

Objekttyp: **TableOfContent**

Zeitschrift: **Schweizerische Bauzeitung**

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

Heft 26

PDF erstellt am: **19.09.2024**

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.e-periodica.ch>

INHALT: Die graphische Berechnung der kontinuierlichen Träger mit frei und elastisch drehbarer Stützung nach dem ebenen Massenschwerpunkt- und Seilpolygon-Verfahren. — Zwei Wohnhäuser an der französischen Riviera. — Eidgenössisches Amt für Wasserwirtschaft. — Mitteilungen: Vom deutschen Strassenbau. Winddruckmessungen an einem Hausmodell. Ausstellung „Der Stuhl“ Stuttgart. Der Tag für Denkmalpflege und Heimatschutz. Versuche mit der Drolshammer-Güterzug-

bremse. Prof. Rob. Thomann. Vereinigung schweizerischer Strassenfachmänner. — Wettbewerbe: Pavillons für Nervenranke im Neuenburgischen Kantonspital Perreux. Wartehäuschen in Genf. Kindergartenhaus in Zürich 3. — Literatur. — Schweizer. Verband für die Materialprüfungen der Technik.

Dieser Nummer ist das Inhalts-Verzeichnis von Band 91 beigelegt.

Band 91. Nachdruck von Text oder Abbildungen ist nur mit Zustimmung der Redaktion und nur mit genauer Quellenangabe gestattet.

Nr. 26

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.

(Schluss von Seite 294.)

IV. DER DURCHLAUFENDE TRÄGER AUF ELASTISCH DREHBAREN STÜTZEN.

Ausgehend vom Hauptsystem der als einfachen Balken gelagerten Riegelfelder und der an den Stützenköpfen frei drehbar, aber in horizontaler Richtung unverschieblich gelagerten Stützen (bei Einspannung am Fusse sind also die Stützen im Hauptsystem einfach statisch unbestimmt), erhält man zur Bestimmung der Riegelendmomente (an jeder Stütze zwei, deren Differenz von der Stütze aufgenommen wird), wie schon unter I erwähnt, wieder dreigliedrige Gleichungen, mit abwechselnd negativen und positiven Vorzeichen ausserhalb der rechtsfallenden Diagonale der Gleichungsmatrix. Wir greifen irgend drei aufeinanderfolgende Riegelfelder samt den zugehörigen Seiten des Schlusspolygons heraus und bezeichnen, der Einfachheit wegen, die im betrachteten Bereich auftretenden aufeinanderfolgenden Riegelendmomente mit M_1 bis M_6 (Abbildung 15). Da auf jeder Zwischenstütze zwei Momente abgetragen sind, hat man alle Zwischen-Stützvertikalen als *Doppelpaxen* zu betrachten und sie mit zwei aufeinanderfolgenden Ordnungszahlen zu bezeichnen.

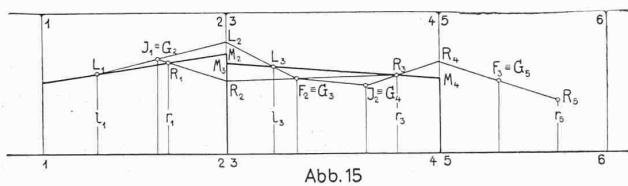


Abb. 15

Die zur Stütze 23 der Abbildung 15 gehörenden Dreimomentengleichungen lauten:

$$G_2 = a_{12} M_1 + (a_{22} + e_{23}) M_2 - e_{23} M_3 + a_{20} = 0$$

$$G_3 = -e_{23} M_2 + (a_{33} + e_{23}) M_3 + a_{34} M_4 + a_{30} = 0$$

Hierin ist e_{23} die Stützkopfdrehung infolge eines auf die Stütze 23 an ihrem Kopfe wirkenden Momentes $M = 1$ und kann auf bekannte Weise ermittelt werden. Die Bedeutung der übrigen Vorzeichen und der Belastungsglieder ist mit z. T. andern Bezeichnungen genau die gleiche wie beim kontinuierlichen Träger auf frei drehbaren Stützen

$$(a_{22} = a_{22}^t, a_{33} = a_{33}^t, a_{20} = a_{20}^t, a_{30} = a_{30}^t)$$

Die zu den obigen Gleichungen gehörenden Grundpunkte G_2 und G_3 stimmen überein mit den Festpunkten für starre Einspannung J_1 und F_2 in den Feldern $1 \div 2$ und $3 \div 4$; denn die e heben sich in den Vorzeichen-Quersummen auf und gehören zu M , die in den selben Parallelaxen (hier in der Axe 23) liegen. Die L - und R -Punkte, d. h. die Punktrepräsentanten der zweigliedrigen Gleichungen liegen jetzt teils auf den gesuchten Schlusspolygonseiten, teils auf den Stützvertikalen. So sind L_1, R_1 und L_3, R_3 Feld-Festpunkte, während L_2, R_2 auf der Stützvertikalen 23 zu suchen sind. Aus der Gleichung für L_3 , d. h.

$$L_3 = G_3 + \mu_2 L_2 = G_3 + \mu_2 (G_2 + \mu_1 L_1) = \mu_1 \mu_2 L_1 + \mu_2 G_2 + G_3 = 0$$

und der entsprechenden Gleichung für R_3 und II 4 folgt, dass sich die aufeinanderfolgenden L - und R -Feldfestpunkte aus den Feldfestpunkten F, J auf genau die selbe Weise wie bei freidrehbarer Lagerung bestimmen lassen, sobald die l - und r -Festlinien vorliegen (vergl. Abb. 10 auf Seite 293).

Die A - und B -Punkte haben hier die Bedeutung der L - und R -Festpunkte auf den Stützvertikalen (Abbildung 15).

Zur Eintragung der l - und r -Linien stehen uns wieder zwei Wege, der massengeometrische und der graphostatische, zur Verfügung. Während bei frei drehbarer Stützung beide Verfahren sich als gleichwertig erwiesen hatten, wird es sich mit aller Deutlichkeit zeigen, dass bei elastisch drehbarer Stützung der weniger bekannten massengeometrischen Lösung ganz entschieden der Vorzug zu geben ist.

a) Die massengeometrische Lösung.

Wir denken uns den Träger nur rechts der Stütze 45 belastet. Die Momentengeraden im Feld $3 \div 4$ und im linksbenachbarten Feld $1 \div 2$ gehen dann durch die Festpunkte L_3 und L_1 ; die Aufgabe besteht also in der Ermittlung von L_3 , bei gegebenem L_1 . Die entsprechende einfachste Konstruktion (Abb. 16 a auf S. 321) ergibt sich unmittelbar aus der massengeometrischen Deutung der zur Stütze 23 gehörenden homogenen Dreimomentengleichungen

$$J_0 = a_{12} M_1 + (a_{22} + e) M_2 - e M_3 = 0$$

$$F_0 = -e M_2 + (a_{33} + e) M_3 + a_{34} M_4 = 0$$

Es liegt nahe, den durch die erste Gleichung dargestellten Festpunkt für starre Einspannung J_0 als Schwerpunkt der Massenpunkte

$$Q = a_{12} M_1 + (a_{22} + e) M_2 + a_0 = 0$$

und

$$M_3 = -e M_2 - a_0 = 0$$

aufzufassen. Da in der Gleichung von Q nur M_1 und M_2 auftreten, liegt dieser Punkt auf der Momentengeraden durch L_1 ; er liegt aber auch auf der bekannten Schwerlinie von a_{12} in 01 und $(a_{22} + e)$ in 23 , also auf der Momenten-Festlinie q des vom Riegelstab $1 \div 2$ und der Stütze 23 gebildeten linksseitigen einseitigen Rahmens. Die q -Linie rechnet man am besten ein vermitteltst ihres Abstandes a_1 von der Stütze

$$a_1 = l_{12} \frac{a_{12}}{s_2 + e} = a_0 \frac{s_2}{s_2 + e},$$

wo a_0 = Festabstand für starre Einspannung.

Durch die entsprechende Spaltung der Gleichung von F_0 erkennt man, dass die Punkte M_2, P, F_0 ebenfalls auf einer Geraden liegen, wobei P gleichzeitig auf der Momentengeraden durch L_3 , und auf der Momentenfestlinie p des rechtsseitigen einhäufigen Rahmens gebildet vom Riegel $4 \div 3$ und der selben Stütze $2 \div 3$ sich befindet. Die p - und q -Geraden, die zuerst Ostendorf⁹⁾ ohne ihre statische Bedeutung angegeben hat, lassen sich natürlich auch rein graphisch, unter Umgehung der Berechnung von e , bestimmen. Man hat hierzu bloss den untern Stützenfestpunkt einmal nach rechts, das andere Mal nach links in die Riegelaxe heraufzuklappen und eine der beiden Konstruktionen für die Momentenfestpunkte bei frei drehbarer Lagerung anzuwenden. Hat man die Festlinien für starre Einspannung und der links- und rechtsseitigen einhäufigen Rahmen, d. h. die i, f, q - und p -Geraden eingetragen, so lassen sich also nach Abbildung 16 a aus L_1 und R_3, L_3 und R_1 folgendermassen bestimmen. Man legt durch L_1 eine beliebige Gerade und schneidet sie in Q und M_2 mit q und a . J_0 verbindet man mit Q bis zum Schnittpunkt M_3

⁹⁾ Graphische Behandlung der kont. Träger mit festen, elastisch senkbaren oder drehbaren und elast. senk- und drehbaren Stützen. Zeitschrift f. Arch. und Ingenieurwesen, 1905, S. 47.