



UNIVERSITÄTS-  
BIBLIOTHEK  
PADERBORN

# **Die Statik der Hochbau-Constructions**

**Landsberg, Theodor**

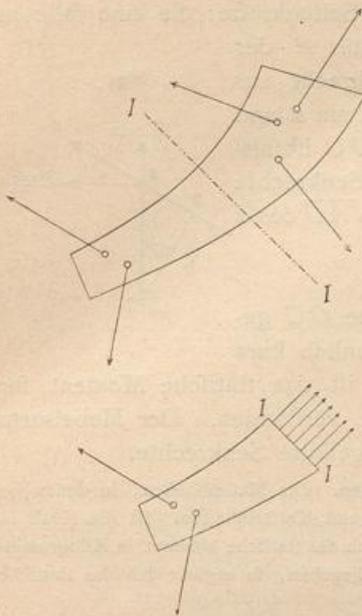
**Stuttgart, 1899**

a) Grundgesetze der Statik fester Körper

---

[urn:nbn:de:hbz:466:1-77733](https://nbn-resolving.org/urn:nbn:de:hbz:466:1-77733)

Fig. 1.



im Gleichwichte fein. Bringt man demnach die inneren Kräfte am linken Körpertheile an, so kann man auf die sämtlichen jetzt auf diesen Theil wirkenden Kräfte die allgemeinen Gleichgewichtsbedingungen anwenden und aus diesen die nach Größe und Richtung unbekannt inneren Kräfte ermitteln. Wie oben, stehen auch hier, falls alle Kräfte in einer Ebene liegen, drei Bedingungsgleichungen, falls die Kräfte in verschiedenen Ebenen liegen, sechs Bedingungsgleichungen zu Gebote; deshalb ist auch hier die Ermittlung der unbekannt inneren Kräfte auf diesem Wege nur möglich, wenn dieselben nicht mehr als drei, bezw. sechs Unbekannte enthalten. Selbstverständlich ist das Ergebnis das gleiche, ob man den Körpertheil an der einen oder anderen Seite der Ebene *II* untersucht.

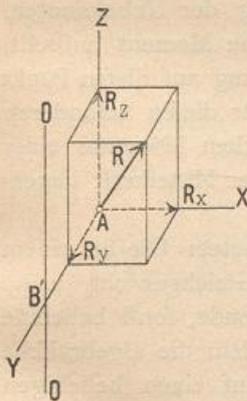
Die aus Vorstehendem sich ergebende Regel wird folgendermaßen ausgedrückt: Man lege durch den Körper einen Schnitt, denke den Theil an der einen Seite des Schnittes fortgenommen und bringe an dem übrig bleibenden Bruchstück alle Kräfte an, welche vor dem Durchschneiden auf dasselbe wirkten, d. h. die äußeren Kräfte und die an der Schnittstelle Seitens des anderen Bruchstückes übertragenen inneren Kräfte. Alsdann befindet sich dasselbe in demselben Zustande wie vor dem Durchschneiden, d. h. im Gleichwichte; man stelle nun für diese Kräfte die allgemeinen Gleichgewichtsbedingungen auf.

#### a) Grundgesetze der Statik fester Körper.

Obgleich die Statik fester Körper im Allgemeinen hier als bekannt vorausgesetzt werden kann, sollen im Folgenden doch einige der wichtigsten anzuwendenden Sätze kurz angeführt werden, damit über die gemachten Annahmen keine Unklarheit herrsche.

5.  
Statische  
Momente.

Fig. 2.



1) Satz des statischen Momentes. Es sei eine Kraft  $R$  und eine Axe  $OO$  gegeben (Fig. 2); man denke eine senkrecht zur Axe stehende Ebene hindurchgelegt, welche die Krafrichtung im Punkte  $A$  schneidet; in diesem Punkte zerlege man die Kraft  $R$  in drei senkrecht zu einander stehende Seitenkräfte  $R_x, R_y, R_z$ . Die eine Seitenkraft ( $R_z$ ) sei parallel zur Axe  $OO$ ; die zweite ( $R_y$ ) falle in die Verbindungslinie des Punktes  $A$  mit dem Punkte  $B'$ , in welchem die Axe  $OO$  von der obigen Ebene geschnitten wird; die dritte Seitenkraft ( $R_x$ ) steht senkrecht zur zweiten und liegt, wie diese, in der senkrecht zur Axe  $OO$  hindurchgelegten Ebene. Alsdann nennt man das Product  $R_x \cdot \overline{AB'}$  das statische Moment der Kraft  $R$  für die Axe  $OO$ .

Wenn alle Kräfte in derselben Ebene wirken und die Axe  $OO$  senkrecht zu dieser Krafebene steht, so sind für jede Kraft nur zwei Seitenkräfte ( $R_x$  und  $R_y$ ) in Betracht zu ziehen;  $R_z$  ist dann gleich Null. Der Schnittpunkt der Axe mit der

Kraftebene sei  $O$  (Fig. 3); alsdann zerlege man  $R$  in einem beliebigen auf der Richtungslinie der Kraft gelegenen Punkte  $A$  in zwei Seitenkräfte: die eine falle in die Richtung der Verbindungslinie des Angriffspunktes  $A$  der Kraft mit dem Axenpunkt  $O$ ; die andere stehe senkrecht zur ersteren. Die beiden Seitenkräfte haben die Größe  $R \sin \alpha$  und  $R \cos \alpha$ . Das statische Moment von  $R$  für die Axe  $OO$  ist alsdann:  $M = R \cos \alpha \cdot \overline{AO}$ . Fällt man von  $O$  die Senkrechte  $\overline{OB} = r$  auf die Richtung der Kraft  $R$ , so ist  $\overline{OB} = \overline{AO} \cos \alpha = r$ , also

$$M = R \cdot r.$$

$r$  wird der Hebelsarm der Kraft  $R$  für die Axe  $OO$  genannt. Bei Kräften in einer Ebene spricht man gewöhnlich kurz vom statischen Moment für den Punkt  $O$ ; darunter ist das statische Moment für die im Punkte  $O$  senkrecht zur Ebene errichtete Axe verstanden. Der Hebelsarm ist die vom Punkte  $O$  auf die Richtung der Kraft  $R$  gefällte Senkrechte.

Die statischen Momente sind Producte von Kräften und Längen. Die Maßeinheiten, in denen sie ausgedrückt werden, sind demnach gleichfalls Producte aus Längen- und Kräfteinheiten. Ist die Kraft in Kilogrammen und die Länge in Centimetern angegeben, so ergibt sich das statische Moment in Kilogramm-Centimetern; ist die Kraft in Tonnen und die Länge in Metern angegeben, so ergibt sich das statische Moment in Tonnen-Metern<sup>1)</sup> etc.

Die Kraft  $R$  hat das Bestreben, die Ebene um den als fest gedachten Punkt  $O$ , bezw. um eine im Punkte  $O$  senkrecht zur Kraftebene errichtete Axe zu drehen, hier also nach rechts. Wenn die statischen Momente mehrerer in derselben Ebene liegender Kräfte aufzustellen sind, so ist zu beachten, daß die verschiedenen Kräfte allgemein verschiedene Drehrichtungen haben. Welche von diesen als positiv eingeführt wird, ist gleichgültig; ist aber die eine Drehrichtung als positiv angenommen, so ist die entgegengesetzte als negativ einzuführen.

Der in Folgendem häufig anzuwendende Satz des statischen Momentes lautet: Das statische Moment der Mittelkraft in Bezug auf einen beliebigen Punkt der Ebene, in welcher die Kräfte liegen, ist gleich der algebraischen Summe der statischen Momente der Einzelkräfte in Bezug auf denselben Punkt.

Dieser Satz giebt oft ein bequemes Mittel zur Ermittlung der Unbekannten. Wählt man den Punkt, in Bezug auf welchen man das statische Moment aufstellt, auf der Richtungslinie der Mittelkraft, so hat die letztere in Bezug auf diesen Punkt den Hebelsarm Null, also auch das statische Moment Null. Für diesen besonderen Fall heißt der obige Satz: Die algebraische Summe der statischen Momente einer Reihe von Kräften in Bezug auf einen auf der Richtungslinie der Mittelkraft liegenden Punkt ist gleich Null.

6.  
Gleichgewicht  
der  
Kräfte.

2) Satz vom Gleichgewicht der Kräfte. Derselbe lautet: Die an einem Körper angreifenden, in einer Ebene liegenden Kräfte sind im Gleichgewicht, wenn die algebraische Summe der in zwei senkrecht zu einander stehende, sonst beliebige Richtungen fallenden Seitenkräfte je gleich Null ist und außerdem die algebraische Summe der statischen Momente sämtlicher Kräfte in Bezug auf einen beliebigen Punkt der Ebene gleich Null ist.

<sup>1)</sup> Ein Tonnen-Meter ist gleich 100 Tonnen-Centimetern und gleich 100 000 Kilogramm-Centimetern. Danach kann ein Moment, welches in der einen Einheit, etwa in Tonnen-Metern, berechnet ist, leicht in eine andere Einheit, etwa Kilogramm-Centimeter, umgerechnet werden.

Fig. 3.

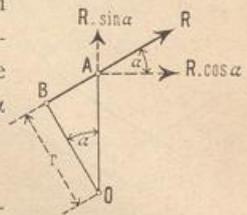
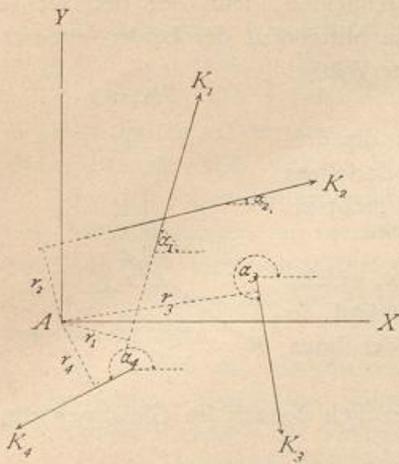


Fig. 4.



Man zerlege demnach sämtliche Kräfte ( $K_1, K_2, K_3 \dots$  in Fig. 4) nach zwei zu einander senkrechten Richtungen, von denen die eine ganz willkürlich angenommen werden kann. Alsdann erhält man als Gleichgewichtsbedingungen für die sämtlichen Kräfte die Gleichungen:

$$\Sigma (K \cos \alpha) = 0, \quad \Sigma (K \sin \alpha) = 0 \quad \text{und} \quad \Sigma (K r) = 0.$$

Hier ist  $A$  als Momentenpunkt angenommen; indes hätte auch jeder beliebige andere Punkt der Kraftebene gewählt werden können.

In sehr vielen Fällen ist die Mehrzahl aller äußeren Kräfte lothrecht gerichtet; alsdann empfiehlt es sich, die Kräfte  $K_1, K_2, K_3 \dots$  nach der wagrechten und lothrechten Richtung zu zerlegen. In diesem Falle heißen die Bedingungsgleichungen,

wenn wiederum alle Kräfte in einer Ebene liegen: Die an einem Körper angreifenden Kräfte sind im Gleichgewicht, wenn

- a) die algebraische Summe der wagrechten Seitenkräfte gleich Null ist,
- β) die algebraische Summe der lothrechten Seitenkräfte gleich Null ist,
- γ) die algebraische Summe der statischen Momente, bezogen auf einen beliebigen Punkt der Ebene, gleich Null ist.

Für Kräfte, welche nicht in derselben Ebene wirken, lautet der Satz vom Gleichgewicht der Kräfte: Die an einem Körper angreifenden Kräfte sind im Gleichgewicht, wenn für drei rechtwinklig zu einander stehende Axen die algebraischen Summen der in die Axenrichtungen fallenden Seitenkräfte je gleich Null sind und außerdem die algebraischen Summen der statischen Momente aller Kräfte, bezogen auf diese Axen, je gleich Null sind.

- 3) Zwei auf einen Körper wirkende Kräfte halten denselben nur dann im Gleichgewicht, wenn beide der Größe nach genau gleich, dem Sinne nach genau einander entgegengesetzt sind und mit ihren Richtungslinien zusammenfallen (Fig. 5); denn nur dann sind alle drei Gleichgewichtsbedingungen erfüllt.

Fig. 5.

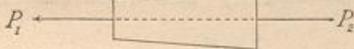
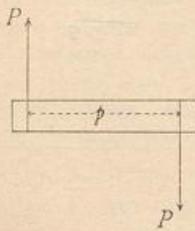


Fig. 6.



Haben zwei Kräfte  $P$  (Fig. 6) parallele Richtung, gleiche Größe und entgegengesetzten Sinn, fallen sie aber mit ihren Richtungslinien nicht zusammen, so ist allerdings jede der beiden ersten Gleichgewichtsbedingungen  $\alpha$  und  $\beta$  erfüllt, nicht aber die dritte. Man nennt zwei solche Kräfte ein Kräftepaar und versteht unter dem Momente des Kräftepaares das Product aus der Größe der Kraft  $P$  in den senkrechten Abstand der beiden Richtungslinien der Kräfte; d. h. es ist das Moment  $M = Pp$ .

Die Summe der statischen Momente beider zu dem Kräftepaar vereinten Kräfte hat für jeden beliebigen Punkt der Ebene die gleiche Größe  $M = Pp$ . In den Berechnungen kommt vielfach das (unter Umständen vorläufig noch unbekannte) Moment  $M$  eines Kräftepaares vor; wird alsdann für einen beliebigen Punkt der Ebene die algebraische Summe der statischen Momente aufgestellt, so ist, wo auch der Punkt liege, der Beitrag des Kräftepaares mit dem Werthe  $M$  einzuführen.

7.  
Zwei Kräfte  
auf  
einen Körper  
wirksam;  
Kräftepaar.

8.  
Drei Kräfte  
auf einen Körper  
wirksam.

4) Drei auf einen Körper wirkende Kräfte sind nur dann im Gleichgewicht, wenn sich ihre Richtungslinien in einem Punkte schneiden, jede der drei Kräfte absolut genommen genau eben so groß ist, wie die Mittelkraft der beiden anderen Kräfte, und mit der betreffenden Mittelkraft einen Winkel von 180 Grad einschließt.

Diese Bedingungen sind nur erfüllbar, wenn die drei Kräfte in derselben Ebene liegen; drei nicht in derselben Ebene liegende Kräfte können daher mit einander nicht im Gleichgewicht sein.

5) Wenn drei in derselben Ebene liegende Kräfte, welche sich in einem Punkte schneiden, im Gleichgewichte sind, so verhalten sich die Kräfte zu einander, wie die Sinus der ihnen gegenüber liegenden Winkel.

Die drei Kräfte  $K_1$ ,  $K_2$ ,  $K_3$  (Fig. 7) befinden sich sonach im Gleichgewicht, wenn

$$K_1 : K_2 : K_3 = \sin \alpha : \sin \beta : \sin \gamma.$$

6) Eine in irgend einem Punkte  $A$  (Fig. 8) angreifende Kraft  $P$  kann stets ersetzt werden durch eine nach einem beliebigen anderen Punkte  $B$  parallel verschobene Kraft  $P$  von gleicher Größe, gleicher Richtung und gleichem Sinne mit der gegebenen, und ein Kräftepaar, dessen Moment dem Momente der gegebenen Kraft in Bezug auf den Punkt  $B$  nach Größe und Drehrichtung gleich ist.

Denn es wird nichts geändert, wenn im Punkte  $B$  zwei Kräfte,  $P_1$  und  $P_2$ , angebracht werden, welche der gegebenen Kraft in Größe und Richtung gleich, dem Sinne nach einander entgegengesetzt sind. Zwei dieser drei Kräfte,  $P$  und  $P_1$ , ergeben ein Kräftepaar, welches für jeden Punkt der Ebene, also auch für  $B$ , das Moment  $M = Pp$  und gleiche Drehrichtung hat, wie die ursprünglich gegebene Kraft; die dritte Kraft  $P_2$  ist eben die parallel verschobene Kraft  $P$ . Jede Kraft  $P$  wirkt also auf einen nicht auf ihrer Richtung liegenden Punkt, dessen senkrechter Abstand von der Kraft gleich  $p$  ist, mit einem Drehmoment  $Pp$  und außerdem so, als ob sie in ihm selbst angriffe.

7) Gesetz der Wechselwirkung. Dasselbe lautet: Wenn ein Körper auf einen anderen eine Kraft ausübt, so erleidet er durch diesen Körper eine Kraft, welche der von ihm ausgeübten der Größe nach genau gleich, der Richtung nach genau entgegengesetzt ist.

Dieses Gesetz wird in der Folge sehr häufig angewendet werden. Es kommt unter Anderem bei den Auflagern der Träger in Betracht. Ein Träger  $AB$  (Fig. 9) übt durch sein Eigengewicht und die wirkenden Belastungen auf die Auflagerepunkte  $A$  und  $B$  die Drücke  $K$  und  $K_1$  aus; dieselben sind nach unten gerichtet. Genau eben so groß sind die Gegendrücke, welche die Auflagere auf die Träger ausüben. Diese sind nach oben gerichtet, da sie den ersteren Drücken  $K$  und  $K_1$  genau entgegengesetzt gerichtet sein müssen.

Betrachtet man nur den Träger, so hat man die nach oben wirkenden Kräfte  $K$  und  $K_1$  — als Stützdrücke — einzuführen; betrachtet man die Auflagere, so sind die nach unten gerichteten Drücke  $K$  und  $K_1$  der Unterfuchung zu Grunde zu legen.

Fig. 7.

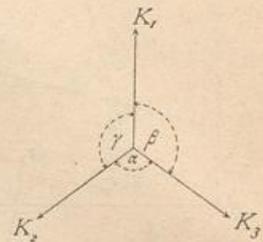


Fig. 8.

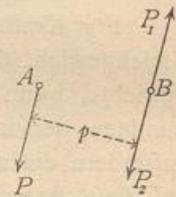


Fig. 9.

