

Inhaltsverzeichnis

Vorwort	V
Autor	VI
1 Einleitung und Übersicht	1
1.1 Einführung	1
1.2 Grundsätzliches	4
1.3 Bezeichnungen und Annahmen	8
1.4 Grundlegende Beziehungen nach Theorie I. Ordnung	13
1.5 Stabilität und Theorie II. Ordnung	15
1.6 Buchinhalt (Übersicht)	18
1.7 Berechnungsbeispiele (Übersicht)	21
1.8 Downloads/Software	25
1.9 Hinweise zum Norm-Entwurf DIN EN 1993-1-1:2020-08	26
2 Tragverhalten, Berechnungs- und Nachweisverfahren	31
2.1 Lineares und nichtlineares Tragverhalten	31
2.2 Nachweisverfahren	33
2.3 Werkstoff Stahl	36
2.4 Teilsicherheitsbeiwerte γ_M	38
2.5 Querschnittsklassen	39
2.6 Definition der Stabilitätsfälle	43
2.7 Nachweise für stabilitätsgefährdete Tragwerke	47
2.8 Weitere Erläuterungen zum Verständnis	53
2.8.1 Geometrische Imperfektionen	54
2.8.2 Lineare und nichtlineare Tragwerksverformungen	55
2.8.3 Beschränkte Superposition bei Theorie II. Ordnung	56
2.8.4 Entlastung durch Zugnormalkräfte	56
2.8.5 Fließzonen	57
2.8.6 Eigenspannungen	58
2.8.7 Nachweisschnittgrößen	60
2.9 Berechnungen nach der Fließzonentheorie	61
2.10 Geometrisch nichtlineare Berechnungen	63
2.10.1 Hinweise zur Notwendigkeit	63
2.10.2 Berechnungsbeispiel zum Biegeknicken	63
2.10.3 Berechnungsbeispiel zum Biegedrillknicken	65
2.11 Baustatisches Lehrbeispiel Zweigelenkrahmen	67
2.11.1 Einleitung	67

2.11.2	Mögliche und sinnvolle Nachweismethoden	68
2.11.3	Biegeknicken in der Rahmenebene	71
2.11.4	Biegedrillknicken und Biegeknicken um die schwache Achse	76
2.11.5	Rahmenecken – Konstruktion und Tragfähigkeit	81
2.11.6	Gabellager und Wölbbehinderungen	85
2.11.7	Alternative Rahmennachweise mit Abminderungsfaktoren	90
2.11.8	Grenztragfähigkeit des Zweigelenkrahmens	94
2.12	Genauigkeit der Nachweisverfahren	99
2.12.1	Vorbemerkungen	99
2.12.2	Nachweise mit Abminderungsfaktoren	100
2.12.3	Ersatzimperfektionsverfahren	104
2.12.4	Fließzonentheorie	105
3	Nachweise zum Biegeknicken mit Abminderungsfaktoren χ	106
3.1	Übersicht	106
3.2	Druckstäbe – Abminderungsfaktoren χ	108
3.3	Druckstäbe mit Biegemomenten – Biegeknicken	117
3.4	Hinweise zum Nachweis von Stäben und Stabwerken	121
3.5	Knickzahlen ω nach DIN 4114	126
4	Stabilitätsproblem Biegeknicken	128
4.1	Ziele	128
4.2	Stabiles Gleichgewicht	129
4.3	Knickbedingungen	130
4.4	Eulerfälle I und IV	134
4.5	Knickbiegelinien und Knicklängen	137
4.6	Euler'sche Knickspannung	140
4.7	Hinweise zur Berechnung von N_{cr}	142
4.8	Ersatz von Tragwerksteilen durch Federn	147
4.9	Druckstäbe mit Federn an den Enden	151
4.10	Lösen von Knickbedingungen	159
4.11	Druckstab mit Wegfeder in Feldmitte	162
4.12	Elastisch gebettete Druckstäbe	164
4.13	Poltreue Normalkräfte/Pendelstützen	172
4.14	Knicklängen für ausgewählte Systeme	181

5	Nachweise zum Biegedrillknicken mit Abminderungsfaktoren	187
5.1	Übersicht	187
5.2	Planmäßige Biegemomente – Abminderungsfaktoren	189
5.3	Planmäßige Biegemomente und Druckkräfte	203
5.4	Allgemeines Nachweisverfahren für Bauteile	210
5.5	Nachweis von Druckgurten als Druckstab	213
5.6	Hinweise zur Nachweisführung	217
5.6.1	Prinzipielle Vorgehensweise	217
5.6.2	Stäbe ohne Biegedrillknickgefahr	217
5.6.3	Maßgebende Nachweisstellen	219
5.6.4	Aufteilung in Teilsysteme	221
6	Stabilitätsproblem Biegedrillknicken	223
6.1	Übersicht	223
6.2	Berechnung von $M_{cr,y}$	225
6.3	Aufteilung in Teilsysteme	228
6.4	Träger mit Randmomenten	230
6.5	Kragträger	235
6.6	Träger mit einfachsymmetrischen I-Querschnitten	237
6.7	Seitlich abgestützte Träger	239
6.8	Drill- und Biegedrillknicken bei Druckstäben	244
6.9	Herleitung von Berechnungsformeln	248
7	Theorie II. Ordnung mit Ersatzimperfektionen	254
7.1	Grundsätzliches	254
7.2	Nachweisführung	256
7.3	Ersatzimperfektionen	257
7.3.1	Grundlagen	257
7.3.2	Ersatzimperfektionen für Biegeknicken	257
7.3.3	Ersatzimperfektionen für Biegedrillknicken	260
7.3.4	Imperfektionen zur Berechnung aussteifender Systeme	261
7.3.5	Hinweise zum Ansatz der Ersatzimperfektionen	262
7.4	Schnittgrößen nach Theorie II. Ordnung	266
7.4.1	Berechnungen	266
7.4.2	Erläuterungen zum Verständnis	267
7.5	Nachweis ausreichender Querschnittstragfähigkeit	270
7.5.1	Allgemeines	270
7.5.2	Nachweise mit Normal- und Schubspannungen	271
7.5.3	Ermittlung von Spannungen (Elastizitätstheorie)	273
7.5.4	Lineare Interaktionsbeziehungen	276

7.5.5	Plastische Querschnittstragfähigkeit – I-Querschnitte	278
7.5.6	Plastische Querschnittstragfähigkeit – Weitere Querschnitte	288
7.6	Berechnungsbeispiele	290
7.6.1	Vorbemerkungen	290
7.6.2	Stütze HEB 200	290
7.6.3	Stütze HEA 140 mit planmäßiger Biegung	291
7.6.4	Am Fußpunkt eingespannte Stütze IPE 300	293
7.6.5	Einfeldträger IPE 400 mit planmäßiger Biegung	295
7.6.6	Zweifeldträger IPE 400 mit planmäßiger Biegung	298
7.6.7	Träger HEB 220 mit planmäßiger Torsion	301
7.6.8	Träger mit einfachsymmetrischem I-Querschnitt	302
7.6.9	Träger aus einem UPE-Profil	304
7.6.10	Kragträger mit planmäßiger Biegung	307
8	Theorie II. Ordnung für Biegung mit Normalkraft	310
8.1	Problemstellung und Ziele	310
8.2	Grundlegende Zusammenhänge	312
8.3	Prinzip der virtuellen Arbeit	316
8.4	Differentialgleichungen und Randbedingungen	321
8.5	Lösung der Differentialgleichungen	324
8.6	Weggrößenverfahren	333
8.7	Vergrößerungsfaktoren	339
8.8	Iterative Berechnungen	353
8.9	Tragverhalten nach Theorie II. Ordnung	355
8.9.1	Ziele	355
8.9.2	Biegebeanspruchte Stäbe mit Druck- oder Zugnormalkräften	355
8.9.3	Druckstab mit Randmomenten	357
8.9.4	Maßgebende Bemessungspunkte und Laststellungen	359
8.9.5	Seitlich verschiebliche Rahmen	361
8.9.6	Seitlich unverschiebliche Rahmen	364
8.9.7	Erhöhte Biegemomente in druckkraftfreien Teilen	368
8.10	Ersatzbelastungsverfahren für verschiebliche Rahmen	369
9	Theorie II. Ordnung für beliebige Beanspruchungen	380
9.1	Vorbemerkungen	380
9.2	Spannungen und Dehnungen	380
9.3	Verschiebungen u, v und w	383
9.4	Virtuelle Arbeit	388
9.5	Differentialgleichungen und Randbedingungen	394
9.6	Schnittgrößen	396