**Zeitschrift:** Schweizerische Bauzeitung

**Herausgeber:** Verlags-AG der akademischen technischen Vereine

**Band:** 105/106 (1935)

Heft: 7

**Artikel:** Die Methode der Grundkoordinaten

Autor: Kruck, Gustav E.

**DOI:** https://doi.org/10.5169/seals-47389

# 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:** 05.12.2025

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

INHALT: Die Methode der Grundkoordinaten. — Ergebnisse des Ideenwettbewerbes für ein neues Kantonsspital in Zürich. — Baugewerbe, Architekten und Ingenieurberuf in der ständischen Verfassung Oesterreichs. — Beruf und Standesorganisation der Technik in Deutschland. — Zwei neue grosse Brücken in Jugoslavien. — Kleinseilbahn für Wintersportbetrieb. — Mitteilungen: Oxydfreie Kontakte. Untersuchungen am Löffler-Kessel. Die Korrosionswechselfestigkeit von Stahl. Armierte

Hohlkörperdecken mit Korksteinen und tragende Korksteinwände. Stahlrohrgerüst für eine Turmausbesserung. Die 19. Schweizer Mustermesse Basel. Untersuchung über die Grösse der Durchflusskoeffizienten von Venturidüsen. — Gefahren der Architektur-Propaganda. — Nekrologe: Fritz Blass. Karl Gabriel. Jos. Chuard. — Literatur. — Mitteilungen der Vereine. — Sitzungs- und Vortrags-Kalender.

Band 105

Der S. I. A. Ist für den Inhalt des redaktionellen Teils selner Vereinsorgane nicht verantwortlich. Nachdruck von Text oder Abbildungen ist nur mit Zustimmung der Redaktion und nur mit genauer Quellenangabe gestattet.

Nr. 7

## Die Methode der Grundkoordinaten.

Von Dr. sc. techn. GUSTAV E. KRUCK, Ing. Zürich.

Abriss einer Deformationsmethode zur Berechnung ebener, biegungsfester Rahmenwerke mit geraden oder gekrümmten Stäben.

Die gebräuchliche analytische Kräftemethode zur Berechnung statisch unbestimmter Systeme gewinnt die Bestimmungsgleichungen der Ueberzähligen durch Betrachtung der Formänderungen am statisch bestimmten Hauptsystem. Umgekehrt erhalten wir in der Deformationsmethode die Bestimmungsgrössen der Formänderung aus Gleichungen statischen Inhaltes.

In weitaus den meisten Fällen fragen wir in erster Linie nach der Beanspruchung des Bauwerkes und nicht nach seiner Verformung. In diesem Sinne ist die Berechnung nach der Deformationsmethode ein Umweg. Bei vielfach statisch unbestimmten Systemen, wie sie namentlich durch die Eisenbetonbauweise bedingt werden, ist aber oft die Zahl der zu bestimmenden Unbekannten nach der Deformationsmethode erheblich geringer als nach der Kräftemethode. In der Methode der Grundkoordinaten kommen als weitere Vorteile die einfache Aufstellung der Bestimmungsgleichungen der Unbekannten und die rasche Berechnung der Koeffizienten und Lastglieder hinzu. Diese Methode ist eine Weiterentwicklung der Deformationsmethode, die Dr. Ing. L. Mann in seinem Buche "Theorie der Rahmenwerke auf neuer Grundlage" (Berlin 1927, Verlag von Julius Springer) dargestellt hat. Mann nennt die Bestimmungsgrössen der Formänderung Grundkoordinaten; diesen Namen habe ich übernommen und zur Bezeichnung der Methode gewählt.

#### 1. Grundbegriffe.

Wir denken uns im Rahmenwerke alle Knoten herausgeschnitten und ersetzen die dabei frei werdenden inneren Spannungen durch die Anschlussmomente M, die Zugkräfte H und die Querkräfte Q. Das zwischen zwei Knoten herausgeschnittene Bauglied nennen wir einen Stab. Anschlussmomente, die gegen den Uhrzeigersinn auf den Stab und im Uhrzeigersinn auf den Knoten einwirken, bezeichnen wir als positiv; ebenso die Querkräfte, die den Stab gegen den Uhrzeigersinn zu drehen trachten (Abb. 1).

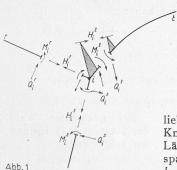


Abb. 2

Wir betrachten einen beliebigen Stab r zwischen den Knoten i und k (Abb. 2). Die Länge der Stabsehne ik im spannungslosen Zustande sei  $l_r$ . Durch die Angabe der Verdrehung der Stabendquer-

schnitte inbezug auf die Stabsehne und die Angabe der Sehnenverlängerung ist die Verzerrung des Stabes eindeutig festgelegt. Wir nennen die Grössen  $\alpha_i$ ,  $\alpha_k$  und  $\Delta l_r$  Stabkoordinaten. Entsprechend dem Sinn der Einspannkräfte bezeichnen wir die Verdrehungen  $\alpha$  positiv im Sinn gegen den Uhrzeiger und  $\Delta l$  positiv als Verlängerung.

Diese Stabkoordinaten bilden ein System geometrisch voneinander abhängiger Grössen. Die voneinander unabhängigen Verdrehungen und Verschiebungen, welche die Verformung des Rahmenwerkes eindeutig festlegen, nennen wir nach Mann Grundkoordinaten. Sie sind die Bestimmungsgrössen der Deformationsmethode entsprechend den Ueberzähligen in der Kräftemethode.

Den Anschluss von Stäben an starre Widerlager nennen wir feste Knoten; wo nur Stäbe zusammenstossen, sind freie Knoten. Die Anzahl der freien Knoten betrage n; g davon seien Gelenkknoten, wo alle Stäbe gelenkig angeschlossen sind. Bewegliche Auflager ersetzen wir durch gelenkig angeschlossene fiktive Auflagerstäbe.

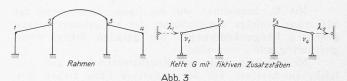
Als erste Gruppe der Grundkoordinaten wählen wir die Knotendrehwinkel  $v_i$ , i = 1 + n - g, der freien Knoten, positiv im Sinne des Uhrzeigers gemessen.

Die voneinander unabhängigen Knotenpunktsverlagerungen  $\lambda_m$ ,  $m=1 \div p$ , bilden die zweite Gruppe der Grund-Koordinaten. In der Ebene sind zur Festlegung der Verschiebung eines Knotens  $2\lambda$  nötig, so dass die Zahl der Grundkoordinaten im Ganzen 3n-g beträgt.

Dies gilt nur für den Fall, dass wir die Längenänderungen der Stäbe als unbekannt voraussetzen. In Rahmenwerken sind die Längenänderungen der geraden Stäbe infolge der Normalkräfte so gering, dass sie entweder nicht berücksichtigt zu werden brauchen, oder durch Näherungswerte ersetzt werden können. Auch die Längenänderungen infolge der Temperatureinflüsse setzt man üblicherweise =  $\varepsilon \, \Delta t^0 \, l \, (\varepsilon =$  Ausdehnungskoeffizient,  $\Delta t^0 =$  Temperaturunterschied, l = Stablänge), ohne die infolge der Verzerrung des Rahmens entstehenden Normalkräfte zu berücksichtigen. Analog hat Mohr bei der Bestimmung der Nebenspannungen in Fachwerken mit steifen Knoten die Längenänderungen der Stäbe durch Näherungswerte ersetzt, indem er sie im Fachwerk mit gelenkigen Knoten bestimmte.

Die vereinfachende Annahme, in geraden Stäben den Einfluss der Normalkräfte auf die Formänderung nicht zu berücksichtigen, führt in der Kräftemethode nur zu einer einfacheren Berechnung der Koeffizienten, mit welchen die Ueberzähligen in ihren Bestimmungsgleichungen multipliziert sind. Berücksichtigen wir in der Deformationsmethode die Längenänderungen der geraden Stäbe nur genähert, so vermindert dies die Zahl der Unbekannten wesentlich.

Die unbekannten Knotenpunktsverlagerungen  $\lambda$  erkennt man am schnellsten aus der Beweglichkeit der kinemati-



schen Kette G, die dadurch entsteht, dass im Rahmenwerk alle steifen Knoten durch Gelenke ersetzt werden. Als Glieder der Kette sind nur die geraden Stäbe zu verwenden, deren Längenänderungen wir näherungsweise als bekannt voraussetzen. Anschaulich können wir die Knotenpunktsverlagerungen  $\lambda$  in Richtung von fiktiven Zusatzstäben annehmen, die wir der oben beschriebenen Kette G hinzufügen müssen, um aus ihr ein unbewegliches Stabwerk zu erhalten. Die Zahl der unbekannten Knotenpunktsverlagerungen bezeichnen wir mit p. Für das neunfach statisch unbestimmte Rahmenwerk in Abb. 3 haben wir in der Deformationsmethode sechs unbekannte Grundkoordinaten, vier Knotendrehwinkel und zwei Knotenpunktsverlagerungen zu bestimmen, wenn wir die Längenänderungen der geraden Stäbe genähert als bekannt voraussetzen.

## 2. Zusammenhang zwischen Grund- und Stabkoordinaten.

Bei der Deformation des Rahmens verschiebe sich der Knoten i nach i' und k nach k'. Den Winkel, um den sich dabei die Stabsehne dreht, nennen wir Stabdrehwinkel, positiv gegen den Sinn des Uhrzeigers gemessen. Aus

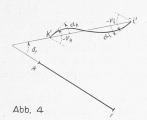


Abb. 4 ergibt sich: 
$$\begin{aligned} a_i &= -v_i - \vartheta_r \\ a_k &= -v_k - \vartheta_r \end{aligned} \ . \tag{I}$$

Die Stabdrehwinkel sind eine Folge der Verlagerung der Knotenpunkte. Diese sind bestimmt durch die unabhängigen Knotenpunkts-Verlagerungen λ und die näherungsweise als bekannt vorausgesetzten Stabsehnenverlängerungen. Schrei-

ben wir der kinematischen Kette G die Bewegung  $\lambda_m=1$ vor, wobei zugleich alle übrigen (p-1) λ Null gehalten werden, so nennen wir den dadurch im Stabe r bedingten Stabdrehwinkel  $\vartheta_{rm}$ .  $\vartheta_{r}'$  ist der Drehwinkel  $\vartheta_{r}$ infolge der als bekannt vorausgesetzten Stablängenänderungen, wenn wir dabei gleichzeitig alle  $\lambda=0$  setzen. Unter der Voraussetzung, dass die Deformationen klein sind im Verhältnis zu den Abmessungen des Rahmens, können wir die Verlagerung der Knotenpunkte durch Superposition der Verschiebungszustände  $\lambda_m, m = 1 - p$ , erhalten. Mit Hilfe der Koeffizienten  $\vartheta_{rm}$  und  $\vartheta_{r}'$  ergeben sich die Stabdrehwinkel:

$$\vartheta_{r} = \lambda_{1} \vartheta_{r1} + \lambda_{2} \vartheta_{r2} + \ldots + \lambda_{m} \vartheta_{rm} + \ldots + \lambda_{p} \vartheta_{rp} + \vartheta_{r}'$$

$$\vartheta_{r} = \sum_{m=1}^{\infty} (\lambda_{m} \vartheta_{rm}) + \vartheta_{r}' \qquad (2)$$

Aus Gleichung (1) und (2) erhalten wir den Zusammenhang zwischen Stab- und Grundkoordinaten:

$$a_{l} = -v_{l} - \sum_{m=1}^{p} (\lambda_{m} \vartheta_{rm}) - \vartheta_{r}'$$

$$a_{k} = -v_{k} - \sum_{m=1}^{p} (\lambda_{m} \vartheta_{rm}) - \vartheta_{r}'$$
(3)

Gleich wie die Stabdrehwinkel können wir auch die als unbekannt vorausgesetzten Stabsehnenverlängerungen durch die Knotenpunktsverlagerungen darstellen. Im Verschiebungszustande  $\lambda_m = 1$  der kinematischen Kette G sei die Verlängerung der Stabsehne  $r = \Delta l_{rm}$ . Durch Superposition der Einflüsse der verschiedenen Knotenpunktsverlagerungen, sowie der als bekannt vorausgesetzten Stabsehnenverlängerungen, erhalten wir:

$$\Delta l_r = \sum_{m=1}^{p} (\lambda_m \, \Delta l_{rm}) + \Delta l_r' \quad . \quad . \quad . \quad (4)$$

Mit Al, bezeichnen wir die Längenänderungen der Stabsehne r infolge des Einflusses der als bekannt vorausgesetzten Längenänderungen der geraden Stäbe, wobei gleichzeitig alle  $\lambda = 0$  sind.

Meist lassen sich die Koeffizienten  $\vartheta_{rm}$  und  $\varDelta l_{rm}$ leicht anschreiben. Für kompliziertere Fälle stehen graphische und analytische Verfahren zur Verfügung.

### 3. Darstellung der Stabeinspannkräfte als Funktion der Stab- und Grundkoordinaten.

## a) Beidseitig eingespannter Bogen (Abb. 5).

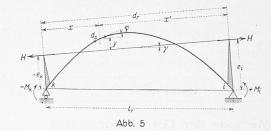
Wir nehmen die Zugkraft H in einer "Hauptaxe" des Bogens an und können dann schreiben:

$$\begin{array}{l} a_{i} = a_{i0} + M_{i} \, a_{ii} + M_{k} \, a_{ik} \\ a_{k} = a_{k0} + M_{i} \, a_{ki} + M_{k} \, a_{kk} \\ \delta = \delta_{0} + \delta_{H} \, H \end{array}$$

(Die Lage von H ist bestimmt durch die Bedingung:

$$a_{iH} = \delta_{Mi} = 0$$
 $a_{kH} = \delta_{Mk} = 0$ 

Daraus erhalten wir:



$$\begin{split} M_i &= M_i{}^0 + \alpha_i \, \frac{\alpha_{kk}}{\alpha_{ii} \, \alpha_{kk} - \overline{\alpha_{ik}^2}} - \alpha_k \, \frac{\alpha_{ik}}{\alpha_{ii} \, \alpha_{kk} - \overline{\alpha_{ik}^2}} \\ M_k &= M_k{}^0 - \alpha_i \, \frac{\alpha_{ik}}{\alpha_{ii} \, \alpha_{kk} - \overline{\alpha_{ik}^2}} + \alpha_k \, \frac{\alpha_{ii}}{\alpha_{ii} \, \alpha_{kk} - \overline{\alpha_{ik}^2}} \\ H &= H^0 \, + \, \frac{\delta}{\delta_H} \end{split}$$

Dabei ist:  $M_l^0$ ,  $M_k^0$ ,  $H^0 = M_l$ ,  $M_k$ , H für starre Ein-

and 
$$a_{ii} = \int \frac{x^2 ds}{d^2 EJ}, \ \alpha_{ik} = -\int \frac{x x' ds}{d^2 EJ}, \ \alpha_{kk} = \int \frac{x'^2 ds}{d^2 EJ},$$

$$\delta_H = \int \frac{y^2 ds}{EJ} + \int \frac{\cos \varphi^2 ds}{EF}.$$



Um die Berechnung unbekümmert um die Lage des Bogens durchführen zu können, ordnen wir den Grössen ei und ek Vorzeichen zu, derart, dass wir sie als positiv bezeichnen, wenn sie im Knoten ein rechtsdrehendes Windrad bilden (Abb. 6). Wir bezeichnen:

$$x = \xi d$$
,  $x' = \xi' d$ ,  $d_r' = \frac{d_r}{E J_c}$ ,  $dw \frac{ds}{d} \frac{J_c}{J}$ 

 $J_c =$  beliebiges J des Stabes.

$$\begin{array}{ll} \alpha_{ii} = & d_r' \int \xi^2 \, dw \\ \alpha_{ik} = - \, d_r' \int \xi \, \xi' \, dw \\ \alpha_{kk} = & d_r' \int \xi'^2 \, dw \end{array}$$

Zur Abkürzung bezeichnen wir die Zahlenwerte:

beginning with the Zamenv 
$$a = \frac{\int \tilde{\varepsilon}'^2 dw}{\int \tilde{\varepsilon}^2 dw \int \tilde{\varepsilon}'^2 dw - (\int \tilde{\varepsilon} \, \tilde{\varepsilon}' \, dw)^2}$$

$$b = \frac{\int \tilde{\varepsilon}^2 dw}{\int \tilde{\varepsilon}^2 aw \int \tilde{\varepsilon}'^2 dw - (\int \tilde{\varepsilon} \, \tilde{\varepsilon}' \, dw)^2}$$

$$c = \frac{\int \tilde{\varepsilon} \, \tilde{\varepsilon}' \, dw}{\int \tilde{\varepsilon}^2 dw \int \tilde{\varepsilon}'^2 \, dw - (\int \tilde{\varepsilon} \, \tilde{\varepsilon}' \, dw)^2}$$
hereiben:

und können schreiben:

$$M_{i} = M_{i}^{0} + \alpha_{i} \frac{a}{d_{r'}} + \alpha_{k} \frac{c}{d_{r'}}$$

$$M_{k} = M_{k}^{0} + \alpha_{i} \frac{c}{d_{r'}} + \alpha_{k} \frac{b}{d_{r'}} \qquad (5)$$

$$H = H^{0} + \frac{\delta}{\delta_{H}}$$

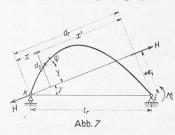
Dabei ist:  $\delta = \Delta l_r \cos \gamma + e_i v_i + e_k v_k$ . Wir ersetzen  $\alpha$  nach (1) und erhalten:

$$M_{i} = M_{i}^{0} - \frac{1}{d_{r'}} \left[ a v_{i} + c v_{k} + (a + c) \vartheta_{r} \right]$$

$$M_{k} = M_{k}^{0} - \frac{1}{d_{r'}} \left[ c v_{i} + b v_{k} + (b + c) \vartheta_{r} \right]$$

$$H = H^{0} + \frac{1}{\delta_{H}} \left( \Delta l_{r} \cos \gamma + e_{i} v_{i} + e_{k} v_{k} \right)$$
(6)

b) Einseitig eingespannter Bogen (Abb. 7).



Bei geeigneter Wahl der Lage von H können wir schreiben:

$$egin{aligned} lpha_i &= lpha_{i0} + lpha_{i1} \, M_i \ \delta &= \delta_0 \, + \delta_H \, H \ ext{Somit:} \ M_i &= M_i^0 + rac{lpha_i}{lpha_{i1}} \end{aligned}$$

$$M_i = M_i^0 + \frac{\alpha_i}{\alpha_{ii}}$$
 $H = H^0 + \frac{\delta}{\delta_H}$ 

Dabei ist  $M_i^0$ ,  $H^0 = M_i$ , H für starre Einspannung in iund festes Gelenk in k.

$$a_{ii} = \int \frac{x^2 ds}{d^2 E J} = d_r' \int \xi^2 dw, \ \delta_H = \int \frac{y^2 ds}{E J} + \int \frac{\cos \varphi^2 ds}{E F}$$

Mit Hilfe der eingeführten Abkürzungen können wir schreiben:

$$M_{i} = M_{i}^{0} + \frac{\alpha_{i}}{d_{r'}} \left( a - \frac{\epsilon^{2}}{b} \right),$$

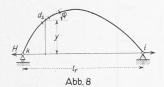
$$H = H^{0} + \frac{\delta}{\delta_{H}} ,$$

$$M_{i} = M_{i}^{0} - \frac{1}{d_{r'}} \left[ \left( a - \frac{\epsilon^{2}}{b} \right) v_{i} + \left( a - \frac{\epsilon^{2}}{b} \right) \vartheta_{r} \right]$$

$$H = H^{0} + \frac{1}{\delta_{H}} \left( \Delta l_{r} \cos \gamma + e_{i} v_{i} \right)$$

$$(6')$$

c) Beidseitig gelenkig gelagerter Bogen (Abb. 8).



$$\delta = \delta_0 + H \, \delta_H$$

$$H = H^0 + \frac{\delta}{\delta_H}$$

$$H^0 = H$$
 für feste Gelenke.  
 $\delta_H = \int \frac{y^2 ds}{EJ} + \int \frac{\cos \varphi^2 ds}{EF},$   
 $\delta = \Delta l_r$ 

d) Alle drei Fälle vereinigen wir durch Einführung der Zahlenwerte z und ζ nach folgender Tabelle:

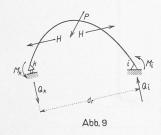
Einspannung	Zii	Zik	$Z_{kk}$	5i	54	5,1
* *	а	С	ь	a+C	b+c	a+b+2c
* *	$a - \frac{c^2}{b}$	0	0	$a - \frac{c^2}{b}$	0	$a - \frac{c^2}{b}$
*	0	0	$b-\frac{c^2}{a}$	0	$b - \frac{c^2}{a}$	$b-\frac{c^2}{\partial}$
* i	0	0	0	0	0	0

Nun gilt allgemein:

$$M_{i} = M_{i}^{0} - \frac{1}{d_{r'}} (z_{ii} \nu_{i} + z_{ik} \nu_{k} + \zeta_{i} \vartheta_{r})$$

$$M_{k} = M_{k}^{0} - \frac{1}{d_{r'}} (z_{ik} \nu_{i} + z_{kk} \nu_{k} + \zeta_{k} \vartheta_{r}) \qquad (7)$$

$$H = H^{0} + \frac{1}{\vartheta_{H}} (\Delta l_{r} \cos \gamma + e_{i} \nu_{i} + e_{k} \nu_{k})$$



Querkräfte. Wir bezeichnen mit Qio die Querkraft Qi im statisch bestimmt gelagerten Stab, mit  $Q_i^0$  die Querkraft bei starr gehalte-

Querkraft bel staff genate-  
nen Knoten. Dann ist:  

$$Q_{i} = Q_{i0} - \frac{M_{i} + M_{k}}{d_{r}}$$

$$Q_{i} = Q_{i}^{0} + \frac{1}{d_{r} d_{r}'}$$

$$(\zeta_{i} v_{i} + \zeta_{k} v_{k} + \zeta_{r} \vartheta_{r}) \quad (8)$$

Für den geraden Stab ist:

$$d_{r}' = l_{r}'; \ \gamma = e_{i} = c_{k} = 0; \ \delta_{H} = \int \frac{ds}{E F} = l_{r}''$$

$$M_{i} = M_{i}^{0} - \frac{1}{l_{r}'} (z_{ii} \ v_{i} + z_{ik} \ v_{k} + \zeta_{i} \ \vartheta_{r})$$

$$M_{k} = M_{k}^{0} - \frac{1}{l_{r}'} (z_{ik} \ v_{i} + z_{kk} v_{k} + \zeta_{k} \ \vartheta_{r}) . . . (9)$$

$$H = H^{0} + \frac{\Delta l_{r}}{l_{r}'}$$

Für  $EI = konstant = EI_c$  wird:

$$\int \xi^2 dw = \int \xi'^2 dw = \frac{\tau}{6}; \quad \int \xi \xi' dw = \frac{\tau}{6}$$





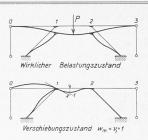
Die Werte z und ¿ enthält nebenstehende Tabelle.



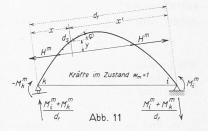
#### 4. Grundgleichung der Methode der Grundkoordinaten.

Mit  $w_m$  bezeichnen wir eine beliebige Grundkoordinate, sei es ein Knotendrehwinkel, sei es eine Knotenpunktsverlagerung. Zur Grundgleichung Methode der Grundkoordinaten gelangen wir am einfachsten mit Hilfe der Arbeitsgleichung durch Kombi-nation des wirklichen

Belastungszustandes mit dem Verschiebungszustande  $w_m = 1$  (Abb. 10). Den Einfluss der Querkräfte vernachlässigen wir. Normalkräfte bezeichnen wir positiv als Zug, in den folgenden Ableitungen nehmen wir im Stabe r die Momente im Sinne von  $M_i$  positiv an.







$$\sum_{r=1}^{s} \left[ \int_{r} M \, d\varphi^{m} + \int_{r} N \, \Delta \, ds^{m} \right]$$

s = Anzahl der Stäbe

$$d\varphi^m = \frac{M^m ds}{EJ}, \quad \Delta ds^m = \frac{N^m ds}{EF}.$$

$$M^m = M_i^m \frac{x}{d} - M_k^m \frac{x^i}{d} + H^m y$$

$$N^m = H^m \cos \varphi - \left(\frac{M_i^m + M_k^m}{d}\right) \sin \varphi$$

Somit ist:

$$\Sigma P \ \delta^{m} = \sum_{r=1}^{S} \left\{ \int_{r} \frac{M \ ds}{E J} \left[ M_{l}^{m} \frac{x}{d} - M_{k}^{m} \frac{x'}{d} + H^{m} y \right] \right.$$

$$\left. + \int_{r} \frac{N \ ds}{E F} \left[ H^{m} \cos \varphi - \left( \frac{M_{l}^{m} + M_{k}^{m}}{d} \right) \sin \varphi \right] \right\}$$

$$\Sigma P \ \delta^{m} = \sum_{r=1}^{S} \left[ M_{l}^{m} \left( \int_{r} \frac{M \ x \ ds}{d E J} - \int_{r} \frac{N \sin \varphi \ ds}{d E F} \right) \right.$$

$$\left. - M_{k}^{m} \left( \int_{r} \frac{M \ x' \ ds}{d E J} + \int_{r} \frac{N \sin \varphi \ ds}{d E F} \right) \right.$$

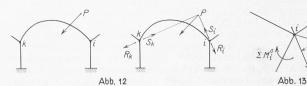
$$\left. + H^{m} \left( \int_{E} \frac{M \ y \ ds}{E J} + \int_{E} \frac{N \cos \varphi \ ds}{E F} \right) \right]$$

 $\Sigma P \ \delta^{m} = \sum_{r=1}^{s} \left[ M_{i}^{m} \left( \int_{r}^{M} \frac{M \, x \, ds}{d \, E \, J} - \int_{r}^{r} \frac{N \sin \varphi \, ds}{d \, E \, F} \right) \right.$   $\left. - M_{k}^{m} \left( \int_{r}^{M} \frac{M \, x' \, ds}{d \, E \, J} + \int_{r}^{r} \frac{N \sin \varphi \, ds}{d \, E \, F} \right) \right.$   $\left. + H^{m} \left( \int_{r}^{M} \frac{y \, ds}{E \, J} + \int_{r}^{r} \frac{N \cos \varphi \, ds}{E \, F} \right) \right]$   $\text{erner ist:} \qquad a_{i} = \int_{r}^{M} \frac{M \, x \, ds}{d \, E \, J} - \int_{r}^{r} \frac{N \sin \varphi \, ds}{d \, E \, F} + a_{it}$   $- a_{k} = \int_{r}^{m} \frac{M \, x' \, ds}{d \, E \, J} + \int_{r}^{r} \frac{N \sin \varphi \, ds}{d \, E \, F} - a_{kt}$   $\delta_{r} = \int_{r}^{r} \frac{M \, y \, ds}{E \, J} + \int_{r}^{r} \frac{N \cos \varphi \, ds}{E \, F} + \delta_{rt}$ Ferner ist:

 $a_{it}$ ,  $a_{kt}$  und  $\delta_{rt}$  seien die Formänderungen im statisch bestimmt gelagerten Stab infolge der Temperatureinflüsse.

$$\Sigma P \delta^{m} = \sum_{r=1}^{s} \left[ M_{i}^{m} \left( a_{i} - a_{it} \right) + M_{k}^{m} \left( a_{k} - a_{kt} \right) + H^{m} \left( \delta_{r} - \delta_{rt} \right) \right] . \quad (10)$$

Das Lastglied  $\Sigma P \delta^m$  formen wir auf folgende Weise um: Dadurch, dass wir uns in den Knoten i und k je zwei



Kräfte S und R aufgebracht denken, die gleich gross, aber entgegengesetzt gerichtet sind, ändern wir an der Belastung des Systems nichts. Somit ist die Arbeit  $\Sigma P$   $\delta^m =$  der Arbeit der Kräfte (P + S + R) auf den bei  $w_m = I$  entstehenden Wegen. Wir berechnen sie in zwei Stufen als Arbeit der Kräfte (P + S) und als Arbeit der Kräfte R bei der Verzerrung  $w_m = I$  (Abb. 12).

Wir wählen die Kräfte  $S_l$  und  $S_k$  derart, dass sie im Stabe r mit P Gleichgewicht halten. Dann wird durch das System der Kräfte P,  $S_l$  und  $S_k$  einzig der Stab r belastet; die dabei entstehenden Momente und Normalkräfte bezeichnen wir mit  $\overline{M}$  und  $\overline{N}$ . Mit Hilfe der Arbeitsgleichung schreiben wir:

Arbeit von (P+S) bei der Verzerrung  $w_m = 1 = \int [\overline{M} d\varphi^m + \overline{N} \Delta ds^m].$ 

Wir formen diese Gleichung um wie früher und erhalten: Arbeit von (P+S) bei der Verzerrung  $w_m=\mathbf{1}$ 

$$= M_{i}^{m} \overline{\alpha_{i}} + M_{k}^{m} \overline{\alpha_{k}} + H^{m} \overline{\delta_{r}}.$$

 $\overline{a_i}$ ,  $\overline{a_k}$  und  $\overline{\delta_r}$  sind die Stabkoordinaten für die Belastung (S+P). Wir wählen nun S und R derart, dass

$$\overline{a_i} = \overline{a_k} = \overline{\delta_r} = 0$$

wird, wodurch dieses Glied ganz verschwindet. Dann wird:

$$\Sigma P \delta^m = \sum_{i=1}^n R \delta^m = A^m.$$

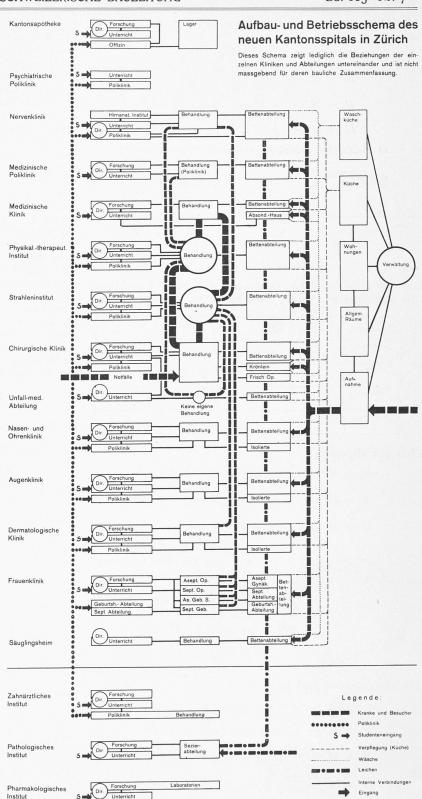
 $A^m$  ist die Arbeit der Knotenbelastungen der starr gehaltenen Knoten bei den Verschiebungen infolge  $w_m=\mathbf{1}$ . Wir bezeichnen diese Belastung mit  $R^0$  und  $\Sigma M^0$ . Infolge  $w_m=\mathbf{1}$  verdrehe sich der Knoten i um  $v_i^m$  oder verlagere sich um  $v_i^m$  (Abb. 13).

Für 
$$w_m = v_i = 1$$
 wird:  
 $v_i^m = 1$ , die übrigen  $v = 0$   
 $v_i^m = 0$ ,  $i = 1 \div n$ , somit  
 $A^m = \left(\sum_i^r M_i^0\right) \cdot 1 = \sum_i^r M_i^0$   
Für  $w_m = \lambda_m = 1$  wird  
 $v_i^m = 0$ ,  $i = 1 \div n$ , somit  
 $A^m = \sum_{i=1}^n R_i^0 v_i^m \cos \alpha$ .

Wir bringen in Gleichung (10) die bekannten Glieder nach rechts und erhalten die Grundgleichung:

$$\sum_{r=1}^{s} \left[ M_i^m \, \alpha_i + M_k^m \, \alpha_k + H^m \, \delta_r \right] =$$

$$= A^m + \sum_{r=1}^{s} \left[ M_i^m \, \alpha_{it} + M_k^m \, \alpha_{kt} + H^m \, \delta_{rt} \right]$$
(Schluss folgt.) (11)



### Ergebnisse des Ideenwettbewerbes für ein neues Kantonsspital in Zürich

Hygiene-Institut

Ausführlicher Bericht des Preisgerichtes mit Tafelsammlung liegt in Form einer Publikation des Hochbauamtes (Kommissionsverlag Fretz & Wasmuth A.-G., Zürich) vor. Deshalb weichen wir diesmal von der üblichen, vollständigen und wörtlichen Wiedergabe des Preisgerichts-Urteiles ab und geben nur auszugsweise die Früchte und Folgerungen dieser von schweizerischen Architekten und Aerzten geleisteten gewaltigen Arbeit wieder. Unsere Unterlagen dafür bilden der erwähnte Bericht

des Preisgerichtes, sowie ein Vortrag von Prof. O. R. Salvisberg am 12. Dez. 1934 im Z. I. A., dessen Hauptgedanken wir im Interesse der Konzentration unserer Berichterstattung eingefügt haben.

Abb. 2. Betriebs-Schema,

#### I. PROGRAMM.

Als Bauplatz war das Gelände südöstlich der Heilanstalt Burghölzli bis zur Zollikoner Grenze zur Verfügung gestellt, wobei das angrenzende Gebiet der Gemeinde Zollikon vorerst als