

Zeitschrift: Schweizerische Bauzeitung
Herausgeber: Verlags-AG der akademischen technischen Vereine
Band: 121/122 (1943)
Heft: 8

Artikel: Beiträge zur Berechnung und Ausbildung zusammengefasster Vollwandträger
Autor: Stüssi, F.
DOI: <https://doi.org/10.5169/seals-53045>

Nutzungsbedingungen

Die ETH-Bibliothek ist die Anbieterin der digitalisierten Zeitschriften. Sie besitzt keine Urheberrechte an den Zeitschriften und ist nicht verantwortlich für deren Inhalte. Die Rechte liegen in der Regel bei den Herausgebern beziehungsweise den externen Rechteinhabern. [Siehe Rechtliche Hinweise.](#)

Conditions d'utilisation

L'ETH Library est le fournisseur des revues numérisées. Elle ne détient aucun droit d'auteur sur les revues et n'est pas responsable de leur contenu. En règle générale, les droits sont détenus par les éditeurs ou les détenteurs de droits externes. [Voir Informations légales.](#)

Terms of use

The ETH Library is the provider of the digitised journals. It does not own any copyrights to the journals and is not responsible for their content. The rights usually lie with the publishers or the external rights holders. [See Legal notice.](#)

Download PDF: 01.04.2025

ETH-Bibliothek Zürich, E-Periodica, <https://www.e-periodica.ch>

INHALT: Beiträge zur Berechnung und Ausbildung zusammengesetzter Vollwandträger. — Hölzerne Rahmenkonstruktionen in Nagelbau. — Das Rathaus zu Bern, 1406 bis 1942. — Allgemeiner Leichtbau und Leichtmetalle. — Mitteilungen: Ein Derrickkran aus Holz. Eidg. Technische Hochschule. Eine wohlgelungene Renovation. Deutsch. Ein Stahlscha-

lungsrohr für Stollenbetonierung. Die «Basler Vereinigung für schweiz. Schifffahrt». Eidg. Techn. Hochschule. Kraftwerk Innertkirchen. Hartbeton und Betonhartstoffe. — Nekrologe: Gabriel Nicole. Alfred Hässig. Chasper Beely. — Literatur. — Mitteilungen der Vereine. — Vortragskalender.

Band 121

Der S. I. A. ist für den Inhalt des redaktionellen Teils seiner Vereinsorgane nicht verantwortlich Nachdruck von Text oder Abbildungen ist nur mit Zustimmung der Redaktion und nur mit genauer Quellenangabe gestattet

Nr. 8

Beiträge zur Berechnung und Ausbildung zusammengesetzter Vollwandträger

Von Prof. Dr. F. STÜSSI, E.T.H., Zürich¹⁾

a. Der Nagelträger aus Holz

1. Nagelträger mit parallelen Gurtungen

Wir betrachten zunächst einen Nagelträger konstanter Höhe mit I-förmigem Querschnitt, der sich aus den zweiteiligen, unter Umständen durch aufgesetzte Lamellen verstärkten Gurtungen O und U, aus zwei sich kreuzenden Lagen von Stegbrettern D₁ und D₂ und aus den Pfosten V zusammensetzt (Abb. 1). Im Schnitt x wirke ein Biegemoment M und eine Querkraft Q. Da der Elastizitätsmodul des Holzes bei Beanspruchungen σ, deren Richtung von der Faserrichtung abweicht, gegenüber dem Elastizitätsmodul für Beanspruchungen in Faserrichtung stark absinkt und weil ferner die einzelnen Bretter wegen der unvermeidlichen Fugen an ihren Rändern keine quer gerichteten Beanspruchungen von ihren Nachbarelementen her aufnehmen, ist vorauszusetzen, dass die einzelnen Teile dieses zusammengesetzten Trägers primär nur Kräfte aufnehmen, die in ihrer Faserrichtung wirken. Der äusserlich vollwandig erscheinende Nagelträger arbeitet somit als Fachwerkträger mit vielfachen doppelten Strebenzügen. Daraus ergibt sich als erste Folge, dass sich die Gurtungen allein an der Aufnahme der Biegemomente beteiligen.

Im Idealfachwerk mit gelenkigen Knoten folgen die Gurtstäbe der Krümmung des Gesamtträgers dadurch, dass sie sich in den Knoten gegenseitig um einen kleinen Winkel verdrehen; hier, beim Nagelträger, wo die Knotenpunkte nahe beieinander liegen und nicht gelenkig ausgebildet sind, ergibt sich durch die «Verteilung» dieser Drehwinkel eine stetige Krümmung der Gurtungen, deren Krümmungsradius mit dem des Gesamtträgers übereinstimmen muss. Die mit dieser Krümmung verbundenen «Nebenspannungen» Δσ nehmen ihrerseits einen Teil des Momentes M auf; mit den Bezeichnungen der Abb. 2 lässt sich die Gleichgewichtsbedingung anschreiben

M = O e_o + U e_u + Δσ_o \frac{J_o}{t'_o} + Δσ_u \frac{J_u}{t''_u} . . . (1)

Bei unnachgiebiger Verbindung der beiden Gurtungen durch den Steg ist

Δσ_o = \frac{O}{F_o} \frac{t'_o}{e_o}

und mit e_o F_o = e_u F_u wegen O = U und e_o + e_u = h_s geht Gl. (1) über in

M = O h_s \left(1 + \frac{i_o^2}{e_o h_s} + \frac{i_u^2}{e_u h_s} \right) = O h_G

oder

O, U = \mp \frac{M}{h_G} . . . (2)

wenn wir mit h_G den Abstand der resultierenden Gurtkräfte bezeichnen:

h_G = h_s \left(1 + \frac{i_o^2}{e_o h_s} + \frac{i_u^2}{e_u h_s} \right) . . . (3)

Für gleiche Gurtungen, i_o = i_u = i_G und e_o = e_u = \frac{h_s}{2}, ergibt sich

h_G = h_s \left(1 + \frac{4 i_G^2}{h_s^2} \right) . . . (3a)

¹⁾ Vortrag, gehalten am 23. Januar 1943 in der S. I. A.-Fachgruppe der Ingenieure für Brückenbau und Hochbau (F. G. B. H.).

h_G ist nur wenig grösser als h_s, beispielsweise für t = 0,3 h_s wird h_G = 1,030 h_s, sodass bei normaler Trägere Ausbildung h = h_G ≈ h_s gesetzt werden kann.

Die gesamten Spannungen, die sich aus den Grund- und den Nebenspannungen zusammensetzen, sind also linear über den aus den beiden Gurtungen bestehenden Querschnitt verteilt; sie lassen sich mit

J = F_o e_o^2 + F_u e_u^2 + J_o + J_u . . . (4a)

und F = F_o + F_u . . . (4b)

auch direkt berechnen zu

σ = \frac{M}{J} y + \frac{N}{F} . . . (5)

wenn wir nun auch noch eine im Schwerpunkt S angreifende Längskraft N angreifen lassen.

Ist die Verbindung der beiden Gurtungen durch den Steg und die zugehörige Vernagelung nachgiebig, so vergrössert sich die Trägerdurchbiegung entsprechend dieser Nachgiebigkeit (Schlupf) und die Nebenspannungen Δσ müssen einen verhältnismässig grösseren Momentenanteil aufnehmen: die Spannungsverteilung ist nicht mehr linear.

Zur Bestimmung der Beanspruchungen in den Stegbrettern betrachten wir den Gleichgewichtszustand eines belastungsfreien Trägerelementes Δx beim Untergurt U (Abb. 3): Aus den beiden Gleichgewichtsbedingungen der Komponenten parallel und senkrecht zum Untergurt

D_1 cos α_1 + D_2 cos α_2 = ΔU

D_1 sin α_1 - D_2 sin α_2 = 0

finden wir durch Elimination von D_2

D_1 = ΔU \frac{sin α_2}{sin (α_1 + α_2)} . . . (6)

mit

ΔU = \frac{ΔM}{h} = \frac{Q Δx}{h} . . . (7)

und mit b_1 = Δx sin α_1 ergibt sich die Beanspruchung

σ_{D1} = - \frac{D_1}{d b_1} = - \frac{Q}{d h} \frac{sin α_2}{sin α_1 sin (α_1 + α_2)} . . . (8a)

und analog

σ_{D2} = \frac{D_2}{d b_2} = \frac{Q}{d h} \frac{sin α_1}{sin α_2 sin (α_1 + α_2)} . . . (8b)

Aus konstruktiven Gründen wird in der Regel α_1 = α_2 = α; die günstigste Beanspruchung ergibt sich dann für α_1 = α_2 = α = 45°, sin 2α = 1, zu

σ_{D1,2} = \mp \frac{Q}{d h} . . . (8c)

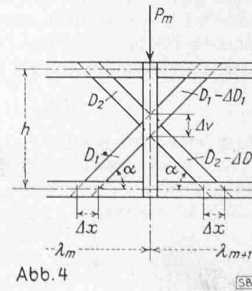
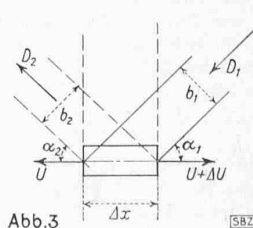
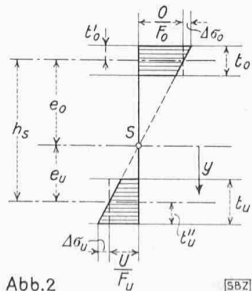
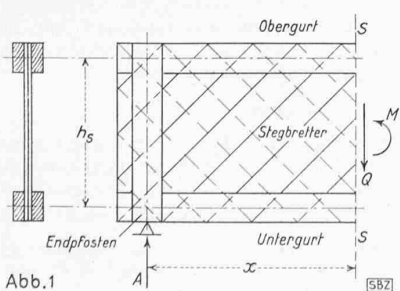
Für diesen Normalfall, α_1 = α_2 = α, sollen noch die Einflüsse der Lastübertragung in zwei Grenzfällen untersucht werden:

An Stellen konzentrierter Einzellasten P_m sollen Zwischenpfosten V_m angeordnet sein (Abb. 4). Da in den Feldern λ_m und λ_{m+1} die Querkräfte verschieden gross sind,

Q_m = Q_{m+1} + P_m

ergeben sich für die Streben verschieden grosse Kräfte D, je nachdem wir die Gleichgewichtsbedingung im Feld λ_m oder λ_{m+1} betrachten; es beträgt dieser Unterschied in D

ΔD_{1,2} = \mp ΔQ \frac{Δx}{h} \frac{sin α}{sin 2α} = \pm P \frac{Δx}{h} \frac{1}{2 cos α}



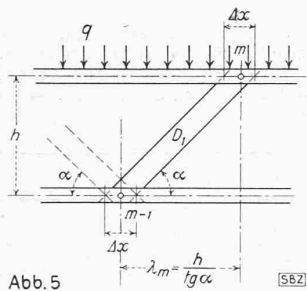


Abb. 5

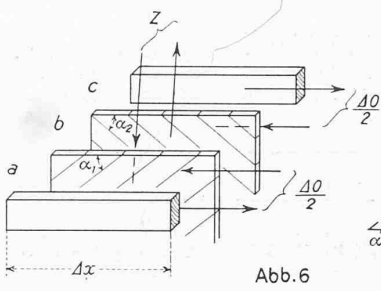


Abb. 6

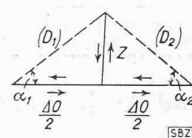


Abb. 7

Im Kreuzungspunkt mit dem Pfosten wird andererseits über die Länge $\Delta v = \Delta x \operatorname{tg} \alpha$ ein Teil ΔP der Belastung P übertragen und es ergibt sich hier aus Gleichgewichtsgründen

$$\Delta D_{1,2} = \pm \Delta P \frac{1}{2 \sin \alpha}$$

Aus der Gleichsetzung der beiden Unterschiede ΔD

$$\frac{\Delta P}{2 \sin \alpha} = \frac{P}{h} \frac{\Delta x}{2 \cos \alpha}$$

oder

$$\Delta P = P \frac{\Delta x \sin \alpha}{h \cos \alpha} = P \frac{\Delta v}{h} \quad \dots \quad (9)$$

folgt, dass die Belastung P durch den Zwischenpfosten V gleichmässig über die Trägerhöhe verteilt und an die Stegbretter abgegeben wird.

Im Fall einer über den Obergurt gleichmässig verteilten Belastung q ergibt sich für die Strebekraft D_1 aus der Gleichgewichtsbetrachtung am Untergurt an der Stelle $m - 1$

$$D_1 = \frac{Q_m - 1 \Delta x}{2 h \cos \alpha}$$

während an der Stelle m durch Gleichgewichtsbetrachtung am

Obergurt (Abb. 5) mit $\Delta O_m = \frac{Q_m \Delta x}{h}$ sich

$$D_1 = \frac{Q_m \Delta x}{2 h \cos \alpha} + \frac{q \Delta x}{2 \sin \alpha}$$

ergibt. Wegen $Q_m - 1 = Q_m + q \lambda_m = Q_m + \frac{q h}{\operatorname{tg} \alpha}$ stimmen die

beiden Ausdrücke tatsächlich überein. Es folgt aber auch aus dieser Betrachtung, dass die Belastung q richtigerweise direkt auf die Stegbretter und nicht auf die Gurtung übertragen werden soll, um die Nagelung nicht zu überlasten.

Bei beweglichen Einzellasten (Brückenträger mit direkt aufgelegtem Tragbelag) wird man eine genügende Lastverteilung durch Obergurt und Stegbretter durch genügende Vernagelung gewährleisten müssen.

Das für die Bemessung der Vernagelung zwischen den Gurt-hälften und den Stegbrettern massgebende Kräftespiel ist in Abb. 6 skizziert. Die Nägel werden in den Schnitten a, b und c je einschnittig beansprucht und zwar in den Schnitten a und c je durch die halbe Gurtzuwachskraft und in b durch die für den Gleichgewichtszustand notwendige Zwischenreaktion Z zwischen den beiden Stegbretterlagen. Für $\alpha_1 = \alpha_2 = 45^\circ$ wird

$$Z = \frac{\Delta O}{2} \operatorname{tg} \alpha = \frac{\Delta O}{2} \cdot 1$$

Es ist somit diese Anordnung auch für eine gleichmässige Ausnützung der Nägel am günstigsten.

Ueber die Tragfähigkeit der Nägel soll hier weiter nicht gesprochen werden; es sei nur kurz festgestellt, dass wir mit den bei uns üblichen Sicherheiten die zulässige Belastung eines einschnittigen Nagels in kg etwa zu

$$N_1 \text{ zul.} = 300 \phi^2 \quad \dots \quad (10)$$

angeben können, wenn ϕ den Nageldurchmesser in cm bedeutet. Die eingehendere Auswertung der Versuchsergebnisse zeigt allerdings, dass die Tragfähigkeit mit zunehmendem Durchmesser ϕ abnimmt; dies kommt auch in den Zahlenwerten der deutschen Normen (DIN 1052, 3. Ausg., Dez. 1940) zum Ausdruck, die in guter Annäherung durch die Beziehung

$$N_1 \text{ zul.} = \frac{650}{1,4 + \phi} \phi^2 \quad \dots \quad (10 a)$$

interpretiert werden.

Da die Gurtzuwachskräfte auf der Innenseite der Gurthälften, also exzentrisch angreifen, suchen sich die Obergurthälften nach aussen zu verbiegen, was durch eine zugfeste Verbindung verhindert werden muss (Nägel und zusätzliche Bolzen). Diese Verbindung hat auch die Verdrehung der Stegbretterenden zu verhindern.

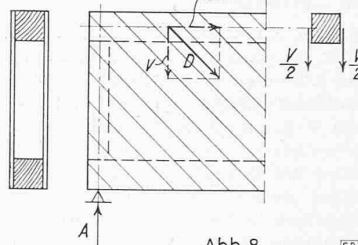


Abb. 8

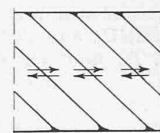


Abb. 9

Ein ähnliches Kräftebild wie beim Gurtanschluss ergibt sich auch bei den Pfosten; in Abb. 7 sind die Verhältnisse bei einem Endpfosten skizziert. Hier treten zwischen den Stegbrettern waagrechte Zwischenreaktionen auf, während die lotrechten Kräfte in den Pfostenhälften sich zur halben Auflagerkraft $A/2$ aufsummieren. Auch hier wird also die Vernagelung in drei Schnitten je einschnittig beansprucht. Wesentlich ist, dass die Auflagerkraft A direkt in die Pfosten eingeleitet wird; die Pfosten sind also über die untere Gurtung hinweg zu führen und nicht etwa nur zwischen die Gurtungen hinein zu legen (Nachgiebigkeit infolge Querdruck).

Von verschiedenen Seiten²⁾ ist die Ausbildung des Nagelträgers als *Kastenträger* vorgeschlagen worden (Abb. 8), um eine grössere Seitensteifigkeit zu erreichen. Dabei werden die Stegbretter meist vorn und hinten gleichlaufend in Richtung von Zugdiagonalen angeordnet. Wenn nun aber die Stegbretter als Zugdiagonalen wirken würden, so müssten die Gurtungen eine Querbelastung V aufnehmen und sich dadurch verbiegen. Durch diese Verbiegung entziehen sich aber die Gurtungen weitgehend dieser Belastung V ; die Reaktion zwischen Gurtung und Stegbrettern nähert sich mehr und mehr der horizontalen Richtung und die Stegbretter arbeiten mehr und mehr wie geneigte Pfosten eines Vierendeelträgers (Abb. 9) und sie und — was gefährlicher ist — ihre Anschlüsse werden stark auf zusätzliche Biegung beansprucht. Der Mechanismus dieses Kräftespiels (aber nicht etwa die Grösse der Tragfähigkeit!) kann sehr einfach an einem Modellträger aus Halbkarton veranschaulicht werden (Abb. 10): die «gezogenen» Diagonalen werden schlaff und verbiegen sich s-förmig (Kippen) und bestätigen damit das in Abbildung 9 skizzierte ungünstige Kräftespiel. Eine solche Konstruktion muss ich, höflich ausgedrückt, als baustatisch-konstruktive Unsauberkeit und ihre Empfehlung als eine Gefahr für den Holzbau bewerten.

Man könnte nun allerdings daran denken, die Verhältnisse dadurch zu verbessern, dass die vorderen und hinteren Stegbretter mit entgegengesetzter Neigung als Zug- und Druckdiagonalen angeordnet werden. Die Zwischenreaktionen V auf Vorder- und Hinterseite der Gurtungen erhalten nun entgegengesetzte Vorzeichen: die Gurtungen werden auf Torsion beansprucht. Der noch wichtigere Nachteil ist aber der, dass die Druckstreben nun nicht mehr wie beim Träger mit aufeinanderliegenden gekreuzten Stegbrettern durch die Zugstreben gegen Ausknicken gestützt sind (wodurch Stegbrettdicken d bis hinunter zu $h/80$ vertretbar werden), sondern schon bei verhältnismässig kleinen Kräften ausknicken. Das Kartonmodell Abb. 11 zeigt, dass sich dadurch ein ganz ähnlicher Mechanismus des Kräftespiels einstellt, wie beim Versuch nach Abb. 10.

2. Nagelträger mit veränderlicher Höhe

Der Nagelträger mit veränderlicher Höhe zeigt gegenüber dem Parallelträger einige charakteristische Besonderheiten, die nachstehend skizziert werden sollen. Im Schnitt s bis s des Trägerschnittes der Abb. 12 muss zwischen den äusseren Kräften

^{2) J. Calame: Pour l'emploi d'assemblages cloués dans les constructions en bois, «Bull. Techn. de la Suisse Romande», 5. Sept. 1942. — W. Stoy, Der Holzbau. 3. Aufl., Berlin 1942, S. 58.}

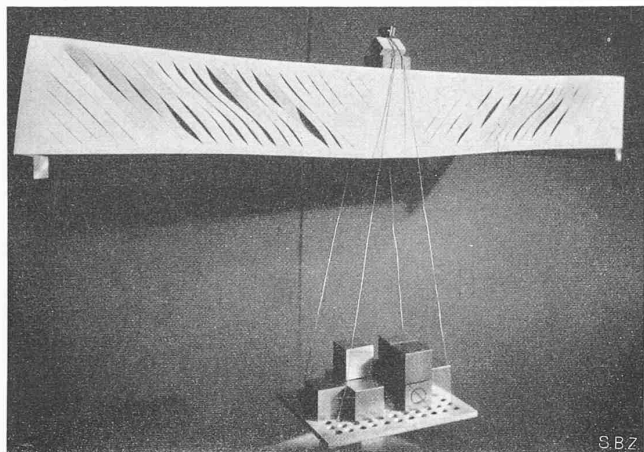


Abb. 10

Modellträger aus Halbkarton zur qualitativen Veranschaulichung des Kräftespiels

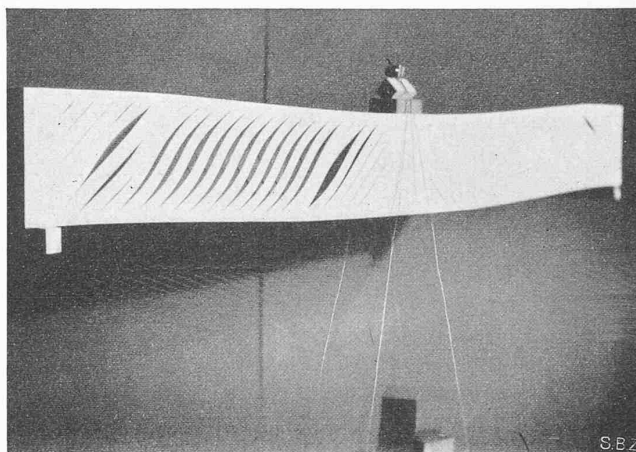


Abb. 11

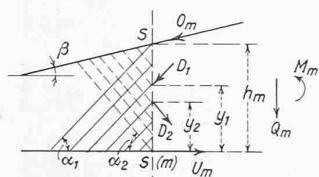


Abb. 12

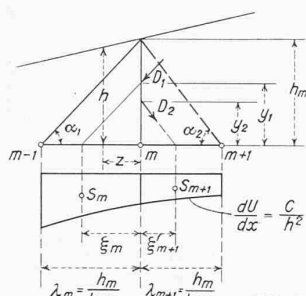


Abb. 13

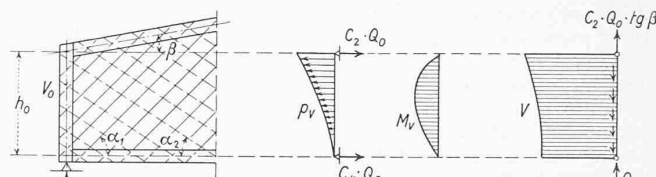


Abb. 14

(es sei ein Moment M_m und eine Querkraft Q_m wirkend angenommen) und den innern Schnittkräften Gleichgewicht bestehen und es gelten die drei Gleichgewichtsbedingungen:

$$\left. \begin{aligned} -O_m \cos \beta - D_1 \cos \alpha_1 + D_2 \cos \alpha_2 + U_m &= 0 \\ O_m \sin \beta + D_1 \sin \alpha_1 + D_2 \sin \alpha_2 &= Q_m \\ O_m \cos \beta \cdot h_m + D_1 \cos \alpha_1 y_1 - D_2 \cos \alpha_2 y_2 &= M_m \end{aligned} \right\} (11)$$

Dabei bezeichnen wir mit D_1 bzw. D_2 die Resultierende aller durch den Schnitt s bis s getroffenen Kräfte in den von links nach rechts steigenden bzw. fallenden Stegbrettern, die wir nach Gleichung (6) zu

$$D_1 = \frac{\sin \alpha_2}{\sin(\alpha_1 + \alpha_2)} \int_{m-1}^m \frac{dU}{dx} dx; D_2 = \frac{\sin \alpha_1}{\sin(\alpha_1 + \alpha_2)} \int_m^{m+1} \frac{dU}{dx} dx$$

anschreiben können. Da aber die Funktion $\frac{dU}{dx}$ wegen der veränderlichen Höhe h nun nicht mehr eine Konstante ist, können nach Abb. 13 die beiden Hebelarme y_1 und y_2

$$y_1 = \xi_m \operatorname{tg} \alpha_1; y_2 = \xi_{m+1} \operatorname{tg} \alpha_2 \dots (12)$$

nun nicht mehr gleich gross sein, d. h. die Diagonalkräfte D_1 und D_2 beteiligen sich an der Aufnahme des Momentes M und damit werden auch die Gurtkräfte von der Querkraft Q abhängig.

Damit können wir die Gurtkräfte in folgender allgemeiner Form anschreiben:

$$\left. \begin{aligned} O_m \cos \beta &= c_1 \frac{M_m}{h_m} + c_2 Q_m \\ U_m &= c_3 \frac{M_m}{h_m} + c_4 Q_m \end{aligned} \right\} \dots (13)$$

Die weitere Untersuchung zeigt nun, dass die Koeffizienten c nur von den Winkeln α und β abhängen, also Tragwerkskonstante sind. Damit wird z. B. in einem Bereich konstanter Querkraft an der Stelle z (Abb. 13)

$$\frac{dU}{dx} = c_3 \left(\frac{Q}{h} - \frac{M \operatorname{tg} \beta}{h^2} \right)$$

oder wegen $M = M_m - Qz$; $h = h_m - z \operatorname{tg} \beta$ wird

$$\frac{dU}{dx} = \frac{c_3 (Q h_m - M_m \operatorname{tg} \beta)}{h^2} \dots (14)$$

Da nun aber $c_3 (Q h_m - M_m \operatorname{tg} \beta) = \text{konst.}$ ist, können die Schwerpunktabstände ξ_m und ξ_{m+1} der $\frac{dU}{dx}$ -Flächen in Abb. 13 wie

für Flächen mit den Ordinaten $\frac{1}{h^2}$ berechnet werden. Damit sind die Gleichgewichtsbedingungen Gl. (11) [mit Hilfe der Gl. (12) und (13)] lösbar; sie zerfallen je in Teilgleichungen mit den Werten $\frac{M_m}{h_m}$ und Q , durch die die Koeffizienten c der Gleichungen (13) bestimmt sind. Damit ist die Aufgabe gelöst.

Für den Fall $\alpha_1 = \alpha_2$ ergeben sich die Koeffizienten c der Gleichung (13) zu

$$c_1 = \frac{1}{1 - \varphi \frac{\operatorname{tg}^2 \alpha - \operatorname{tg}^2 \beta}{2 \operatorname{tg}^3 \alpha \operatorname{tg} \beta}}$$

wobei $\varphi = lg \frac{\operatorname{tg} \alpha - \operatorname{tg} \beta}{\operatorname{tg} \alpha + \operatorname{tg} \beta} + \frac{\operatorname{tg} \beta (2 \operatorname{tg} \alpha - \operatorname{tg} \beta)}{\operatorname{tg} \alpha (\operatorname{tg} \alpha - \operatorname{tg} \beta)} - \frac{\operatorname{tg}^2 \beta \operatorname{tg} \alpha}{\operatorname{tg} \alpha + \operatorname{tg} \beta}$

$$c_2 = \frac{1 - c_1}{\operatorname{tg} \beta} \quad c_3 = c_1 \frac{\operatorname{tg}^2 \alpha - \operatorname{tg}^2 \beta}{\operatorname{tg}^2 \alpha} \quad c_4 = \frac{1 - c_3}{\operatorname{tg} \beta} \quad (15)$$

Für den Spezialfall $\beta = 0$ (Parallelträger) wird $c_1 = c_3 = 1$ und $c_2 = c_4 = 0$.

Bei der praktischen Berechnung gegebener Einzelfälle werden die Koeffizienten bequemer numerisch statt formelmässig bestimmt. Dabei kann ausser M und Q selbstverständlich auch die Wirkung einer Längskraft N durch Erweiterung der Gleichungen (11) und (13) ohne Schwierigkeit berücksichtigt werden.

Als Folge dieser Besonderheiten des Nagelträgers mit veränderlicher Höhe ergeben sich beispielsweise an einem Endpfosten eines solchen Trägers (Abb. 14) folgende besonderen Verhältnisse: Die waagrechten Komponenten der Stegbretterkräfte heben sich hier nicht mehr auf, sondern sie belasten die Endpfosten auf Biegung (Belastung p_v , Momente M_v) und die Endpfosten stützen sich mit den waagrechten Auflagerkräften $c_2 Q_0$ und $c_4 Q_0$ auf die beiden Gurtungen ab. Die lotrechten Komponenten v der Stegbretterkräfte sind nicht mehr gleichmässig über die Trägerhöhe h_0 verteilt; ihre Resultierende erreicht den Wert $Q_0 (1 + c_2 \operatorname{tg} \beta)$. Selbstverständlich sind auch die Verbindungen mit Berücksichtigung dieser Besonderheiten zu bemessen. (Schluss folgt)

[Um vorliegendes Heft einheitlich auf den Baustoff Holz zu konzentrieren, verschieben wir den zweiten Teil der Ausführungen Stüssis über den «Lamellenanschluss beim Blechträger» auf die nächste Nummer. Red.]

Hölzerne Rahmenkonstruktionen in Nagelbau

Von Ing. E. SCHUBIGER, Zürich

Maschinenhalle der Autophon A.-G., Solothurn

Zur Erweiterung der Fabrikanlage wurde im Jahre 1942 eine neue Maschinenhalle erstellt: sie misst 43 m Länge und 17 m Breite und besitzt keine Innenstützen. Die Tragkonstruktion besteht aus zehn geganelten Vollwandbindern, die als Zweigelenkrahmen berechnet sind (Abb. 1); ihre Spannweite beträgt 16,5 m, der Binderabstand 4,24 m. Die Fussgelenke werden durch Unterlage einer plastischen Schicht aus Asphaltfilz unter die Hirnholzflächen der Binderstiele gebildet. Zur Aufnahme des Horizontalschubes in der Auflagerebene sind in den Betonsockeln Anschläge aus Winkeleisen verankert. Die Zugkraft wird durch die Armierung der Pflzdecke übernommen.