} - e \right) - \frac{2 \cdot \gamma \cdot v_4 \cdot x_4}{\sin \alpha} - \gamma \cdot V_2 \cdot \left( H - \frac{T+h}{2} \right) + \gamma \cdot \Delta V \cdot \left( H - \frac{T}{2} - \frac{b}{4} \cdot \operatorname{tg} \alpha \right) - \frac{\gamma \cdot v_3 \cdot x_3}{\sin \alpha} \right\}$$

Nun ist  $v_1 = \frac{b^2 \cdot l}{8} \cdot \operatorname{tg} \alpha$

$$x_1 = \frac{2}{3} \cdot b \cdot \left( \cos \alpha + \frac{\operatorname{tg} \alpha \cdot \sin \alpha}{2} \right)$$

$$\frac{v_1 \cdot x_1}{\sin \alpha} = \frac{b^3 \cdot L}{12} \cdot \left( 1 + \frac{\operatorname{tg}^2 \alpha}{2} \right) \text{ und analog}$$

$$\frac{v_2 \cdot x_2}{\sin \alpha} = \frac{(b-2d)^3 \cdot L}{12} \cdot \left( 1 + \frac{\operatorname{tg}^2 \alpha}{2} \right)$$

Bezeichnet man mit  $J_r$  das Trägheitsmoment des Regulierschacht-Grundrisses als Ganzes genommen in Bezug auf die zur Bildebene senkrecht stehende Symmetrieaxe, so wird

$$J_r = \frac{b^3 - (b-2d)^3}{12} \cdot L$$

$$\text{also } \frac{v_1 \cdot x_1}{\sin \alpha} - \frac{v_2 \cdot x_2}{\sin \alpha} = J_r \cdot \left( 1 + \frac{\operatorname{tg}^2 \alpha}{2} \right)$$

$$\text{ferner ist } \Delta V = \frac{b^2 \cdot l}{2} \cdot \operatorname{tg} \alpha = 2 \cdot d \cdot L \cdot \gamma$$

$$\text{woraus } \gamma = \frac{b^2 \cdot l}{4d \cdot L} \cdot \operatorname{tg} \alpha$$

Wir bezeichnen ferner mit  $J_c$  das Trägheitsmoment der Caisson-Grundrissfläche in Bezug auf ihre senkrecht zur Bildebene stehende Symmetrieaxe; dann ist

$$\frac{v_3 \cdot x_3}{\sin \alpha} = J_c \cdot \left( 1 + \frac{\operatorname{tg}^2 \alpha}{2} \right)$$

Ist  $J'_r$  die Summe der Trägheitsmomente der einzelnen Regulierschacht-Grundrisse in Bezug auf ihre Symmetrie-Axe, so wird

$$2 \cdot \frac{v_4 \cdot x_4}{\sin \alpha} = J'_r \cdot \left( 1 + \frac{\operatorname{tg}^2 \alpha}{2} \right)$$

Also Gleichung (1)

$$\overline{MN} = \frac{\gamma}{A'} \cdot \left[ (J_r - J'_r - J_c) \cdot \left( 1 + \frac{\operatorname{tg}^2 \alpha}{2} \right) + \frac{G}{\gamma} \cdot \left( H - \frac{T}{2} - e \right) - V_2 \cdot \left( H - \frac{T+h}{2} \right) + \frac{b^2 \cdot l}{2} \cdot \operatorname{tg} \alpha \cdot \left( H + \frac{b^2 \cdot l}{8 \cdot d \cdot L} \cdot \operatorname{tg} \alpha - \frac{b}{4} \operatorname{tg} \alpha \right) \right]$$

Bei kleinen Neigungen des Systems, die durch Veränderung von beweglichen Lasten entstehen, können Glieder, die  $\operatorname{tg} \alpha$  in zweiter Potenz enthalten, vernachlässigt werden. Dies ergibt

$$\overline{MN} = \frac{\gamma}{A'} \cdot \left[ J_r - J'_r - J_c + \frac{G}{\gamma} \cdot \left( H - \frac{T}{2} - e \right) - V_2 \cdot \left( H - \frac{T+h}{2} \right) + \frac{b^2 \cdot l}{2} \cdot \operatorname{tg} \alpha \cdot H \right] \quad (1a)$$

$$A' = \gamma \cdot \left( V_1 + \frac{b^2 \cdot l}{2} \cdot \operatorname{tg} \alpha \right)$$

Für die Berechnung von  $\overline{MN}$  ist auch das letzte Glied noch vernachlässigbar, sodass schliesslich die Stabilitäts-Bedingung lautet:

$$\overline{MN} = \frac{1}{V_1} \cdot \left[ J_r - J'_r - J_c + \frac{G}{\gamma} \cdot \left( H - \frac{T}{2} - e \right) - V_2 \cdot \left( H - \frac{T+h}{2} \right) \right] > 0 \quad (1b)$$

Das Arbeitsgewicht einer solchen Taucherglocke wird in der Praxis etwa 0,3 bis 0,5 t/m<sup>2</sup> Caissongrundfläche betragen, entsprechend der Gleichung  $\frac{G - \gamma \cdot V_2}{F} = 0,3 \text{ bis } 0,5 \text{ t/m}^2$ , wobei  $F = b \cdot l$  gleich der Grundfläche des Caissons ist. Infolgedessen wird der Ausdruck

$$\frac{G}{\gamma} \cdot \left( H - \frac{T}{2} - e \right) - V_2 \cdot \left( H - \frac{T+h}{2} \right)$$

gegenüber  $J_c$  verhältnismässig klein sein, weshalb sich schliesslich die Stabilitätsbedingung in übersichtlicher Weise in der folgenden vereinfachten und angenäherten Form schreiben lässt:

$$\overline{MN} = \frac{1}{V_1} \cdot (J_r - J'_r - J_c) > 0 \quad (1c)$$

In der gezeichneten Anordnung ist aber  $J_c > J_r$ ; mit anderen Worten, das Gleichgewicht eines solchen Schwimm-caisson ist als labil zu bezeichnen, wenn die Arbeitskammer mit Druckluft, die Gleichgewichtskammer mit Wasser gefüllt ist.

B. Gesetzt den Fall, die skizzierten Regulierschächte seien durch eine auf dem ganzen Umfang des Caisson errichtete wasserdichte Wand (Hausse) ersetzt, und der durch

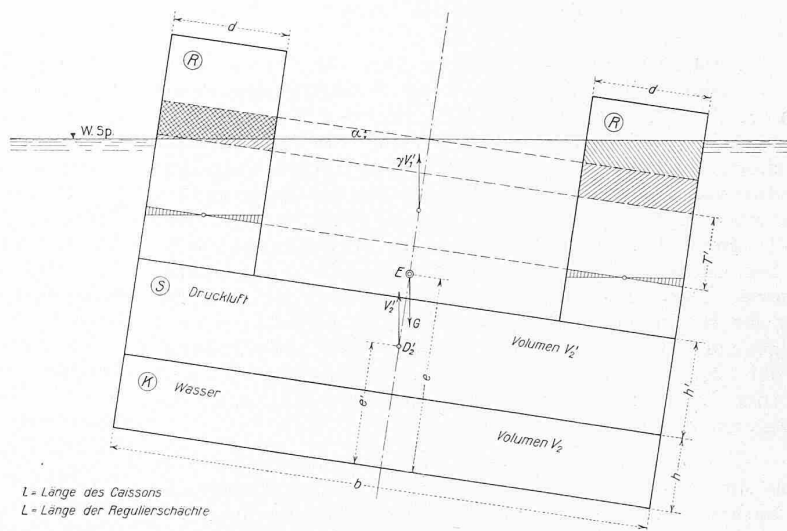


Abbildung 3.

sie umschlossene Raum sei völlig leergepumpt (Abb. 2). Dann wird  $J'_r = 0$   $J_r = J_c$  und die Stabilitätsbedingung lautet:

$$\overline{MN} = \frac{1}{V_1} \cdot \left[ \frac{G}{\gamma} \cdot \left( H - \frac{T}{2} - e \right) - V_2 \cdot \left( H - \frac{T+h}{2} \right) \right] > 0$$

Es ist nun

$$G - \gamma \cdot V_2 = \gamma \cdot T \cdot F$$

$$\frac{G}{\gamma} = V_2 + F \cdot T$$

$$V_2 = F \cdot h$$

$$\text{Also } \overline{MN} = \frac{F}{V_1} \cdot \left[ (h + T) \cdot \left( H - \frac{T}{2} - e \right) - h \cdot \left( H - \frac{T+h}{2} \right) \right]$$

da  $H = h + T$  so wird

$$\overline{MN} = \frac{F}{V_1} \cdot \left[ \frac{T^2}{2} + T \cdot h - T \cdot e + \frac{h^2}{2} - h \cdot e \right]$$

Setzt man  $T = \delta \cdot h$  und  $e = \varepsilon \cdot h$ , so wird:

$$\overline{MN} = \frac{F \cdot h^2}{2 \cdot V_1} \cdot (\delta + 1) \cdot (\delta + 1 - 2 \cdot \varepsilon)$$

In der Praxis ist nun stets

$\varepsilon > 1$ , d. h. der Schwerpunkt des Gesamtgewichts befindet sich höher als die Caissondecke,

$\delta < 1$ , d. h. das Arbeitsgewicht ist kleiner als 2 t/m<sup>2</sup>, sodass  $\delta + 1 - 2 \varepsilon$  stets negativ wird.

Das Schwimmen eines Caisson mit aufgesetzter Hausse und Druckluft in der Arbeitskammer ist also in allen praktisch in Betracht kommenden Fällen labil.

C. Die Unmöglichkeit, eine Taucherglocke mit Druckluft in der Arbeitskammer zum Schwimmen zu bringen — von der Vergrößerung der Grundfläche der Regulierschächte zwecks Erzielung der Schwimmersicherheit muss aus praktischen Gründen abgesehen werden, — hat nun eben zur Ausbildung der sog. Schwimm- oder Gleichgewichtskammer geführt. Diese Kammer ist direkt über der Arbeitskammer angebracht und ist auf allen Seiten vollständig abgeschlossen (Abbildung 3). Ihr Volumen  $V_2'$  kann annähernd gleich, aber auch etwas grösser gehalten werden als das des Hohlraumes der Arbeitskammer, wobei aber immerhin noch  $G > \gamma \cdot V_2'$  sein muss, während das verbleibende Uebergewicht  $G - \gamma \cdot V_2' = \gamma \cdot V_1'$  beim Schwimmen durch die Wasserverdrängung der teilweise entleerten Regulierschächte ausgeglichen wird. Das Entleeren der Gleichgewichtskammer

geschieht durch Einblasen von Druckluft, wobei das Wasser durch am Boden der Kammer angebrachte verschliessbare Oeffnungen entweicht. Wird nun gleichzeitig mit dieser Operation die Druckluft in der Arbeitskammer infolge Abblasens durch Wasser ersetzt, so gestalten sich die Stabilitäts-Bedingungen wesentlich anders.

Das Glied  $J_c$  verschwindet vollständig aus den Gleichungen 1, 1a, 1b, weil bei abgeschlossenen Bodenöffnungen

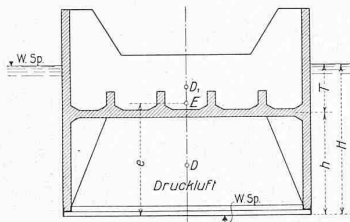


Abbildung 2.

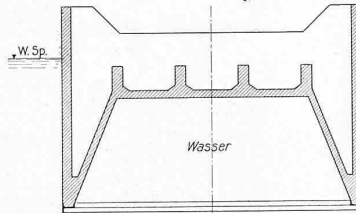


Abbildung 4.

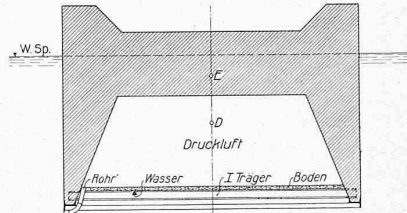


Abbildung 5.

der Gleichgewichtskammer keine Aenderung der Grösse und des Angriffspunktes des Schwimmkammer-Auftriebes eintritt.

In Abbildung 3 bedeute  $V_2'$  das Volumen der Gleichgewichtskammer,  $V_1'$  das Volumen der teilweise entleerten Regulierschächte. Die für praktische Zwecke genügend genaue Gleichung 1b geht dann über in die Form:

$$MN = \frac{1}{V_1'} \cdot \left[ J_r - J_r' + \frac{G}{\gamma} \left( H - \frac{T'}{2} - e \right) - V_2' \left( H - \frac{T'}{2} - e' \right) \right] > 0 \quad (2)$$

Wirkt auf das System ein Drehmoment  $M$ , das durch Verschiebung einer Last, Winddruck usw. erzeugt werden kann, so wird es sich um den Winkel  $\alpha = \frac{M}{\gamma \cdot V_1' \cdot MN}$  drehen<sup>1)</sup>. Ist

die Grösse des auftretenden Momentes bekannt, so kann  $MN$  bestimmt werden, wenn noch die Grösse des zulässigen Neigungswinkels angenommen wird. Auf Grund der Gleichung (2) ist es also möglich, jeden gewünschten Grad der Stabilität zu erreichen.

Bei Beobachtung der vorstehend erläuterten Regeln ist die Schwimmglocke für grosse Druckluftarbeiten ein äusserst geeignetes Instrument, weil ihre Hebung nach beendeter Mauerung in der Arbeitskammer und nachdem die Druckluft von der Arbeitskammer in die Gleichgewichtskammer übergeleitet ist, in einfacher Weise durch Auspumpen der Regulierschächte erfolgt. Indessen ist ihr Anwendungsbereich nicht unbeschränkt: bei gegebenem Gesamtgewicht  $G$  und gegebenen Hohlräumen  $V_2$  und  $V_2'$ , wobei stets

$$G > \gamma \cdot V_2 \text{ und } G > \gamma \cdot V_2',$$

und gegebenen Abmessungen der Regulierschächte ist die geringste Schwimmtiefe

$$T' = \frac{G - \gamma \cdot V_2'}{2 \cdot d \cdot L}$$

Die geringste Eintauchung  $H_{\min}$  tritt ein bei vollständig ausgepumpten Schächten  $H_{\min} = h + h' + T'$ , sodass es von vornherein ausgeschlossen ist, die Glocke mit vollem Gewicht über eine gewisse Tauchtiefe zu heben. Bei diesen Berechnungen darf übrigens nicht übersehen werden, dass das Gewicht der Gesamtkonstruktion  $G$  mit abnehmender Eintauchung  $H$  zunimmt, da hierbei ein geringerer Teil der Konstruktion ins Wasser taucht.

Wie gezeigt wurde, ist es unmöglich, die Glocke bei mit Druckluft gefüllter Arbeitskammer schwimmend zu halten. Infolgedessen ist das Arbeiten nur unter Wahrung eines Uebergewichtes  $G - \gamma \cdot V_2$  möglich, wobei die Glocke stand sicher auf dem Grunde oder auf dem Mauerwerk aufgelagert sein muss. Die Herstellung einzelner hoher Betonblöcke ist also ausgeschlossen, dagegen können fortlaufende Mauern, deren Breite geringer als die Caissonbreite ist, erstellt werden, wenn die Stirnwände der Glocke stets auf der Mauer aufrufen. Ist eine der Kopfwände der Mauer senkrecht

aufzuführen, so ist die Verwendung einer Schwimmglocke für die Endposition ausgeschlossen.

Es sei hier noch erwähnt, dass aus diesem Grunde seinerzeit in La Pallice<sup>1)</sup> und Genua die Glocke im Innern durch Schraubenwinden unterstützt wurde, wobei das Heben des Caissons während der Aufmauerung eines Blockes jeweils vom Innern der Arbeitskammer aus durch Anziehen dieser Stützschauben geschah, ohne dass dabei die Schwimm-

kammer zur Verwendung kam. Diese diente nach den beschriebenen Grundsätzen jeweils nur zum Versetzen der Glocke von einer Position in die andere, wobei in La Rochelle der Flutwechsel den Positionsänderungen wertvoll zu statten kam. Es ist aber zu bemerken, dass seit der Entwicklung der Eisenbetonkonstruktionen der Bau einzelner Blöcke vorteilhaft durch Eisenbetoncaissons mit verlорener Arbeitskammer ausgeführt wird, wie sie z. B. in Dieppe verwendet wurden<sup>2)</sup>. Beim Dockbau in Venedig handelte es sich zunächst um die Herstellung einer 10 m dicken Platte von rund 52 auf 280 m Grundfläche, für welche Arbeit die Schwimmglocke mit einer nachstehend zu beschreibenden Abänderung das geeignete Instrument darstellte. Die Endpositionen mussten indessen mit dem Hängercaisson erstellt werden.

D. Die Caissons mit verlорener Arbeitskammer, die für die Bauten in Dieppe zur Verwendung gelangten, sind übrigens auch bei grossen Brückenbauten, in der Schweiz beim Kraftwerk Mühleberg, zur Ausführung gelangt. Sie unterscheiden sich von den gewöhnlichen festen Caissons nur dadurch, dass sie nicht wie diese an der Verwendungsstelle selbst auf festen Gerüsten oder künstlichen Anschüttungen gebaut werden, sondern an oft entfernten Baustellen, woselbst sie zunächst zu Wasser gebracht werden (Stapel- oder Ausfahrt aus Dock, Baugrube u. dergl.), um sodann schwimmend an die Versenkungsstelle geschleppt zu werden (Abbildung 4).

Aus dem unter B Gesagten geht hervor, dass es hier nicht angängig ist, durch Einblasen von Druckluft in die Arbeitskammer die Tauchtiefe zu vermindern. Die Arbeitskammer ist mit Wasser zu füllen, weshalb dann für das Schwimmen des Caissons nur die Wasserverdrängung der Hölse oberhalb der Decke in Betracht kommt, unter Umständen noch die als Hohlkörper ausgebildeten Konsolen der Arbeitskammer. Dadurch ist die Schwimmtiefe solcher Caissons im allgemeinen beträchtlich, wenigstens bei Verwendung von Eisenbeton.

Beim Dockbau in Venedig wurden einzelne solcher Betoncaissons dadurch mit verringertem Tiefgang zum Schwimmen gebracht (Abbildung 5), dass etwas über der Schneide ein wasserdichter Boden über die ganze Grundfläche gezogen wurde. Die Arbeitskammer selbst wurde mit Druckluft gefüllt. Der erwähnte Boden hatte zum Zweck, zu verhindern, dass bei einer Neigung des Caissons Druckluft an der höchsten Stelle der Schneide entweicht. Die besprochene Zusatzkraft  $\Delta G$  und die Verschiebung des Systemgewichtes kommt durch diese Anordnung in Wegfall; das Schwimmen wird stabil, sobald die Bedingung  $\overline{ED} < \frac{J}{V}$  erfüllt ist. Beim Vorhandensein von geeigneten Sicherheits-Vorrichtungen wird die Beanspruchung des Caisson-Bodens auf Biegung infolge einseitigen Ueberdruckes äusserst gering. (Schluss folgt.)

<sup>1)</sup> Bezw. im Sinne der Anmerkung 1)  $\alpha = \frac{M}{\gamma(V_1 + V_2)MN}$

<sup>1)</sup> „S. B. Z.“, Band 68, Seite 92, Abbildung 2 (26. August 1916).

<sup>2)</sup> „S. B. Z.“, Band 68, Seite 93, Abbildungen 6 und 7.