

# Experimentelle Bestimmung der Beanspruchung von Bauwerken, die einer zeitlich veränderlichen Strömung ausgesetzt sind

Autor(en): **Meyer-Peter, E. / Favre, Henry**

Objektyp: **Article**

Zeitschrift: **Schweizerische Bauzeitung**

Band (Jahr): **101/102 (1933)**

Heft 4

PDF erstellt am: **05.08.2024**

Persistenter Link: <https://doi.org/10.5169/seals-82942>

## **Nutzungsbedingungen**

Die ETH-Bibliothek ist Anbieterin der digitalisierten Zeitschriften. Sie besitzt keine Urheberrechte an den Inhalten der Zeitschriften. Die Rechte liegen in der Regel bei den Herausgebern. Die auf der Plattform e-periodica veröffentlichten Dokumente stehen für nicht-kommerzielle Zwecke in Lehre und Forschung sowie für die private Nutzung frei zur Verfügung. Einzelne Dateien oder Ausdrucke aus diesem Angebot können zusammen mit diesen Nutzungsbedingungen und den korrekten Herkunftsbezeichnungen weitergegeben werden. Das Veröffentlichen von Bildern in Print- und Online-Publikationen ist nur mit vorheriger Genehmigung der Rechteinhaber erlaubt. Die systematische Speicherung von Teilen des elektronischen Angebots auf anderen Servern bedarf ebenfalls des schriftlichen Einverständnisses der Rechteinhaber.

## **Haftungsausschluss**

Alle Angaben erfolgen ohne Gewähr für Vollständigkeit oder Richtigkeit. Es wird keine Haftung übernommen für Schäden durch die Verwendung von Informationen aus diesem Online-Angebot oder durch das Fehlen von Informationen. Dies gilt auch für Inhalte Dritter, die über dieses Angebot zugänglich sind.



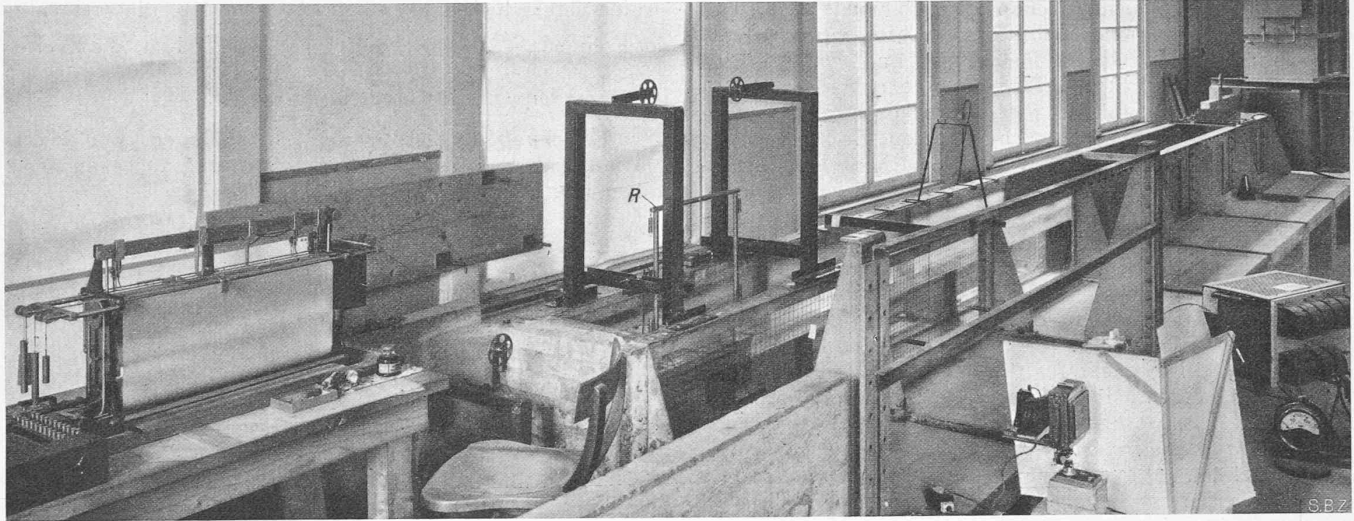


Abb. 12. Versuchseinrichtung für die Messung der Wellenstoskräfte auf den Quai Perdonnet in Vevey.

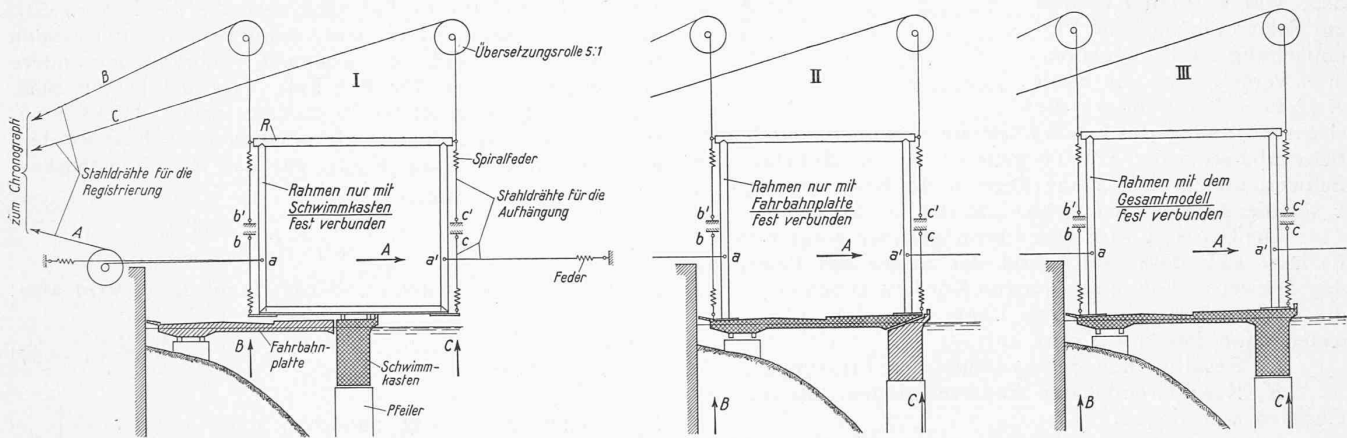


Abb. 14. Schema der verschiedenen Aufhängungen I, II und III des Modells für die Messung der Wellenstoskräfte.

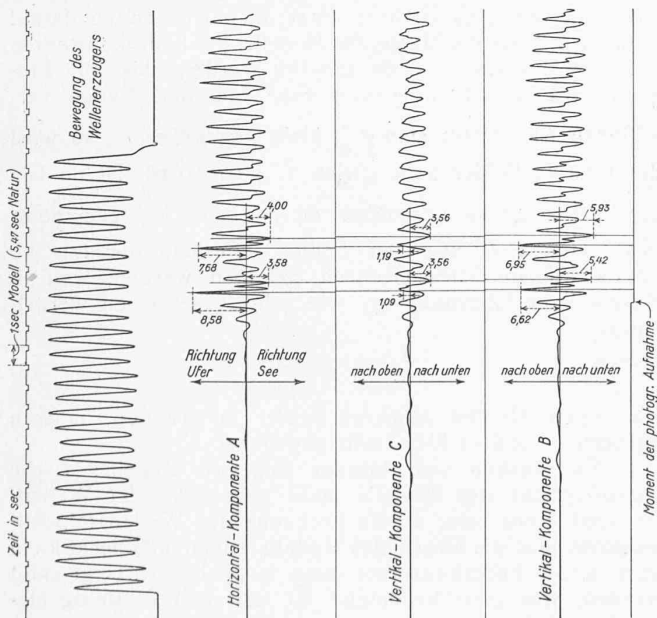


Abb. 15. Diagramm einer Messung der Wellenstoskräfte mit Wellen von 25 m Länge und 1,5 m Höhe bei H. H. W. 372,80. — Kräfte in t/m'.

Abb. 15 gibt als Beispiel ein Diagramm eines solchen Versuchs. In Abb. 16 sind eine Reihe von ungünstigen Resultierenden zusammengestellt: I. für die Tauchwand allein, II. für die Fahrbahntafel allein, III. für die Gesamtstruktur. Die jeweiligen Mittel der ansteigenden bzw.

absteigenden Kräfte einer Gruppe sind strich-punktiert eingetragen. Abb. 16 III gibt ausserdem noch die geometrischen Summen der Mittelwerte aus I und II (gestrichelt).

Der Vergleich befriedigt, wenn beachtet wird, dass: 1. die Mittel auf Grund einer beschränkten Anzahl von Messungen berechnet sind, 2. es schwierig war, genau die gleichen Wellen zu erzeugen, 3. die Fuge zwischen den Modellteilen I und II als Entlüftung wirkte, die beim zusammenhängenden Modell fehlte, 4. die geometrische Summe der für die Einzelteile ungünstigsten Kräfte nicht unbedingt gleich der ungünstigsten Stosskraft auf das Gesamtmodell sein muss. Dies wegen der zeitlichen Verschiebung, die für die beiden ersten Maxima bestehen kann.

In Bezug auf die wünschbare Beruhigung des Wellenganges landwärts der Tauchwand und namentlich um heftige Brandungserscheinungen auf dem steilen Ufer zu verhindern, erwies sich die Tauchtiefe von 2,80 m unter Niederwasser als minimal erforderlich.

V. Genauigkeit der Methode.

Die Genauigkeit der Versuchsergebnisse hängt in erster Linie vom Einfluss der Trägheitskräfte, d. h. davon ab, ob sie im Modell und in der Natur zu den zu messenden äusseren Kräften im gleichen Verhältnis stehen. Es lassen sich in dieser Hinsicht zwei Fälle unterscheiden:

1. Das zu untersuchende Bauwerk kann in der Natur tatsächlich Schwingungen vollziehen, wie dies beim Durchschleusen von Schiffen, die während des Vorgangs an Seilen befestigt sind, der Fall ist. Die Genauigkeit der Messmethode wird dann eine vollständige sein, wenn beim durchgeschleusten Schiff diese Halteseile das gleiche elastische Verhalten zeigen, wie die Aufhängung des Modells.

In Wirklichkeit ist aber die Art der Befestigung der Schiffe während der Schleusung schon deshalb von Fall zu Fall eine andere, weil jedes Schiff andere Einrichtungen zum Anspannen der Trossen benützen wird und weil während der Schleusung selbst die Trossenlänge sukzessive geändert werden muss. Es tritt hier also schon wegen der verschiedenen Handhabung der Schiffswinden, Spills, usw. ein Zufallsmoment herein, das bei den Versuchen nicht berücksichtigt werden kann. Damit können also die geschilderten Versuche, aus Gründen, die mit der Methode als solche nichts zu tun haben, nur Vergleichsresultate für verschiedene bauliche Lösungen der Füll- und Entleerungsorgane der Schleuse liefern, deren Wert hauptsächlich darin besteht, für eine genau definierte und immer gleiche Befestigungsart der Schiffe die günstigste Form der Kanäle, sowie das beste Reglement für die Bedienung der Abschlussorgane festzulegen. Im übrigen erhält man aus den Versuchen die Grössenordnung der zu erwartenden Trossenzüge.

2. Das Bauwerk ist als fest im Raume zu betrachten.

Dies ist bei den auf Wellenschlag zu untersuchenden Molen- und Quaibauten der Fall. Jede Bewegung des Modells wird damit zu einer Fehlerquelle. Es soll im folgenden ganz summarisch untersucht werden, von welchen Faktoren der Fehler abhängt. Zur Vereinfachung soll angenommen werden, dass die Kraft  $A$  (Abb. 17), für die wir die Grössenordnung des Fehlers bestimmen wollen, durch den Schwerpunkt  $S$  der Scheibe gehe.  $O$  sei die Ruhelage des Schwerpunktes. Die  $x$  Axe liege in der Krafrichtung  $a a'$ ,  $x$  sei die Abszisse des Schwerpunktes  $S$  zur Zeit  $t$ .

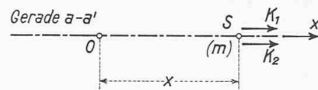


Abbildung 17.

Die Grösse  $x$  wird vom Chronographen aufgezeichnet. Es lässt sich dann auf Grund des Satzes der Bewegung des Schwerpunktes eines starren Körpers annehmen, dass die äusseren Kräfte in diesem Punkt angreifen. Zur Zeit  $t$  treten dann folgende Kräfte auf:

$K_1$  Resultierende der hydraulischen Pressungen,

$K_2$  Resultierende der Federreaktionen, die in der Geraden  $a a'$  liegen.

Setzt man voraus, dass die horizontale Komponente der Wellenstosskraft eine Sinusfunktion sei, deren Aus- druck durch

$$K_1 = + a \sin \omega t \dots (1)$$

gegeben ist, wobei  $\frac{\omega}{2\pi}$  die Frequenz der Wellen ist, so wird andererseits bei konstanter Federcharakteristik  $b$ , da  $K_2$  der Kraft  $K_1$  entgegenwirkt:  $K_2 = - b x \dots (2)$

Wir bezeichnen mit  $m$  die Masse des Modells und gelangen dann zu folgender Bewegungsgleichung:

$$m \frac{d^2 x}{dt^2} = K_1 + K_2 = + a \sin \omega t - b x \dots (3)$$

Diese lineare Differentialgleichung zweiter Ordnung mit Störungsfunktion (erzwungene Schwingung) hat nachstehende Lösung, wenn noch gesetzt wird, dass für  $t = 0$ ,  $x = 0$  und  $\frac{dx}{dt} = 0$ :

$$x = \frac{a}{b - m \omega^2} \left[ - \frac{\omega}{\sqrt{\frac{b}{m}}} \sin \left( \sqrt{\frac{b}{m}} t \right) + \sin (\omega t) \right] \dots (4)$$

Mit Hilfe der Gleichungen (2) und (4) lässt sich nun  $K_2$  berechnen:

$$K_2 = \frac{a b}{b - m \omega^2} \left[ \sin (\omega t) - \frac{\omega}{\sqrt{\frac{b}{m}}} \sin \left( \sqrt{\frac{b}{m}} t \right) \right] \dots (5)$$

Durch die Aufzeichnung des Chronographen wird nun die Grösse  $- K_2$  gemessen, die tatsächliche horizontale Komponente der Wellenstosskraft ist aber  $K_1$ . Der Fehler, den die Messung ergibt, ist also:

$$\Delta K = K_1 - (-K_2) = K_1 + K_2$$

und ist selbstverständlich nach Gleichung (3) gleich der Trägheitskraft  $m \frac{d^2 x}{dt^2}$ . Aus (3) und (5) ergibt sich

$$\Delta K = - \frac{a m \omega^2}{b - m \omega^2} \sin (\omega t) + \frac{a \omega \sqrt{\frac{b}{m}}}{b - m \omega^2} \sin \left( \sqrt{\frac{b}{m}} t \right) \dots (6)$$

Wie man sieht, kann dieser Fehler als Superposition zweier Sinusschwingungen betrachtet werden, die erste mit der Frequenz  $\frac{\omega}{2\pi}$ , gleich derjenigen der Wellen, die zweite mit der Frequenz des Modells  $\frac{1}{2\pi} \sqrt{\frac{b}{m}}$ .

Gleichung (6) könnte nun dazu dienen, den Wert des mittleren Fehlers der Einzelbeobachtung zu bestimmen, indem man den Wert

$$\sqrt{\frac{\int_{t_0}^{t_1} (\Delta K)^2 dt}{t_1 - t_0}}$$

berechnet, wobei  $t_1$  und  $t_0$  zwei genügend von einander entfernte Zeiten sind. Indessen sind die Resultate der Abb. 16 in der Weise erhalten worden, dass aus den Aufzeichnungen des Chronographen die ungünstigsten Werte herausgegriffen wurden, wie dies aus Abb. 15 beispielsweise hervorgeht. Die erhaltenen Resultierenden sind mithin Maximalwerte der zu messenden Kräfte und diese Werte sind alle mit negativen Fehlern behaftet (weil die überhaupt grössten Werte herausgegriffen wurden), die wahrscheinlich näher bei den Grösstwerten der Fehler liegen als beim mittleren Fehler. Es empfiehlt sich deshalb, aus der Formel (6) den Maximalwert des Fehlers zu entnehmen. Dieser wird erreicht, wenn der eine der beiden Sinuswerte den Wert  $+1$  annimmt, während der andere gleichzeitig  $-1$  ist, für den Fall, dass die beiden Summanden entgegengesetztes Vorzeichen haben. Diese Koinzidenz muss praktisch stets als möglich bezeichnet werden, wenn die Wellen lang genug auf das Modell einwirken.

Man hat demnach:

$$|\Delta K_{\max}| = \left| \frac{a m \omega^2}{b - m \omega^2} \right| + \left| \frac{a \omega \sqrt{\frac{b}{m}}}{b - m \omega^2} \right|$$

Der relative Maximalfehler, bezogen auf  $K_{1\max}$  wird also:

$$\frac{|\Delta K_{\max}|}{K_{1\max}} = \frac{\omega [m \omega + \sqrt{\frac{b}{m}}]}{|b - m \omega^2|} = \frac{\omega \left[ \omega + \sqrt{\frac{b}{m}} \right]}{\frac{b}{m} - \omega^2} \dots (7)$$

Die Gleichung (7) zeigt zunächst, dass, wenn  $\omega = \sqrt{\frac{b}{m}}$ , wenn also die Frequenz der Wellen gleich ist derjenigen des Modells, der Messfehler unendlich gross wird: es tritt Resonanz ein. Es ist also unter allen Umständen darauf zu achten, dass die Masse des Modells, die Federkonstanten und der Modellmasstab so gewählt werden, dass die Frequenz des Modells möglichst von jener der Wellen verschieden ist. Wählt man  $\sqrt{\frac{b}{m}}$  klein gegenüber  $\omega$ , so wird der relative Fehler nahe gleich 1, also gross. Ist im Gegenteil  $\sqrt{\frac{b}{m}}$  gross gegenüber  $\omega$ , so kann bei geeigneter Wahl von  $m$ ,  $b$ , usw. der Fehler innerhalb der für die Praxis erforderlichen Grenzen gehalten werden, weil in diesem Falle Gleichung (7) wie folgt geschrieben werden kann:

$$\frac{|\Delta K_{\max}|}{K_{1\max}} = \frac{\omega \sqrt{m}}{\sqrt{b}} \dots (8)$$

Um einen kleinen relativen Fehler zu erhalten, müssen darnach  $\omega$  und  $m$  klein sein gegenüber  $b$ .

Es ergeben sich hieraus folgende Regeln: 1. die Eigenfrequenz des Modells muss gegenüber der Wellenfrequenz gross sein, 2. die Frequenz der Wellen (Modellmasstab) und die Masse des Modells sollen möglichst klein sein, 3. die Federkonstante muss möglichst gross gewählt werden, was gleichbedeutend ist mit starken, wenig elastischen Federn.

Als Beispiel seien die Messungen für den Quai in Vevey ins Auge gefasst. In keinem der drei behandelten Fälle (Abb. 16 I, II und III) geht die Richtung der horizontalen Federzüge durch den Schwerpunkt. Die nachfolgenden Zahlen geben also nur eine Grössenordnung des erhaltenen Maximalfehlers. Im Falle der Untersuchung der Schwimmkasten allein ergeben sich folgende Zahlen:

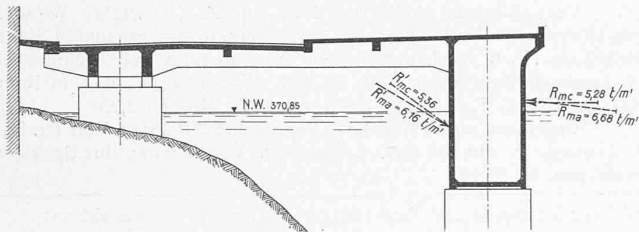


Abb. 18. Vergleich der Mittelwerte der Resultierenden auf den Schwimmkasten bei verschiedenen Massen des Modells für Wellen von 25 m L. u. 1,50 m H. bei N.W.  $R_{mc}$  und  $R'_{mc}$  erhalten aus Versuchen mit dem ganzen Modell.  $R_{ma}$  und  $R'_{ma}$  erhalten aus Versuchen mit dem Schwimmkasten allein.

$$m = \frac{3,78 \text{ kg}}{981 \text{ cm sec}^{-2}} = 0,00385 \text{ kg cm}^{-1} \text{ sec}^2$$

$$b = 7,4 \text{ kg cm}^{-1}, \text{ durch direkte Eichung erhalten,}$$

$$\frac{\omega}{2\pi} = 1,33 \text{ Schwingungen pro sec,}$$

$$\omega = 8,35 \text{ Bogeneinheiten pro sec,}$$

$$\frac{1}{2\pi} \sqrt{\frac{b}{m}} = 6,98 \text{ Schwingungen pro sec,}$$

$$\sqrt{\frac{b}{m}} = 43,80 \text{ Bogeneinheiten pro sec.}$$

Die erforderliche Ungleichheit der beiden Frequenzen ist vorhanden, da  $43,80 > 8,35$ .

Aus (7) ergibt sich:

$$\left| \frac{\Delta K_{\max}}{K_{1\max}} \right| = \frac{8,35 (8,35 + 43,80)}{43,8^2 - 8,35^2} = 23,5 \%$$

Eine analoge Berechnung des Maximalfehlers für die Messung mit zusammenhängender Konstruktion (Schwimmkasten und Fahrbahntafel) ergibt 32,4 %.

Diese Fehler sind, wie bereits erwähnt, negativ, das heisst, die durch die Messungen erhaltenen Kräfte sind grösser als die tatsächlichen. Es soll nachdrücklich darauf hingewiesen werden, dass es sich bei diesen theoretischen Ueberlegungen nur um die Bestimmung der Grössenordnung der Fehler handelt, wie ja schon aus den vereinfachenden Hypothesen hervorgeht, auf denen die Rechnungen fussen, wie z. B. die zeitliche Abhängigkeit der Stosskraft  $K_1$  (Gl. 1) und die Vernachlässigung des Umstandes, dass die Federkräfte und die äusseren Kräfte nicht genau durch den Schwerpunkt des Modells gehen.

Auch der Umstand, dass sich das Modell im Gegensatz zum Bauobjekt unter dem Einfluss der Wellenstosskraft etwas verschiebt, bringt die Möglichkeit einer weiteren Ungenauigkeit mit sich und zwar abgesehen von der bereits besprochenen Massenwirkung dadurch, dass im beweglichen Modell die relative Geschwindigkeit der Wasserteilchen in Bezug auf die getroffene Wand geändert wird.

Man erhält übrigens die Grössenordnung des Fehlers auch dadurch, dass man die beiden Fälle: Schwimmkasten allein und Gesamtkonstruktion an Hand der Versuche für Niederwasser miteinander vergleicht. Abb. 18 enthält die Mittel der Maximalkräfte auf die Schwimmkasten allein und zwar einmal die gegen Land, das andere Mal die gegen den See gerichteten Kräfte, beide durch gestrichelte Linien gekennzeichnet. Die entsprechenden Mittel der auf die Gesamtkonstruktion wirkenden Kräfte sind durch strichpunktierte Linien angedeutet. Da die Wellen bei Niederwasser die Fahrbahnplatte nicht berühren, so stellt die Zusammensetzung des Modells also keine Veränderung der äusseren Kräfte, sondern nur eine Vergrösserung der Masse des Modells dar. Man sieht, dass die entsprechenden Kräfte in Bezug auf ihre Lage und Richtung gut miteinander übereinstimmen. Der Unterschied in der Grösse der entsprechenden Kräfte beträgt 21 % für die landwärts und 13 % für die seewärts gerichteten Mittelkräfte, also eine Bestätigung der berechneten Grössenordnung des Fehlers.

Zusammenfassend kann gesagt werden, dass die bei der beschriebenen Methode zu erwartenden Fehler bei den Verhältnissen der untersuchten Modelle von der Grössen-

ordnung von 30 % und dass sie stets negativ sind, wenn die Aufzeichnungen des Chronographen im Sinne der obigen Ausführungen ausgewertet werden; die tatsächlichen Stoskräfte sind also kleiner als die gemessenen. Die Methode ist für die Praxis ausreichend genau und jedenfalls besser als die rein rechnerische Ermittlung der gesuchten Kräfte.

## MITTEILUNGEN.

**Zerstörung von Blei-Abwasserleitungen.** Ueber einen bemerkenswerten Fall berichtet F. Linke (Berlin) in der „Zeitschrift f. d. ges. Krankenhauswesen“ vom 17. Januar. Danach haben sich in einem Hotel mit vollkommen reinem Leitungswasser in den Ablaufrohren von 2,75 mm Wandstärke, da wo sie in Decken horizontal verlaufen, an der Oberseite kleine Löcher von 3 bis 10 mm  $\varnothing$  gebildet, von denen aus die Decken durchfeuchtet wurden. Die Untersuchung hat ergeben, dass die Ursache an einem geringen Gehalt von Kochsalz und Natriumsulfat des Abwassers lag. Während starke Lösungen dieser Stoffe Blei nicht angreifen, sind schwache sehr aggressiv und entstehen immer aus Seife und Waschmitteln. Ermöglicht wurde der Angriff durch die horizontale Lage der Rohre, indem sich auf deren Boden aus stets stehendem Wasser starke Ansätze von Kalziumkarbonat bildeten, die zwar das unterliegende Blei schützten, an denen sich aber das Abwasser staut und gegen die Rohrdecke sprühte. Die allgemein verbreitete Sitte, sich unter dem fliessenden Strahl zu waschen, begünstigt die Entstehung der gefährlichen, stark verdünnten Kochsalzlösung und vermindert die Anzahl der kräftigen Durchspülungen durch Leerung gefüllter Waschbecken. Es sollte also auch aus diesem Grunde die Anlage horizontaler Strecken in der Abwasserleitung aus Blei vermieden und das widerstandsfähigere Weichblei statt einer Legierung angewendet werden.

**Vom gesteuerten Gleichrichter.** Im Anschluss an die eingehende Behandlung des von der A.-G. Brown, Boveri & Cie. gebauten, gesteuerten Gleichrichters, auf S. 29\* von Bd. 100 (16. Juli 1932) sei hier auf die Arbeit von H. Hafner im „Bulletin Oerlikon“ vom August bis Dezember 1932 aufmerksam gemacht, in der über eine Versuchsanordnung berichtet wird, durch die die Kupplung eines Drehstromnetzes mit einem Gleichstromnetz über einen Gleichrichter untersucht wurde. Die Phasenverschiebung der Grundharmonischen des stufenförmigen, mittels des Gleichrichters aus primärem Gleichstrom gewonnenen Wechselstroms gegen die Netzspannung kann nach den ausgeführten Versuchen mit Hilfe der Gittersteuerung so eingestellt werden, dass die Leistung zwischen Wechselstromnetz und Gleichstromnetz in beiden Richtungen verschoben werden kann. Der Winkel der Phasenverschiebung ist besonders vom Zündwinkel, und weiter auch von der Streuung des Transformators abhängig. Aus Gründen der Kommutierung ist die freie Wahl des Zündwinkels eingengt. Durch die Verwendung einer Löschanordnung kann jedoch der Zündwinkel so eingestellt werden, dass der wätllose Netzstrom der Grundharmonischen in Wegfall kommt und der Transformator besser ausgenützt werden kann.

**Kritik an neuen Hochbauten der Deutschen Reichsbahn** im Düsseldorfer Hauptbahnhof wird in der „Baugilde“ vom 25. Dez. 1932 geübt; sie seien architektonisch schlecht und ingenieurmässig stark überdimensioniert, die D. R. habe Mitarbeiter befähigter Privatarchitekten trotz ihrer nachdrücklichen Bemühungen um eine bessere Lösung abgelehnt. Ohne hier Bilder wiederzugeben, lässt sich das Tatsächliche des Falles natürlich nicht behandeln, doch scheint es uns grundsätzlich sehr begrüssenswert, dass auch Bauten, die von hohen Amtstellen stammen, im Fachblatt von Fachleuten offen analysiert und auch kritisiert werden. Wenn dabei Angreifer und Angegriffene im Auge behalten, dass die Gegner achtbare Kollegen (und wohl auch nicht 100% ige Dummköpfe!) sind, können solche Diskussionen nicht in kleinliche Nörgelei ausarten, im Gegenteil werden sie gerade zur Entwicklung wesentlich beitragen.

**Schiesspulver im Dienste der Metallbearbeitung.** Aecht amerikanisch erscheint die Idee, durch das Hineinschiessen von Gewindebolzen in Stahlplatten das Gewindeschneiden zu ersetzen. Wie die „V. D. I.-Zeitschrift“ vom 3. Dezember 1932 nach amerikanischen Quellen mitteilt, dient hierzu sowohl eine Art „Gewehr“ von 7 kg Gewicht, das gewissermassen einen Niethammer ersetzt, als auch eine nach Art der Minenwerfer ausgebildete „Bolzenkanone“.