



UNIVERSITÄTS-  
BIBLIOTHEK  
PADERBORN

# **Die Statik im Stahlbetonbau**

**Beyer, Kurt**

**Berlin [u.a.], 1956**

Der Verschiebungszustand

---

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

$N_{\alpha n}, N_{\beta n}$  annehmen, dagegen in Meridianschnitten  $\beta = \pi/2n + \lambda\pi/n$  Null sind. Hier werden die Schubkräfte  $N_{\alpha\beta} = \sum N_{\alpha\beta n} \sin n\beta$  zu Grenzwerten  $N_{\alpha\beta n}$ . Die Grenzwerte  $N_{\alpha n}, N_{\beta n}, N_{\alpha\beta n}$  sind durch die Gleichgewichtsbedingungen der äußeren Kräfte bestimmt, die an dem durch einen Breitenschnitt und zwei Nullmeridianen begrenzten Schalensektor angreifen.

**Der Verschiebungszustand.** Die Formänderung der Membranschalen ist durch die Verschiebung der Punkte der Mittelfläche bestimmt. Diese wird nach drei ausgezeichneten Achsen  $x, y, z$  in die Komponenten  $u, v, w$  zerlegt. Sie lassen sich aus den bezogenen Längen- und Winkeländerungen  $\epsilon_x = \epsilon_\beta, \epsilon_y = \epsilon_\alpha, \gamma_{xy} = \gamma_{\alpha\beta}$  eines differentialen Flächenabschnitts berechnen. Die Dehnung  $\epsilon_z$  ist auf Grund der Annahmen Null (Abb. 769).

$$\left. \begin{aligned} \epsilon_\alpha &= \frac{1}{R_\beta d\alpha} \left[ (R_\beta - w) d\alpha + \frac{\partial v}{R_\beta \partial \alpha} R_\beta d\alpha - R_\beta d\alpha \right] = \frac{\partial v}{R_\beta \partial \alpha} - \frac{w}{R_\beta} = \frac{v' - w}{R_\beta}, \\ \epsilon_\beta &= \frac{1}{r_\alpha d\beta} \left[ (r_\alpha - w \sin \alpha + v \cos \alpha) d\beta + \frac{\partial u}{\partial \beta} d\beta - r_\alpha d\beta \right] = \frac{v \operatorname{ctg} \alpha - w}{R_\alpha} + \frac{1}{R_\alpha \sin \alpha} \frac{\partial u}{\partial \beta}. \end{aligned} \right\} \quad (1102)$$

Bei rotationssymmetrischer Belastung ist  $\partial u / \partial \beta = 0$  und nach Elimination von  $w$

$$\left. \begin{aligned} \frac{1}{\sin \alpha} \frac{\partial v}{\partial \alpha} - v \frac{\cos \alpha}{\sin^2 \alpha} &= \frac{\partial}{\partial \alpha} \left( \frac{v}{\sin \alpha} \right) = \frac{1}{\sin \alpha} (R_\beta \epsilon_\alpha - R_\alpha \epsilon_\beta), \\ v &= \sin \alpha \left[ \int \frac{R_\beta \epsilon_\alpha - R_\alpha \epsilon_\beta}{\sin \alpha} d\alpha + C_1 \right], \\ w &= v \operatorname{ctg} \alpha - R_\alpha \epsilon_\beta. \end{aligned} \right\} \quad (1103)$$

Die Winkeländerung des Flächenabschnitts ist nach (911)

$$\gamma_{\alpha\beta} = \frac{\partial u}{R_\beta \partial \alpha} + \frac{\partial v}{r_\alpha \partial \beta} - \frac{u}{r_\alpha} \cos \alpha,$$

so daß mit  $v$  und  $\gamma_{\alpha\beta}$  auch die Verschiebung  $u$  berechnet werden kann. Die Komponenten  $\epsilon_\alpha, \epsilon_\beta, \gamma_{\alpha\beta}$  der Flächenverzerrung sind mit den Schnittkräften nach (913) durch das Hookesche Gesetz verknüpft.

$$\left. \begin{aligned} \epsilon_\alpha &= \frac{1}{Eh} (N_\alpha - \mu N_\beta), & \epsilon_\beta &= \frac{1}{Eh} (N_\beta - \mu N_\alpha), & \gamma_{\alpha\beta} &= \frac{2(1+\mu)}{Eh} N_{\alpha\beta}, \\ N_\alpha &= \frac{hE}{1-\mu^2} (\epsilon_\alpha + \mu \epsilon_\beta), & N_\beta &= \frac{hE}{1-\mu^2} (\epsilon_\beta + \mu \epsilon_\alpha), & N_{\alpha\beta} &= \frac{hE}{2(1+\mu)} \gamma_{\alpha\beta}. \end{aligned} \right\} \quad (1104)$$

Die Krümmungsänderung in den Hauptschnitten wird mit

$$\left. \begin{aligned} \frac{1}{R_\beta} &= \frac{d\alpha}{ds_\beta}, & \frac{1}{R_\alpha} &= \frac{\sin \alpha}{r_\alpha}, \\ \kappa_\alpha &= d \left( \frac{1}{R_\beta} \right) = \frac{d\alpha + \delta(d\alpha) - d\alpha}{ds_\beta} = \frac{\delta(d\alpha)}{ds_\beta} = \frac{d(\delta\alpha)}{ds_\beta} = \frac{d\vartheta}{R_\beta d\alpha}, \\ \kappa_\beta &= d \left( \frac{1}{R_\alpha} \right) = \frac{\sin(\alpha + \delta\alpha) - \sin \alpha}{r_\alpha} = \frac{\delta\alpha \cdot \operatorname{ctg} \alpha}{R_\alpha} = \frac{\vartheta \operatorname{ctg} \alpha}{R_\alpha} \end{aligned} \right\} \quad (1105)$$

In der Regel begnügt man sich mit der Beschreibung des rotationssymmetrischen Verschiebungszustandes durch die Vergrößerung  $\Delta r_\alpha$  des Breitenkreises und durch die Verdrehung  $\vartheta$  der Tangente an die elastische Linie des Meridians.

$$\left. \begin{aligned} \Delta r_\alpha &= r_\alpha \epsilon_\beta = \frac{r_\alpha}{Eh} (N_\beta - \mu N_\alpha), \\ \vartheta &= \frac{v}{R_\beta} + \frac{\partial w}{R_\beta \partial \alpha} = \frac{1}{R_\beta} \left[ (R_\beta \epsilon_\alpha - R_\alpha \epsilon_\beta) \operatorname{ctg} \alpha - \frac{\partial (R_\alpha \epsilon_\beta)}{\partial \alpha} \right]. \end{aligned} \right\} \quad (1106)$$

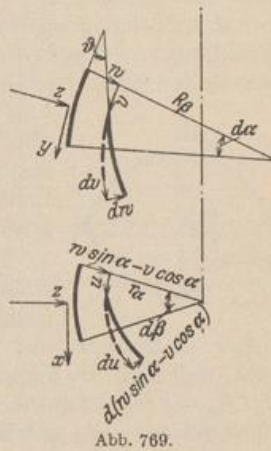


Abb. 769.