

<b>Zeitschrift:</b>	Schweizer Ingenieur und Architekt
<b>Herausgeber:</b>	Verlags-AG der akademischen technischen Vereine
<b>Band:</b>	106 (1988)
<b>Heft:</b>	22
<b>Artikel:</b>	Plastische Formänderungsenergie duktiler Biegeträger unter stossartiger Belastung: Replik auf die Stellungnahme von E. Kessler
<b>Autor:</b>	Schuler, Daniel
<b>DOI:</b>	<a href="https://doi.org/10.5169/seals-85738">https://doi.org/10.5169/seals-85738</a>

### 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:** 21.02.2026

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

«Plastische Formänderungsenergie duktiler Biegeträger unter stossartiger Belastung» publiziert. Darin wird eine «Energiemethode» zur Bemessung von schockbeanspruchten Schutzraum-Einbauteilen vorgeschlagen. Danach wird (Gleichungen 7 und 8) das plastische Energieaufnahmevermögen von Einbauteilen der «kinetischen Energie»  $E_k = \frac{1}{2} m v_{max}^2$  gegenübergestellt, wobei  $v_{max}$  wie oben die Supportgeschwindigkeit(!) und  $m$  die Schwingermasse bedeutet.

Dieses Vorgehen entbehrt jeder physikalischen Grundlage: Um die kinetische Energie des Schwingers zu berechnen, müsste selbstverständlich die Geschwindigkeit der Schwingermasse, nicht des Supports, eingesetzt werden; diese ist aber unbekannt. Die so berechnete Energie  $E_k$  hat keine physikalische Bedeutung. Die Bemessung nach dieser Methode führt zu willkürlichen Ergebnissen, welche – wie Beispiele rasch zeigen – um Größenordnungen neben dem korrekten Resultat liegen können

#### Literatur

- [1] John M. Biggs: Introduction to Structural Dynamics, McGraw-Hill 1964.

(besonders bei starker plastischer Verformung). Die von Schuler erwähnte gute Übereinstimmung zwischen berechnetem und gemessenem Wert müsste ein Zufall sein.

Adresse des Verfassers: Erwin Kessler, Dr. Bauing, SIA, 9546 Tuttwil.

## Plastische Formänderungsenergie duktiler Biegeträger unter stossartiger Belastung

### Replik auf die Stellungnahme von E. Kessler

In meinem Beitrag im SI+A Heft 37/1987 wird ein Bemessungsverfahren für stossartig belastete plastisch deformierende Biegeträger erläutert. Das Verfahren ist ein Element der Festigkeitslehre, welches am praktischen Beispiel von Schockprüfungen für Schutzraumeinbauten verifiziert wurde. Die Mechanik von Schockbelastungen ist nicht Gegenstand des Aufsatzes. Dies um so mehr, als dass diese Belastungen für die rechnerische Dimensionierung und die experimentellen Prüfungen von Schutzraumeinbauten gegeben sind. Da Dr. E. Kessler speziell das Gebiet der Schutzbautechnik anspricht, sind auch die folgenden Anmerkungen und Richtigstellungen auf dieses Gebiet beschränkt:

□ Zur Bestimmung der an einem Einbauteil angreifenden Trägheitskraft greift Dr. E. Kessler die Beschleunigung als Belastungswert heraus. Zur vollständigen Beschreibung von Schockbelastungen müssen aber auch die entsprechenden Geschwindigkeits- und Verschiebungsamplituden berücksichtigt werden. Der Zusammenhang  $a = v \cdot \omega = d \cdot \omega^2$  mit der Eigenkreisfrequenz  $\omega$  des einfachen Schwingers lässt die Frequenzabhängigkeit dieser Bewegungsgrößen erkennen. Bei Schockbelastung weicher Systeme mit einer Eigenfrequenz  $< 16\text{ Hz}$  sind solche Bemessungen unnötig konservativ. Massge-

bend wird in solchen Fällen die Geschwindigkeit und damit die Energieaufnahme des Einbauteils.

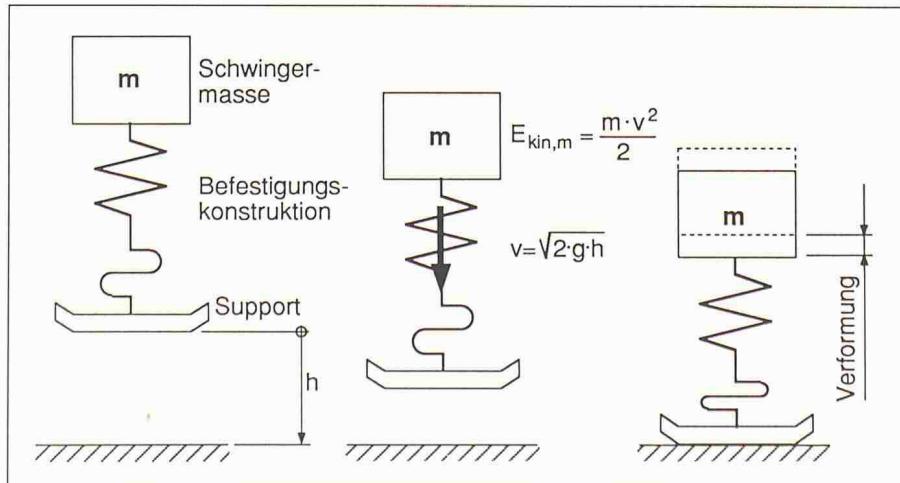
□ Wird bei der Dimensionierung die am Einbauteil angreifende Trägheitskraft in der von Dr. E. Kessler angeführten Weise bestimmt, ist zu berücksichtigen, dass es sich dabei um eine zeitlich veränderliche Kraft handelt. Da bei der weiteren Festigkeitsrechnung mit einer statisch wirkenden Ersatzlast gerechnet wird, ist sie noch zusätzlich mit einem Stosszuschlag – dem sogenannten Dynamischen Lastfaktor (DLF) zu multiplizieren [1]. Die Größe des DLF ist dabei massgeblich von der Stossform und -dauer sowie von der Eigenschwingdauer des angestossenen Systems abhängig. Der Einfluss dieser Größen auf Ersatzlastberechnungen wurde in [2] ausführlich beschrieben.

□ Mit Hilfe der erwähnten, in [1] enthaltenen Diagramme werden keine bleibenden Deformationen, sondern maximale Auslenkungen bestimmt. Die so bestimmten Deformationen basieren zudem auf einem ideal elasto-plastischen Verformungsverhalten. Im Gegensatz dazu wird in dem von mir beschriebenen Näherungsverfahren die Materialverfestigung nach Überschreitung der Fließgrenze mitberücksichtigt.

□ Von Dr. E. Kessler wird die Ansicht vertreten, dass die im Bemessungsbeispiel eingesetzte Geschwindigkeit zur Berechnung der kinetischen Energie der Schwingermasse unbekannt sei und nicht mit der Supportgeschwindigkeit gleichgesetzt werden könne. Für die beschriebenen und zur Bestätigung des Bemessungsverfahrens allein massgebenden Schockprüfungen trifft das nicht zu. Der Prüftisch (Support) wird zusammen mit dem Prüfling und der bekannten, dem Prüfparameter entsprechenden, Geschwindigkeit gegen Dämpfungselemente gefahren, wobei der Härte dieser Elemente entsprechend die gewünschten Beschleunigungs- bzw. Verzögerungswerte erreicht werden. Am Beispiel der Fallversuche, wie sie häufig zur einfachen Simulation vertikaler Schockbelastungen durchgeführt werden, sind diese Verhältnisse gut ersichtlich: Support und Schwingermasse haben während dem freien Fall und beim Aufprall die identische, nur von der Fallhöhe  $h$  abhängige, Geschwindigkeit  $v$  (Bild 1).

□ Dr. E. Kessler erwähnt, dass Bemessungen aufgrund der Energieaufnahme des Bauteils besonders bei starker plastischer Verformung falsche Resultate liefern. Wie in meinem Beitrag darauf hingewiesen wird, kann das der Fall sein, falls die Gültigkeitsbereiche solcher Verfahren nicht beachtet werden. Solche Abgrenzungen, wie sie beispielsweise in [3] ausführlich beschrieben werden, sind aber nicht von der Methodik selbst, sondern von den in der Festigkeitsrechnung gemachten Grundvoraussetzungen (z.B. Ebenbleiben der Querschnitte, Begrenzung der maximalen Randdehnung) abhängig.

Bild 1. Prüfanordnung für vertikale Schockbelastung (Fallversuch)



#### Literatur:

- [1] Biggs, J.M.: Introduction to Structural Dynamics, McGraw-Hill, New York, 1964  
[2] Schuler, D.: Dynamische Beanspruchung von Befestigungen bei Stossbelastung, Schweizer Ingenieur und Architekt 104 (1986), H. 17, S. 401  
[3] Wierzbicki, T.: Berechnung dynamisch beanspruchter Konstruktionen, Werner-Verlag, Düsseldorf, 1983

Adresse des Verfassers: Daniel Schuler, Masch.-Ing. HTL, Bürkel Baumann Schuler, Ingenieure + Planer AG, Neuwiesenstrasse 2, 8400 Winterthur.