



UNIVERSITÄTS-
BIBLIOTHEK
PADERBORN

Die Statik im Stahlbetonbau

Beyer, Kurt

Berlin [u.a.], 1956

Zahlenbeispiel

[urn:nbn:de:hbz:466:1-74292](https://nbn-resolving.org/urn:nbn:de:hbz:466:1-74292)

$$\begin{aligned} \text{a) Symmetrischer Anteil: } X_1 &= \delta_{10}/\delta_{11}, & X_2 &= 0, & X_3 &= 0. \\ -X_1 &= 1: & M_{y,1} &= \cos \alpha, & M_{x,1} &= -\sin \alpha, \end{aligned}$$

$$\delta_{10} = 2 \int_0^{l_1} (M_{y,0} \cos \alpha - M_{x,0} \varrho \sin \alpha) ds', \quad \delta_{11} = 2 \int_0^{l_1} (\cos^2 \alpha + \varrho \sin^2 \alpha) ds'. \quad (882)$$

$$M_y = M_{y,0} - X_1 \cos \alpha, \quad M_x = M_{x,0} + X_1 \sin \alpha. \quad (883)$$

$$\text{b) Antimetrischer Anteil: } X_1 = 0, \quad X_2 \neq 0, \quad X_3 \neq 0.$$

$$-X_2 = 1: \quad M_y = a \cos \alpha + (b - b_0) \sin \alpha, \quad M_x = -a \sin \alpha + (b - b_0) \cos \alpha.$$

$$-X_3 = 1: \quad M_y = \sin \alpha, \quad M_x = \cos \alpha.$$

Für $\delta_{23} = 0$ ist

$$b_0 = \frac{\int_0^{l_1} [\sin \alpha (a \cos \alpha + b \sin \alpha) - \varrho \cos \alpha (a \sin \alpha - b \cos \alpha)] ds'}{\int_0^{l_1} (\sin^2 \alpha + \varrho \cos^2 \alpha) ds'} \quad (884)$$

und

$$X_2 = \delta_{20}/\delta_{22}, \quad X_3 = \delta_{30}/\delta_{33},$$

$$\delta_{20} = 2 \int_0^{l_1} \{M_{y,0} [a \cos \alpha + (b - b_0) \sin \alpha] - \varrho M_{x,0} [a \sin \alpha - (b - b_0) \cos \alpha]\} ds',$$

$$\delta_{22} = 2 \int_0^{l_1} \{[a \cos \alpha + (b - b_0) \sin \alpha]^2 + \varrho [a \sin \alpha - (b - b_0) \cos \alpha]^2\} ds', \quad (885)$$

$$\delta_{30} = 2 \int_0^{l_1} (M_{y,0} \sin \alpha + \varrho M_{x,0} \cos \alpha) ds', \quad \delta_{33} = 2 \int_0^{l_1} (\sin^2 \alpha + \varrho \cos^2 \alpha) ds',$$

$$M_y = M_{y,0} - X_2 [a \cos \alpha + (b - b_0) \sin \alpha] - X_3 \sin \alpha,$$

$$M_x = M_{x,0} + X_2 [a \sin \alpha - (b - b_0) \cos \alpha] - X_3 \cos \alpha.$$

Die Integrale werden nach Unterteilung des Bereichs l_1 in Intervalle mit geometrisch oder elastisch konstanter Breite nach S. 95 numerisch berechnet.

Die Biegemomente $M_{y,0}$ und die Drillungsmomente $M_{x,0}$ des Hauptsystems entstehen bei symmetrischen oder antimetrischen Kräften $\mathfrak{B}, p da$ und Kräftepaaren $M, \mu da$.

a) Belastung durch Einzellast P und Kräftepaar M in (a, b)

$$a < a_k, \quad b < b_k; \quad M_{I,0} = P(b_k - b) + M, \quad M_{II,0} = P(a_k - a). \quad (886)$$

b) Stetige Belastung mit den Komponenten p, μ in a

$$M_{I,0} = \int_0^{a_k} [p(b_k - b) + \mu] da, \quad M_{II,0} = \int_0^{a_k} p(a_k - a) da. \quad (887)$$

Die Berechnung der Schnittkräfte bietet bei numerischer Integration der Vorzeichen keine Schwierigkeiten. Dasselbe gilt für die Einflußlinien.

Berechnung der Bogenbrücke S. 538 für Windbelastung.

1. Geometrische Grundlagen. Bogenform und Überbau nach S. 538. Gewölbbebreite $d_2 = 10$ m.

$$J_v = \frac{d_1 d_2^3}{12}, \quad J_c = \frac{0,52 \cdot 10^3}{12} = 43,33 \text{ m}^4,$$

$$\varrho = \frac{E J_c}{G T J_c / J_v} = \frac{86,66}{T J_c / J_v}.$$

Berechnung für $w = 1 \text{ t/m}^2$								$w = 0,250 \text{ t/m}^2$	
a/l_1	$M_{y,0}$	$M_{z,0}$	λ_1	n	$n \lambda_1$	λ_2	$n \lambda_2$	$M_{y,0} [\text{mt}]$	$M_{z,0} [\text{mt}]$
0	0	0	0	1	0	1	1	0	0
0,1	- 1,023	- 0,387	+ 2,087	4	+ 8,348	1,332	5,328	- 0,256	- 0,0978
0,2	- 4,163	- 0,750	+ 7,873	2	+ 15,746	2,351	4,702	- 1,041	- 0,188
\vdots	\vdots	\vdots	\vdots	\vdots	\vdots	\vdots	\vdots	\vdots	\vdots
1	- 188,510	+ 12,995	- 754,976	1	- 754,976	31,026	31,026	- 47,128	+ 3,249
$\Sigma = - 3388,492$						$\Sigma = 420,052$			

Mit $w = 0,250 \text{ t/m}^2$ wird

$$\frac{1}{2} \delta_{10} = - \frac{1,372}{3} \cdot 3388,492 \cdot 0,250 = - 387,417,$$

$$\frac{1}{2} \delta_{11} = + \frac{1,372}{3} \cdot 420,052 = + 192,104,$$

$$X_1 = - \frac{387,417}{192,104} = - 2,017 \text{ mt.}$$

5. Schnittkräfte und Spannungen. Nach Gl. (883) wird

$$M_y = M_{y,0} + 2,017 \cos \alpha, \quad M_x = M_{z,0} - 2,017 \sin \alpha.$$

a/l_1	0	0,2	0,4	0,6	0,8	1,0	
M_y	+ 2,017	+ 0,969	- 2,454	- 9,278	- 21,812	- 45,564	mt
M_x	0	- 0,360	- 0,673	- 0,780	- 0,217	+ 1,975	mt

Die Momente sind in Abb. 583 dargestellt. Die größten Spannungen treten am Kämpfer auf.

$$\sigma_x = \frac{6 M_y}{d_1 d_2^2} = \frac{6 \cdot 45,564}{0,77 \cdot 100} = 3,55 \text{ t/m}^2 = 0,36 \text{ kg/cm}^2.$$

Nach S. 30 ist nach C. Weber $\psi_1 \approx 1$ und

$$\tau_{\max} = \frac{M_x}{T} \psi_1 d_1 = \frac{1,975}{1,462} \cdot 1 \cdot 0,77 = 1,04 \text{ t/m}^2 = 0,104 \text{ kg/cm}^2.$$

Berechnung eines eingespannten, symmetrischen Trapezrahmens mit räumlicher Belastung.

$l'_{1y} = l_1 \frac{J_c}{J_{y,1}}, \quad s'_y = s \frac{J_c}{J_{y,s}}, \quad \kappa_y = \frac{l'_{1,y}}{s'_y}, \quad \varrho_t = \frac{l''_1}{l'_{1,y}} = \frac{E J_{y,1}}{G T_1}, \quad \varrho_s = \frac{s''}{s'_y} = \frac{E J_{y,s}}{G T_s}.$

$m = \frac{l_1}{2} \cos \alpha - b_0 \sin \alpha,$
 $n = \frac{l_1}{2} \sin \alpha + b_0 \cos \alpha.$

Abb. 584.

Belastung $X_3 = \delta_{30}/\delta_{33}$ und $X_2 = \delta_{20}/\delta_{22}$ am Hebelarm b_0 , so daß $\delta_{23} = 0$ (Abb. 584).

Vorzahlen. Mit den Abkürzungen

$$\psi_1 = 2 (\cos^2 \alpha + \varrho_s \sin^2 \alpha),$$

$$\psi_2 = 2 + 6 \frac{m}{s} \left(\frac{m}{s} + 1 \right) + \kappa_y \left(\frac{l_1}{2s} \right)^2 + 6 \varrho_s \left(\frac{n}{s} \right)^2 + 3 \kappa_y \varrho_t \left(\frac{b_0}{s} \right)^2,$$

$$\psi_3 = 2 (\sin^2 \alpha + \varrho_s \cos^2 \alpha)$$

wird $\delta_{11} = s' (\kappa_y + \psi_1), \quad \delta_{22} = \frac{s' s^2}{3} \psi_2, \quad \delta_{33} = s' (\psi_3 + \kappa_y \varrho_t).$

Das Hauptsystem besteht aus 2 Kragträgern. Die Überzähligen sind bei symmetrischer Belastung $X_1 = \delta_{10}/\delta_{11}$, bei antisymmetrischer