

Objekttyp: **TableOfContent**

Zeitschrift: **Schweizerische Bauzeitung**

Band (Jahr): **91/92 (1928)**

Heft 24

PDF erstellt am: **26.09.2024**

### **Nutzungsbedingungen**

Die ETH-Bibliothek ist Anbieterin der digitalisierten Zeitschriften. Sie besitzt keine Urheberrechte an den Inhalten der Zeitschriften. Die Rechte liegen in der Regel bei den Herausgebern. Die auf der Plattform e-periodica veröffentlichten Dokumente stehen für nicht-kommerzielle Zwecke in Lehre und Forschung sowie für die private Nutzung frei zur Verfügung. Einzelne Dateien oder Ausdrucke aus diesem Angebot können zusammen mit diesen Nutzungsbedingungen und den korrekten Herkunftsbezeichnungen weitergegeben werden. Das Veröffentlichen von Bildern in Print- und Online-Publikationen ist nur mit vorheriger Genehmigung der Rechteinhaber erlaubt. Die systematische Speicherung von Teilen des elektronischen Angebots auf anderen Servern bedarf ebenfalls des schriftlichen Einverständnisses der Rechteinhaber.

### **Haftungsausschluss**

Alle Angaben erfolgen ohne Gewähr für Vollständigkeit oder Richtigkeit. Es wird keine Haftung übernommen für Schäden durch die Verwendung von Informationen aus diesem Online-Angebot oder durch das Fehlen von Informationen. Dies gilt auch für Inhalte Dritter, die über dieses Angebot zugänglich sind.

Ein Dienst der *ETH-Bibliothek*  
ETH Zürich, Rämistrasse 101, 8092 Zürich, Schweiz, [www.library.ethz.ch](http://www.library.ethz.ch)

<http://www.e-periodica.ch>

INHALT: Die graphische Berechnung der kontinuierlichen Träger mit frei und elastisch drehbarer Stützung nach dem ebenen Massenschwerpunkt und Seilpolygon-Verfahren. — Zum Bruch der St. Francis-Staumauer in Kalifornien. — Wettbewerb für eine Strassenunterführung in Küsnacht-Zürich. — Ausstellung „Das neue Heim“ im Kunstgewerbemuseum Zürich. — Mitteilungen: Versuchsvorortzüge der Schweizerischen Bundesbahnen, Musterwohnungen der Ausstellung „Heim und Technik“

München 1928. Die neuen Giessereien der Citroën-Werke. Technik und Seele. Schweizer Nummer des „Baumeister“. Eidgen. Technische Hochschule. Internationaler Torf-Kongress 1928. Die Studiengesellschaft für Automobilbau. Stahlskelettbau. — Nekrologe: Henri Verrey, Nicolaus Cagianut. — Wettbewerbe: Städtisches Altersheim in Zürich. — Literatur. S. T. S.

Band 91.

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

Nr. 24

## Die graphische Berechnung der kontinuierlichen Träger mit frei und elastisch drehbarer Stützung nach dem ebenen Massenschwerpunkt- und Seilpolygon-Verfahren.

Von Dr. Ing. PETER PASTERNAK, Zürich, Privatdozent an der Eidgen. Techn. Hochschule.

Die von O. Mohr, W. Ritter u. a. entwickelten graphostatischen Verfahren zur Berechnung durchlaufender Tragwerke haben in der Ingenieurpraxis eine viel weitere Verbreitung gefunden, als die gedanklich und in der Auswertung meistens viel einfacheren massengeometrischen Methoden, die von Claxton Fidler angebahnt und von Müller Breslau, namentlich aber A. Ostenfeld fortgesetzt wurden. Dies liegt wohl daran, dass O. Mohr dem Seilpolygonverfahren im eleganten Analogiesatz über die elastische Linie eine allgemeine, einheitliche und auch anschauliche, an die beliebten graphostatischen Methoden Culmanns sich anlehrende Grundlage gegeben hat, während die genannten massengeometrischen Verfahren, die als solche nicht erkannt wurden, sich auf kein einheitliches graphisches Uebertragungsprinzip stützten und deswegen wohl auch weniger beachtet geblieben sind.

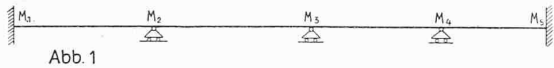


Abb. 1

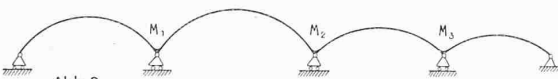


Abb. 2

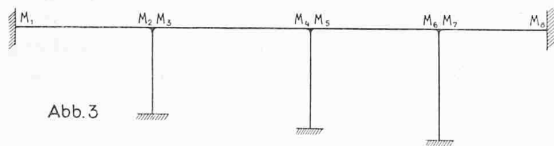


Abb. 3



Abb. 4



Abb. 5

Im folgenden wird gezeigt, dass die einfachen und allgemeinen Grundlagen, auf die sich das räumliche Massenschwerpunktverfahren<sup>1)</sup> aufbaut, d. h. der Satz über die Möglichkeit der Reduktion dreigliedriger Gleichungen auf zweigliedrige Rekursionsgleichungen und seine massengeometrische Deutung, auch den natürlichen und gemeinsamen Ausgangspunkt für beide erwähnten ebenen Methoden bilden. Auf dieser neuen und elementaren Grundlage, die den Vorteil hat, die einfachsten analytischen und graphischen Verfahren zu vereinigen, wird die nahe Verwandtschaft beider bisher sonst auf grundverschiedenen Wegen abgeleiteten graphischen Verfahren ersichtlich, das oft behandelte Gebiet zusammengefasst, kritisch beleuchtet und zum Abschluss gebracht. Dies ist der Grund, weswegen wir

<sup>1)</sup> Vergleiche das Buch des Verfassers: Berechnung vielfach statisch unbestimmter biegeelter Stab- und Flächentragwerke, S. 59, Verlag A.-G. Gebrüder Leemann & Cie., Zürich und Leipzig [Besprochen auf S. 66 laufenden Bandes, 4. Februar 1928. Red.]; ferner den Aufsatz: Die graphische Berechnung des kontinuierlichen Trägers auf elastisch drehbaren Stützen nach dem räumlichen Massenschwerpunktverfahren, im „Bauingenieur“ 1927 Nr. 47, S. 869.

nochmals auf die ebenen Methoden zur graphischen Berechnung kontinuierlicher Tragwerke zurückkommen, obschon sie durch das einheitlichere und deswegen auch einfachere räumliche Verfahren als überholt erscheinen.

### I. DIE REDUKTION DER DREIGLIEDRIGEN MOMENTENGLEICHUNGEN DER KONTINUIERLICHEN TRÄGER MIT FREI UND ELASTISCH DREHBARER LAGERUNG AUF ZWEIFLIEDRIGE REKURSIONSGLEICHUNGEN.

Geht man vom Grundsystem der einfachen Balken bzw. Zweigelenkbogen aus, so erhält man in allen durch die Abbildungen 1 bis 5 dargestellten Fällen durchlaufender Träger Dreimomentengleichungen, die sich in charakteristischer Weise durch die Vorzeichenfolgen in ihren symmetrischen Matrizen unterscheiden:

Bei frei drehbarer und horizontal verschieblicher Stützung sind alle Matrixvorzeichen positiv (Abbildungen 1 und 2) und bei elastisch drehbarer Lagerung wechseln die ausserhalb der rechtsfallenden Diagonale aufeinanderfolgenden Vorzeichen ihre Vorzeichen (Abb. 3).

Beim kontinuierlichen Bogen mit unverschieblicher, aber frei oder elastisch drehbarer Lagerung (Abbildungen 4 und 5) haben die Vorzeichen ausserhalb der Matrix-Hauptdiagonale immer das negative Vorzeichen.<sup>2)</sup>

Wird die Berechnung rein analytisch durchgeführt, so bleibt sie durch die genannten Vorzeichenfolgen unberührt: In allen drei genannten Fällen reduziert man die sich ergebenden dreigliedriger Momentengleichungen mit dem Matrixschema (2,3, 3,3 ... 2) auf zweigliedrige Rekursionsgleichungen mit dem Vorzeichenschema (2,2,2 ... 2,1).

Bezeichnet man in abgekürzter symbolischer Schreibweise die  $k$ -te dreigliedrige Grundgleichung mit

$$G_k = a_{(k-1)k} M_{(k-1)} + a_{kk} M_k + a_{k(k+1)} M_{(k+1)} + a_{k0} = 0$$

die unmittelbar vorangehende zweigliedrige Gleichung mit

$$L_{(k-1)} = a'_{(k-1)(k-1)} M_{(k-1)} + a'_{(k-1)k} M_k + a'_{(k-1)0} = 0$$

und die  $G_k = 0$  nächst nachfolgende mit

$$L_k = a'_{kk} M_k + a'_{k(k+1)} M_{k+1} + a'_{k0} = 0$$

so ist die Reduktionsregel zur Ueberführung des dreigliedriger Systems in das zweigliedrige durch folgende einfache Rekursionsgleichung klargestellt

$$L_k = G_k + \mu_{(k-1)} L_{(k-1)} = 0,$$

$$\text{wo } \mu_{k-1} = -\frac{a_{(k-1)k}}{a'_{(k-1)(k-1)}} \text{ und } L_1 \equiv G_1 = 0$$

Die Zurückführung auf ein zweigliedriges Gleichungssystem kann natürlich auch in umgekehrter Reihenfolge, d. h. ausgehend von der letzten Gleichung, erfolgen. Werden die durch Rückwärtsreduktion sich ergebenden zweigliedriger Gleichungen mit  $R$  und wieder mit den selben Indices wie die Grundgleichungen bezeichnet, aus denen sie hervorgehen, so gilt die entsprechende Reduktionsregel

$$R_k = G_k + \nu_{(k+1)} R_{(k+1)} = 0$$

$$\text{wo } \nu_{(k+1)} = -\frac{a_{k(k+1)}}{a'_{(k+1)(k+1)}} \text{ und } R_n \equiv G_{n+1} = 0$$

und der Doppelindex im Nenner andeutet, dass die Reduktion von unten nach oben geschieht. — Man erkennt leicht, dass ausser den Belastungsgliedern nur die Hauptvorzeichen  $a_{kk}$  in der Matrix eine Reduktion erleiden, während die  $a_{k(k+1)}$  ungeändert in die zweigliedrigeren

<sup>2)</sup> Z. B. findet man beim Zweigelenkbogen mit parabolischer Axe und  $J \cos \varphi = J_0$  konstant für die 24  $J_0 E$ -fachen Auflagerdrehwinkel infolge des Auflagermomentes  $M_1 = 1$  oder  $M_2 = 1$ :

$$a_{11} = a_{22} = 3l, a_{12} = a_{21} = -l, \text{ wo } l = \text{Stützweite.}$$