



UNIVERSITÄTS-
BIBLIOTHEK
PADERBORN

Die Statik der Hochbau-Constructions

Landsberg, Theodor

Stuttgart, 1899

1) Theorie des Widerstandes gegen Zerknicken

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

erften Wiederholung der Construction ein genügend genaues Zusammenfallen der Punkte E und V .

Vorstehende Unterfuchung ist für die Ermittlung der Standficherheit von Gewölbepfeilern, durchbrochenen Mauern, Schornsteinen etc. von großer Wichtigkeit.

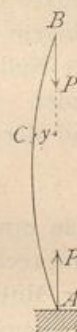
b) Gedrückte Stäbe unter Berücksichtigung der Zerknickungsgefahr.

1) Theorie des Widerstandes gegen Zerknicken.

133.
Voraus-
setzungen.

Wenn auf einen Stab mit gerader Axe zwei Zugkräfte P wirken, deren Richtungslinien genau mit der Stabaxe zusammenfallen, so findet in den einzelnen Punkten des Stabes nur eine Zugbeanspruchung statt. Wirken auf einen eben solchen Stab zwei Druckkräfte P ebenfalls genau in der Richtung der Axe und einander entgegengesetzt, so müßten nach Früherem an den einzelnen Stellen gleichfalls nur Druckbeanspruchungen stattfinden, welche bei überall gleichem Stabquerschnitt in allen Punkten für die Flächeneinheit gleich wären. In Wirklichkeit kann man darauf nicht immer rechnen. Wenn die Länge des Stabes im Vergleich zu seiner Querschnittsfläche groß ist, so wird unter dem Einflusse der drückenden Kräfte ein Ausbiegen stattfinden, und auf jeden Querschnitt C (Fig. 135) wirkt alsdann aufer der Axialkraft P noch ein Moment $P y$. In diesem Falle findet Beanspruchung des Stabes auf Zerknicken statt, und derselbe ist mit Rücksicht auf diese Beanspruchungsweise zu berechnen.

Fig. 135.



Es kann auffallen, daß hier scheinbar ein Widerspruch zwischen der Theorie und Praxis obwaltet; in Wirklichkeit ist derselbe aber nicht vorhanden. So lange die Druckkräfte ganz genau in der Stabaxe und in deren Richtung wirken, findet ein Ausbiegen nicht statt; sobald aber in Folge von unvermeidlichen Fehlern die Kräfte auferhalb der Axe angreifen, bezw. von der Richtung der Axe abweichen, entsteht für jeden Querschnitt des Stabes ein Biegemoment, welches unter Umständen ein Ausbiegen zur Folge hat. Man kann daher in diesem Falle von einem labilen Gleichgewichtszustande sprechen.

Ein Ausbiegen der Stabaxe kann nicht nur in der in Fig. 135 gezeichneten Richtung stattfinden, sondern ist nach allen möglichen Richtungen denkbar; es ist demnach zu untersuchen, nach welcher Richtung ein solches Ausbiegen am leichtesten stattfindet, und der Querschnitt des Stabes danach anzuordnen. Für die folgenden Untersuchungen soll angenommen werden, daß 1) als äußere Kräfte nur die Axialkräfte P wirken, 2) die Axialkräfte in den Schwerpunkten der Endflächen angreifen und 3) der Stab überall gleichen Querschnitt habe.

134.
Elastische
Linie.

Unter Einwirkung der Kraft P möge der Stab (Fig. 136), dessen Axe ursprünglich mit AX zusammenfiel, in die Lage AB gekommen sein; die Bildebene XAY , in welcher AB liegt, schneide alle Querschnitte in Hauptaxen; der Axenpunkt B habe nach der Formänderung die Ordinate y_0 . Für irgend einen Punkt C mit der Abscisse x sei die Ordinate y ; das Moment für diesen Punkt ist $M = P(y_0 - y)$ und die elastische Linie demnach aus der Gleichung 100 zu ermitteln. Danach wird

Fig. 136.



$$\frac{d^2 y}{d x^2} = \frac{P(y_0 - y)}{E \mathcal{J}} \dots \dots \dots 114.$$

Hierin ist \mathcal{J} das Trägheitsmoment des Querschnittes bei C , bezogen auf diejenige Schwerpunktsaxe desselben, welche senkrecht zur Kraftebene, also zur XY

Ebene, steht. Der Querschnitt ist nach obiger Voraussetzung constant, also auch \mathcal{F} für die Integration constant; da P und E gleichfalls constant sind, so hat bei der Integration $\frac{P}{E \mathcal{F}}$ einen constanten Werth. Abkürzungsweise werde

$$\frac{P}{E \mathcal{F}} = a^2 \quad \dots \dots \dots 115.$$

gesetzt, so dass die Differentialgleichung der elastischen Linie lautet:

$$\frac{d^2 y}{d x^2} = a^2 (y_0 - y) \quad \dots \dots \dots 116.$$

Die zweimalige Integration ergibt als Gleichung der elastischen Linie:

$$y = y_0 + A \sin a x + B \cos a x \quad \dots \dots \dots 117.$$

Die beiden Constanten A und B sind für die verschiedenen Arten der Stabunterstützung verschieden.

Bekanntlich ist

$\sin \alpha = \sin (2 \pi + \alpha) = \sin (2 n \pi + \alpha)$ und $\cos \alpha = \cos (2 \pi + \alpha) = \cos (2 n \pi + \alpha)$, worin n eine beliebige ganze Zahl oder Null bedeutet, also gleich 0, 1, 2, 3 . . . gesetzt werden kann. Es ist also auch

$$\sin a x = \sin (a x + 2 \pi) = \sin \left[a \left(x + \frac{2 \pi}{a} \right) \right]$$

und

$$\cos a x = \cos (a x + 2 \pi) = \cos \left[a \left(x + \frac{2 \pi}{a} \right) \right].$$

Die Gleichung 117 kann daher auch geschrieben werden:

$$y = y_0 + A \sin \left[a \left(x + \frac{2 \pi}{a} \right) \right] + B \cos \left[a \left(x + \frac{2 \pi}{a} \right) \right] \quad \dots \dots 118.$$

Man erhält ferner gleich große Werthe für y , wenn man x und wenn man $x + \frac{2 \pi}{a}$ einsetzt, d. h. die Ordinaten je zweier Punkte, deren Abscissen um $\frac{2 \pi}{a}$ von einander verschieden sind, haben gleiche Werthe. Die elastische Linie ist demnach eine Wellenlinie; die Wellenlänge ist

$$\lambda = \frac{2 \pi}{a}, \quad \dots \dots \dots 119.$$

und, da nach Gleichung 115: $a = \sqrt{\frac{P}{E \mathcal{F}}}$ ist,

$$\lambda = 2 \pi \sqrt{\frac{E \mathcal{F}}{P}} \quad \dots \dots \dots 120.$$

Aus dieser Gleichung kann man, falls E , \mathcal{F} und P gegeben sind, die Wellenlänge berechnen. Ist dagegen λ gegeben, so kann man aus Gleichung 120 diejenige Kraft P berechnen, welche die Durchbiegungen y erzeugen kann. Die Größe von P folgt aus Gleichung 120 zu:

$$P = \frac{4 \pi^2 E \mathcal{F}}{\lambda^2} \quad \dots \dots \dots 121.$$

Noch auf eine wichtige Eigenthümlichkeit der allgemeinen Gleichung 116 ist

hinzuweisen. Diefelbe bleibt giltig, wenn man beiderfeits mit der beliebigen Zahl m multiplicirt; fie heifst alsdann:

$$m \frac{d^2 y}{d x^2} = m a^2 (y_0 - y) = a^2 (m y_0 - m y).$$

Es fei $m y_0 = \eta_0$ und $m y = \eta$; alsdann ift auch $m \frac{d^2 y}{d x^2} = \frac{d^2 \eta}{d x^2}$, also

$$\frac{d^2 \eta}{d x^2} = a^2 (\eta_0 - \eta) \dots \dots \dots 122.$$

Die Gleichung 116 gilt daher für beliebig grofse Werthe von y . Sind also unter der Einwirkung einer Kraft P die Durchbiegungen y möglich, fo find auch m -mal fo grofse, d. h. beliebig grofse Durchbiegungen möglich, also auch fo grofse, daß der Stab zerknickt wird.

Der Werth von P in Gleichung 121, welcher die Durchbiegungen y erzeugen kann, kann also auch den Stab zerknicken.

Bei der vorftehenden Ableitung ift angenommen worden, daß die Ausbiegung in der XY -Ebene erfolge; diefelbe kann aber auch in der fenkrecht zu erfterer ftehenden XZ -Ebene stattfinden, welche die zweiten Hauptaxen der Querschnitte enthält. Die Entwicklung für diefen Fall bleibt genau diefelbe, wie die obige, und man erhält für P denfelben Ausdruck, wie dort; nur ift alsdann unter \mathcal{F} das Trägheitsmoment des Querschnittes, bezogen auf die zur XZ -Ebene fenkrechte Schwerpunktsaxe, zu verftehen, welche Axe parallel zur Y -Axe ift. Nennen wir daffelbe \mathcal{F}_1 , die entsprechenden Werthe von P und λ aber P_1 und λ_1 , fo ift

$$P_1 = \frac{4 \pi^2 E \mathcal{F}_1}{\lambda_1^2} \dots \dots \dots 123.$$

Ein Ausbiegen des Stabes kann nun fowohl in der XY -Ebene, wie in der XZ -Ebene stattfinden; die wirkliche dem Stabe zuzumuthende Belastung darf den Grenzwert nicht erreichen. Die Gleichungen 121 u. 123 geben zwei Grenzwerte, und naturgemäß ift der kleinere von beiden als maßgebend einzuführen. Nimmt man in beiden Richtungen gleiche λ an, fo unterfcheiden fich beide Grenzwerte nur durch die Werthe der Trägheitsmomente. In den Ausdruck für P ift demnach von den beiden Hauptträgheitsmomenten das kleinere einzufetzen.

Wenn die Ausbiegung nach allen Richtungen möglich ift, fo nimmt man an, daß diefelbe fenkrecht zu derjenigen Hauptaxe erfolgt, welcher das kleinere Hauptträgheitsmoment entspricht; denn diefes ift nach Art. 62 (S. 41) das kleinfte der für alle Schweraxen möglichen Trägheitsmomente.

Für die weiteren Betrachtungen find die verschiedenen möglichen Fälle in das Auge zu faffen.

135.
Einfeitig
eingespannter
Stab.

a) Einfeitig eingespannter, an einem Ende in der Richtung der Axe belasteter Stab (Fig. 137). Aus der allgemeinen Gleichung 117 für die elastische Linie:

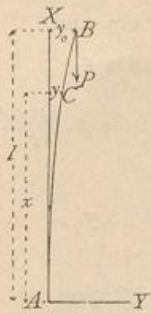
$$y = y_0 + A \sin a x + B \cos a x$$

folgt

$$\frac{d y}{d x} = A a \cos a x - B a \sin a x \dots \dots \dots 124.$$

Die Constanten A und B werden aus den befonderen Bedingungen für diefen Fall beftimmt.

Fig. 137.



Für $x = 0$ ist $\frac{dy}{dx} = 0$, weil der Stab an dieser Stelle wegen der Einspannung stets die Richtung der X-Axe hat; demnach ist in Gleichung 124

$$A a = 0,$$

oder, da a nicht gleich Null ist, $A = 0$. Eben so ist für $x = 0$ auch $y = 0$, daher in Gleichung 117: $0 = y_0 + B$ oder $B = -y_0$. Sonach lautet die Gleichung der elastischen Linie für diesen Fall:

$$y = y_0 - y_0 \cos a x = y_0 (1 - \cos a x) \quad \dots \quad 125.$$

Für $x = l$ wird $y = y_0$; demnach $y_0 = y_0 (1 - \cos a l)$. Diese Gleichung kann nur bestehen, wenn

$$\cos a l = 0 \quad \dots \quad 126.$$

ist. Soll also der Stab unter Einwirkung der Kraft P sich so durchbiegen, wie Fig. 137 zeigt, also im Punkte C die Ordinate y , im Endpunkte die Ordinate y_0 haben können, so muß $\cos a l = 0$ sein; es muß also

$$a l = 90^\circ, \text{ bzw. } 270^\circ, \text{ bzw. } 450^\circ \text{ u. f. w.},$$

oder allgemein

$$a l = \frac{\pi}{2} (2n + 1) \quad \dots \quad 127.$$

sein, worin n die Werthe 0, 1, 2, 3... annehmen kann. Daraus folgt auch der Werth von P , welcher den Stab in der angegebenen Weise biegt, also nach den Erklärungen in Art. 134 (S. 122) auch zerknicken kann. Für diesen

Fig. 138.



Fall ist nach Gleichung 127: $a = \frac{\pi}{2l} (2n + 1)$, und,

$$\text{da } a = \sqrt{\frac{P}{E \mathcal{J}}} \text{ ist, } \sqrt{\frac{P}{E \mathcal{J}}} = \frac{\pi}{2l} (2n + 1); \text{ also}$$

$$P = \frac{E \mathcal{J} \pi^2}{4 l^2} (2n + 1)^2 \quad \dots \quad 128.$$

Die zugehörige Wellenlänge λ folgt aus Gleichung 119. Es ist

$$\lambda = \frac{2\pi}{a} = \frac{l}{2n + 1} \quad \dots \quad 129.$$

Die beiden Gleichungen geben Aufschluß über die GröÙe der Grenzwerte P , welche bei den verschiedenen Anordnungen des eingespannten Stabes einzuführen sind.

Bei dem in Fig. 137 u. 138 vorgeführten Falle ist die ganze Wellenlänge λ viermal so groß, als die freie Länge l , d. h. es ist $\lambda = 4l$; demnach folgt für diesen Fall aus der Gleichung 129:

$n = 0$, und damit aus Gleichung 128

$$P = \frac{E \mathcal{J} \pi^2}{4 l^2} \quad \dots \quad 130.$$

Wird ein Punkt E im Abstände $\frac{l}{3}$ vom Einspannungspunkte fest gelegt, so muß die Formänderung so erfolgen, daß $l = \frac{3}{4} \lambda$ (Fig. 140) wird; dafür folgt aus

Gleichung 129: $\lambda = \frac{3\lambda}{2n+1}$ die Gröfse $n = 1$, ferner aus Gleichung 128 als zerknickende Kraft

$$P = \frac{9 E \mathcal{F} \pi^2}{4 l^2} \dots 131.$$

Werden endlich zwei Punkte E und F in den Abständen $\frac{l}{5}$ und $\frac{3}{5}l$ vom Einspannungspunkte fest gehalten (Fig. 139), so wird $\lambda = \frac{4}{5}l$ und aus Gleichung 129: $n = 2$; alsdann ist die zerknickende Kraft

$$P = \frac{25}{4} \frac{E \mathcal{F} \pi^2}{l^2}.$$

Man sieht, wie wesentlich der Grenzwert durch angemessene Confection erhöht werden kann.

β) Stab mit beiderseits frei drehbaren Enden (Fig. 141). Die symmetrische Belastung des Stabes wird zur Folge haben, dafs beide Stabhälften, oberhalb und unterhalb der Stabmitte, sich genau gleich verhalten; man kann demnach diesen Fall auf den vorhergehenden dadurch zurückführen, dafs man den Anfangspunkt des Coordinatensystems in die Stabmitte legt. Jede Hälfte verhält sich dann genau eben so, wie der Stab im vorigen Artikel; die zerknickende Kraft P , d. h. der Grenzwert von P , ist demnach aus der Gleichung 128 zu entnehmen, jedoch mit der Aenderung, dafs statt des dortigen l hier $\frac{l}{2}$ einzusetzen ist, weil die dort mit l bezeichnete Länge hier nur $\frac{l}{2}$ beträgt.

Für den vorliegenden Fall ist also

$$P = \frac{E \mathcal{F} \pi^2 (2n+1)^2}{4 \left(\frac{l}{2}\right)^2} = \frac{E \mathcal{F} \pi^2}{l^2} (2n+1)^2$$

und

$$\lambda = \frac{4 \frac{l}{2}}{2n+1} = \frac{2l}{2n+1} \dots 132.$$

Bei dem in Fig. 142 dargestellten Falle ist $\lambda = 2l$, d. h. $n = 0$, mithin

$$P = \frac{E \mathcal{F} \pi^2}{l^2}.$$

Wird ein Punkt E in der Mitte des Stabes fest gehalten, so findet die Durch-

Fig. 139.

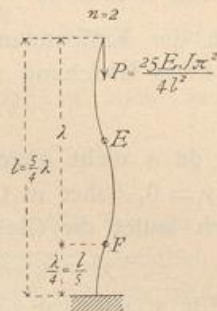


Fig. 140.

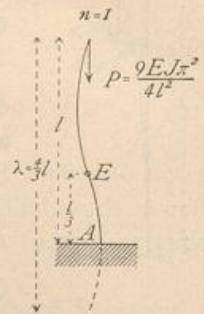
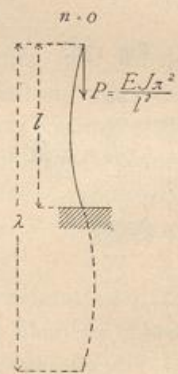


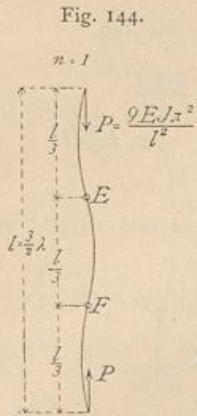
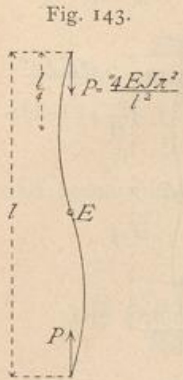
Fig. 141.



Fig. 142.



136.
Stab
mit freien
Enden.



biegung nach Fig. 143 so statt, dass $l = \lambda$, also $n = \frac{1}{2}$ wird; alsdann hat P den Werth:

$$P = \frac{4 E J \pi^2}{l^2}.$$

Sind endlich zwei Punkte E und F in den Abständen $\frac{l}{3}$ von den Endpunkten fest gehalten, so dass die Formänderung nach Fig. 144 eintreten muss, so wird $l = \frac{3}{2} \lambda$, also $n = 1$ und

$$P = \frac{9 E J \pi^2}{l^2}.$$

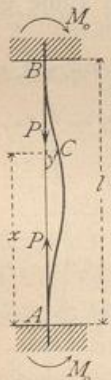
Die Formänderung kann auch unter Beibehaltung der Punkte E, F und der Endpunkte so eintreten, dass die Bogenlinien auf diejenige Seite der ursprünglichen Axe fallen, welche der gezeichneten entgegengesetzt ist.

γ) Stab mit eingespannten Enden (Fig. 145). Beide Endpunkte des Stabes verbleiben in Folge der Einspannung in der Lothrechten der Axe XX ; die Tangente an die Axe in diesen Punkten, d. h. die Axenrichtung, kann sich nicht verändern. An jedem Einspannungspunkte muss demnach ein Kräftepaar wirken, dessen Moment stets genügend groß ist, um den Stab in der ursprünglichen Richtung zu erhalten; dieses Moment möge M_0 genannt werden. Für einen beliebigen Punkt C mit der Abscisse x ist das Biegemoment

137.
Stab mit
eingespannten
Enden.

$$M = M_0 - P y = \left(\frac{M_0}{P} - y \right) P.$$

Fig. 145.



Demnach lautet die Differentialgleichung der elastischen Linie hier:

$$E J \frac{d^2 y}{d x^2} = P \left(\frac{M_0}{P} - y \right) \quad \text{oder} \quad \frac{d^2 y}{d x^2} = \frac{P}{E J} \left(\frac{M_0}{P} - y \right).$$

Abkürzungsweise werde wieder $\frac{P}{E J} = a^2$ gesetzt; alsdann ist

$$\frac{d^2 y}{d x^2} = a^2 \left(\frac{M_0}{P} - y \right).$$

Als Gleichung der elastischen Linie ergibt sich

$$y = \frac{M_0}{P} + A \sin a x + B \cos a x; \dots \dots \dots 133.$$

ferner

$$\frac{d y}{d x} = A a \cos a x - B a \sin a x \dots \dots \dots 134.$$

Die Constanten A und B ergeben sich in folgender Weise. Für $x = 0$ ist $y = 0$, demnach in Gleichung 133: $0 = \frac{M_0}{P} + B$ und $B = -\frac{M_0}{P}$. Für $x = 0$ wird $\frac{d y}{d x} = 0$, folglich in Gleichung 134: $0 = A a$ und, da a nicht gleich Null ist, $A = 0$. Die Gleichung der elastischen Linie lautet sonach im vorliegenden Falle:

$$y = \frac{M_0}{P} - \frac{M_0}{P} \cos a x = \frac{M_0}{P} (1 - \cos a x). \dots \dots \dots 135.$$

Für $x = l$ ist $y = 0$, demnach

$$0 = \frac{M_0}{P} (1 - \cos a l) \text{ oder } \cos a l = 1.$$

Damit diese Gleichung erfüllt werde, muß

$$a l = 2 n \pi$$

sein, worin n die Werthe 0, 1, 2, 3 . . . haben kann.

Aus Gleichung 119 folgt für die Wellenlänge

$$\lambda = \frac{2 \pi l}{2 n \pi} = \frac{l}{n} \text{ oder } \frac{\lambda}{l} = \frac{1}{n}.$$

Ferner wird nach Gleichung 119

$$a^2 = \frac{P}{E \mathcal{F}} = \frac{4 \pi^2}{\lambda^2} \text{ und } P = \frac{4 E \mathcal{F} \pi^2}{\lambda^2}.$$

Diese beiden Gleichungen geben über die GröÙe von P Aufschluss. Es ist

für $n = 1$:

$$\frac{\lambda}{l} = 1 \text{ oder } \lambda = l; \\ P = \frac{4 E \mathcal{F} \pi^2}{l^2};$$

für $n = 2$:

$$\frac{\lambda}{l} = \frac{1}{2} \text{ oder } \lambda = \frac{l}{2}; \\ P = \frac{16 E \mathcal{F} \pi^2}{l^2}.$$

Der erstere Fall ist durch Fig. 146, der zweite durch Fig. 147 dargestellt; letzterer tritt ein, wenn der Punkt E in der Stabmitte fest gehalten wird.

δ) Stab mit einem eingespannten und einem in der Lothrechten geführten Ende (Fig. 148). Wenn der Punkt B nicht in der lothrechten Linie geführt wäre, würde er etwa die punktirte Lage eingenommen haben; die Führung muß also durch eine wagrechte Kraft H verursacht werden, welche stets genügend groß ist, um ein Ausweichen von B zu verhüten. Diese Kraft H ist ihrer GröÙe nach nicht bekannt.

Das Biegemoment für irgend einen Punkt C des Stabes mit der Abscisse x ist nun

$$M = H(l - x) - P y = P \left[\frac{H}{P} (l - x) - y \right],$$

und die Differentialgleichung der elastischen Linie (siehe Gleichung 100)

$$E \mathcal{F} \frac{d^2 y}{d x^2} = P \left[\frac{H}{P} (l - x) - y \right]$$

oder

$$\frac{d^2 y}{d x^2} = \frac{P}{E \mathcal{F}} \left[\frac{H}{P} (l - x) - y \right] \dots \dots \dots 136.$$

Man setzt, um diese Gleichung aufzulösen, $\frac{d^2 y}{d x^2} = z$; wieder sei abkürzungsweise $\frac{P}{E \mathcal{F}} = a^2$; alsdann ist

$$z = a^2 \left[\frac{H}{P} (l - x) - y \right] \text{ und } \frac{d z}{d x} = a^2 \left(- \frac{H}{P} - \frac{d y}{d x} \right);$$

Fig. 146.

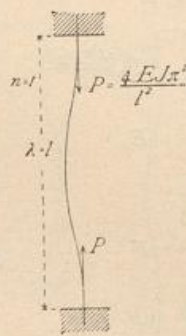
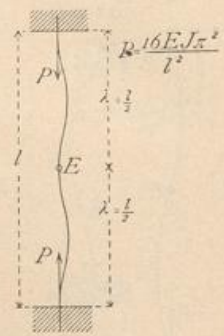
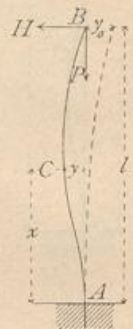


Fig. 147.



138.
Stab mit einem
eingespannten
und einem
geführten Ende.

Fig. 148.



ferner

$$\frac{d^2 z}{d x^2} = - a^2 \frac{d^2 y}{d x^2} = - a^2 z.$$

Die Auflöfung dieser Differentialgleichung ergibt wiederum genau, wie in Art. 134 (S. 123)

$$z = A \sin a x + B \cos a x, \dots \dots \dots 137.$$

und wenn für z der Werth eingeführt wird,

$$a^2 \left[\frac{H}{P} (l - x) - y \right] = A \sin a x + B \cos a x \dots \dots \dots 138.$$

Die Differentiation nach x ergibt

$$- a^2 \left(\frac{H}{P} + \frac{d y}{d x} \right) = A a \cos a x - B a \sin a x \dots \dots \dots 139.$$

Aus den beiden Gleichungen 138 u. 139 ergeben sich die Werthe der Constanten A und B , wie folgt.

Für $x = 0$ ist $y = 0$, also nach Gleichung 138: $\frac{a^2 H}{P} l = B$; für $x = 0$ ist $\frac{d y}{d x} = 0$, also nach Gleichung 139: $-\frac{a^2 H}{P} = A a$ und $-\frac{a H}{P} = A$. Endlich ist für $x = l$ auch $y = 0$, weil der Endpunkt des Stabes in der Lothrechten geführt wird, also nach Gleichung 138

$$0 = A \sin (a l) + B \cos (a l), \text{ woraus } \operatorname{tg} a l = -\frac{B}{A}$$

folgt, und wenn für B und A die foeben gefundenen Werthe eingefetzt werden,

$$\operatorname{tg} a l = a l \dots \dots \dots 140.$$

Diese Beziehung findet statt für $a l = 0$, auferdem aber auch für den Winkel $257^\circ 27' 12''$; für diesen Winkel ist $\operatorname{tg} a l = a l = 4,4934$, also $a = \frac{4,4934}{l}$ und da $a^2 = \frac{P}{E \mathcal{F}}$ ist, fo wird

$$P = \frac{E \mathcal{F} (4,4934)^2}{l^2} = 20,19 \frac{E \mathcal{F}}{l^2} \dots \dots \dots 141.$$

Dies ist der Werth von P , für welchen Gleichung 140 erfüllt ist und einen Sinn hat; der Werth $a l = 0$ ist nicht zu verwerthen. Dieses P vermag fonach die in Fig. 148 gezeichnete Formänderung hervorzurufen, also nach Früherem auch den Stab zu zerknicken.

In Art. 135 bis 138 sind diejenigen Werthe der zerknickenden Kraft entwickelt worden, welche für die Praxis hauptsächlich von Bedeutung sind. Nachstehend sind dieselben in Fig. 149 bis 152 übersichtlich zusammengestellt, wobei überall der Stab auf seine ganze Länge frei angenommen ist; der Werth von P im vierten Falle ist des bequemen Vergleiches wegen ebenfalls als Product mit dem Factor $\frac{E \mathcal{F} \pi^2}{l^2}$ dargestellt.

Die Tragfähigkeit der Stäbe verhält sich demnach

in den Fällen	1	2	4	3
wie	$\frac{1}{4}$: 1	: 2,048	: 4.

139.
Zusammen-
stellung.

Fig. 149.
Fall 1.

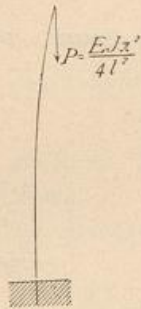


Fig. 150.
Fall 2.



Fig. 151.
Fall 3.

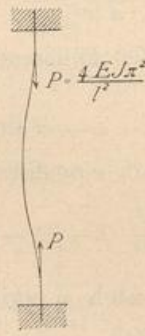


Fig. 152.
Fall 4.



Durch entsprechende Endanordnung würde man also die Tragfähigkeit des Stabes verfehzhnfachen können. Die angegebenen Kräfte sind thatfächlich im Stande, den Stab zu zerknicken, und deshalb sind Sicherheits-Coefficienten einzuführen.

2) Querschnittsermittlung bei centrischer Druckbelastung.

140.
Zulässige
Beanspruchung.

Die unter 1 entwickelten Formeln geben die Gröfse derjenigen Kraft P an, welche im Stande ist, den Stab oder die Stütze zu zerknicken. Die dem Stabe wirklich zuzumuthende Last darf naturgemäfs diesen Werth niemals erreichen; sie darf nur einen Bruchtheil des ermittelten Knickwerthes betragen. Versteht man unter s den fog. Sicherheits-Coefficienten, unter C einen von der Endbefestigung des Stabes abhängigen Coefficienten, so ist die Kraft, welche mit Rücksicht auf die Zerknickungsgefahr auf den Stab wirken darf,

$$P = \frac{C E \mathcal{F}}{s l^2} \dots \dots \dots 142.$$

Dieser Werth ist aber nicht ohne Weiteres für alle Fälle anwendbar. Wenn die Stablänge l , also auch die im Nenner vorkommende Gröfse l^2 , sehr klein ist, so ergeben sich für P sehr grofse Werthe, gröfsere Werthe, als die einfache Druckbeanspruchung des Stabes gestattet. Wird die zulässige Druckbeanspruchung für die Flächeneinheit des Querschnittes mit K , die Querschnittsfläche mit F bezeichnet, so darf höchstens sein

$$P = F K \dots \dots \dots 143.$$

Gröfser, als der Werth in Gleichung 143 ist, darf P mit Rücksicht auf die zulässige Druckbeanspruchung nicht werden; gröfser, als der Werth in Gleichung 142 ist, darf P der Zerknickungsgefahr halber nicht werden; deshalb ist stets der kleinere dieser beiden Werthe für diejenige Belastungsgröfse maßgebend, welche dem Stabe zugemuthet werden darf. Bei grofser Stablänge l ergibt die Gleichung 142, bei geringer Stablänge l die Gleichung 143 kleinere Werthe für P . Der Grenzwert von l , etwa l_1 , wird derjenige sein, für welchen aus beiden Gleichungen derselbe Werth von P folgt. Dieser Grenzwert ergibt sich durch Gleichsetzung der beiden Werthe von P in den Ausdrücken 142 u. 143 zu

$$l_1 = \sqrt{C} \sqrt{\frac{E}{K s}} \sqrt{\frac{\mathcal{F}}{F}} \dots \dots \dots 144.$$