



普通高等教育“十一五”国家级规划教材

哈尔滨工业大学理论力学教研室 编  
程靳 主编

# 简明 理论力学

第2版



高等教育出版社  
HIGHER EDUCATION PRESS



普通高等教育“十一五”国家级规划教材

# 简明理论力学

Jianming Lilun Lixue

(第2版)

哈尔滨工业大学理论力学教研室 编  
程 靳 主编



高等教育出版社·北京  
HIGHER EDUCATION PRESS BEIJING

## 内容简介

本书是普通高等教育“十一五”国家级规划教材。本书第1版是在哈尔滨工业大学理论力学教研室编《理论力学》(高等教育出版社出版)的基础上经过精简而重新编写的。精简的目的是适当降低难度、删除一些内容,使之更加简明、易学。

本版在第1版的基础上作了进一步改进,突出了“理论严谨、逻辑清晰、由浅入深、易教易学”的特点。

全书内容涵盖了理论力学课程的基本要求,共16章:静力学公理和物体的受力分析、平面汇交力系与平面力偶系、平面任意力系、空间力系、摩擦、点的运动学、刚体的简单运动、点的合成运动、刚体的平面运动、质点动力学的基本方程、动量定理、动量矩定理、动能定理、达朗贝尔原理、虚位移原理、机械振动基础。

本书可作为高等院校工科各类专业理论力学课程的教材,也可作为夜大、函授大学相应课程的教材。

### 图书在版编目(CIP)数据

简明理论力学/哈尔滨工业大学理论力学教研室编;  
程靳主编. —2版. —北京:高等教育出版社,2010.7  
ISBN 978-7-04-029470-5

I. ①简… II. ①哈… ②程… III. ①理论力学-高等学校-教材 IV. ①O31

中国版本图书馆CIP数据核字(2010)第086724号

出版发行 高等教育出版社  
社 址 北京市西城区德外大街4号  
邮政编码 100120

经 销 蓝色畅想图书发行有限公司  
印 刷 北京铭成印刷有限公司

开 本 787×960 1/16  
印 张 15  
字 数 270 000

购书热线 010-58581118  
咨询电话 400-810-0598  
网 址 <http://www.hep.edu.cn>  
<http://www.hep.com.cn>  
网上订购 <http://www.landaco.com>  
<http://www.landaco.com.cn>  
畅想教育 <http://www.widedu.com>

版 次 2004年1月第1版  
2010年7月第2版  
印 次 2010年7月第1次印刷  
定 价 21.60元

本书如有缺页、倒页、脱页等质量问题,请到所购图书销售部门联系调换。

版权所有 侵权必究

物料号 29470-00

## 第 2 版序言

本书第 1 版出版后，受到广大师生的欢迎。现在的第 2 版仍保留了哈尔滨工业大学理论力学教材“理论严谨、逻辑清晰、由浅入深、易教易学”的特点。同时还保留了第 1 版“简明、易学”的特点，更适用于一般高等学校使用。

本版在第 1 版的基础上主要作了如下方面的更改：

1. 重绘了全部插图，采用灰度图形，使得图形表现更加美观、立体感强。
2. 静力学中增加了力学模型的内容。
3. 根据“理论力学基本要求”将动力学中刚体平面运动微分方程由小 5 号字改为 5 号字，并增加了机械振动基础一章。所增加的内容都是最基本的，比较简单、易学。

书中带“\*”号的内容，教师可根据本校、本专业的实际情况取舍。

本书可作为高等工科院校各专业理论力学课程的教材，也可作为夜大、函授大学相应专业的教材。

本书由哈尔滨工业大学理论力学教研室集体编写，由程靳任主编并负责执笔。

本书由清华大学贾书惠教授主审，并提出了许多宝贵意见和建议，特此致谢。

本书虽然是第 2 版，但难免会有疏漏，衷心希望读者批评指正。

编 者

2010 年 3 月

# 第 1 版序言

理论力学是高等工科院校许多专业必修的技术基础课。近些年来由于外语、计算机等课时的增加,理论力学的授课时数普遍减少。哈尔滨工业大学理论力学教研室编写的《理论力学》(高等教育出版社出版)一直是国内使用量最大、最受欢迎的理论力学教材。该书理论严谨、逻辑清晰、由浅入深,且经过多次修订,吐故纳新,受到广大师生的好评,并两次获国家级优秀教材奖。该书主要是针对多学时理论力学课程内容编写的,虽然第六版进行了修订,分为(I)、(II)两册,第(I)册适用于中等学时类的专业,第(I)、(II)两册都适用多学时类的专业,但个别内容仍偏难、偏多。因此,编写一本字数较少,内容深浅适宜,适合中等学时的简明理论力学教材是必要的。

本书就是在这一原则下,在哈尔滨工业大学理论力学教研室编《理论力学》(第六版)(高等教育出版社 2002 年出版)的基础上经过精简而重新编写成的。精简的目的是适当降低难度、删除了一些不必要的内容,使全书更加简明、易学,更适用于一般高等院校使用。全书内容涵盖了理论力学课程的基本要求。全书共十五章:静力学公理和物体的受力分析、平面汇交力系与平面力偶系、平面任意力系、空间力系、摩擦、点的运动学、刚体的简单运动、点的合成运动、刚体的平面运动、质点动力学的基本方程、动量定理、动量矩定理、动能定理、达朗贝尔原理、虚位移原理。

本书虽然是简明教材,但编写时仍注意保留哈尔滨工业大学编的《理论力学》教材的特色。由于该教材的体系和风格已得到广大教师和学生的认同,因此本书也尽量保持这一体系和风格,并力争使本书成为简明易学的教材。

书中带\*号的内容,教师可根据本校、本专业的实际情况决定取舍。正文中的小号字(不含例题)可留给有时间和有精力的同学自己阅读,不必全部讲授。

本书可作为高等工科院校各类专业理论力学课程的教材,也可作为夜大、函授大学、职工大学相应专业的教材。

本书由博士生导师程靳教授任主编,参加编写的有:程燕平教授(第一、二、三、四、五章)、李前程副教授(第六、七章)、赵彤教授(第八、九章)、程靳教授(第十、十一、十二、十三、十四、十五章)。全书由程靳与程燕平统稿。

本书由北京航空航天大学谢传锋教授主审，并提出了许多宝贵的意见和建议，特此致谢。

由于我们是第一次编写简明理论力学教材，缺点在所难免，衷心希望大家批评指正。

# 目 录

绪论 .....	1
----------	---

## 静 力 学

引言 .....	3
第一章 静力学公理和物体的受力分析 .....	5
§ 1-1 静力学公理 .....	5
§ 1-2 约束和约束力 .....	7
§ 1-3 物体的受力分析和受力图·力学模型和力学简图 .....	12
习题 .....	18
第二章 平面汇交力系与平面力偶系 .....	21
§ 2-1 平面汇交力系的合成与平衡 .....	21
§ 2-2 平面力对点之矩的概念及计算 .....	25
§ 2-3 平面力偶 .....	27
习题 .....	29
第三章 平面任意力系 .....	33
§ 3-1 平面任意力系的简化 .....	33
§ 3-2 平面任意力系的平衡条件和平衡方程 .....	36
§ 3-3 物体系的平衡·静定和超静定问题 .....	39
习题 .....	43
第四章 空间力系 .....	48
§ 4-1 空间汇交力系 .....	48
§ 4-2 力对点的矩和力对轴的矩 .....	50
§ 4-3 空间力偶 .....	52
§ 4-4 空间任意力系向一点的简化·主矢和主矩 .....	55
§ 4-5 空间任意力系的平衡方程 .....	57
§ 4-6 重心 .....	59
习题 .....	60
第五章 摩擦 .....	63
§ 5-1 滑动摩擦 .....	63
§ 5-2 摩擦角和自锁现象 .....	64
§ 5-3 考虑摩擦时物体的平衡问题 .....	66

* § 5-4 滚动摩擦阻的概念 .....	68
习题 .....	69

## 运 动 学

引言 .....	73
<b>第六章 点的运动学</b> .....	75
§ 6-1 矢量法和直角坐标法 .....	75
§ 6-2 自然法 .....	79
习题 .....	85
<b>第七章 刚体的简单运动</b> .....	87
§ 7-1 刚体的平行移动 .....	87
§ 7-2 刚体绕定轴的转动 .....	87
§ 7-3 转动刚体内各点的速度和加速度 .....	89
习题 .....	91
<b>第八章 点的合成运动</b> .....	94
§ 8-1 相对运动·牵连运动·绝对运动 .....	94
§ 8-2 点的速度合成定理 .....	96
§ 8-3 牵连运动为平移时点的加速度合成定理 .....	99
* § 8-4 牵连运动为转动时点的加速度合成定理 .....	102
习题 .....	106
<b>第九章 刚体的平面运动</b> .....	110
§ 9-1 刚体平面运动的概述和运动分解 .....	110
§ 9-2 求平面图形内各点速度的基点法 .....	111
§ 9-3 求平面图形内各点速度的瞬心法 .....	113
§ 9-4 用基点法求平面图形内各点的加速度 .....	117
习题 .....	123

## 动 力 学

引言 .....	129
<b>第十章 质点动力学的基本方程</b> .....	131
§ 10-1 动力学的基本定律 .....	131
§ 10-2 质点的运动微分方程 .....	132
习题 .....	135
<b>第十一章 动量定理</b> .....	138
§ 11-1 动量与冲量 .....	138
§ 11-2 动量定理 .....	139
§ 11-3 质心运动定理 .....	141



习题 .....	143
<b>第十二章 动量矩定理</b> .....	146
§ 12-1 质点和质点系的动量矩 .....	146
§ 12-2 动量矩定理 .....	147
§ 12-3 刚体绕定轴的转动微分方程 .....	149
§ 12-4 刚体对轴的转动惯量 .....	151
§ 12-5 刚体的平面运动微分方程 .....	154
习题 .....	159
<b>第十三章 动能定理</b> .....	164
§ 13-1 力的功 .....	164
§ 13-2 质点和质点系的动能 .....	166
§ 13-3 动能定理 .....	168
§ 13-4 功率·功率方程·机械效率 .....	172
§ 13-5 势力场·势能·机械能守恒定律 .....	174
§ 13-6 普遍定理的综合应用举例 .....	176
习题 .....	179
综合问题习题 .....	182
<b>第十四章 达朗贝尔原理</b> .....	186
§ 14-1 惯性力·达朗贝尔原理 .....	186
§ 14-2 刚体惯性力系的简化 .....	187
§ 14-3 绕定轴转动刚体的轴承动约束力 .....	191
习题 .....	192
<b>第十五章 虚位移原理</b> .....	195
§ 15-1 约束·虚位移·虚功 .....	195
§ 15-2 虚位移原理 .....	196
习题 .....	200
<b>第十六章 机械振动基础</b> .....	203
§ 16-1 单自由度系统的自由振动 .....	203
§ 16-2 计算固有频率的能量法 .....	210
§ 16-3 单自由度系统的无阻尼受迫振动 .....	212
习题 .....	216
<b>习题答案</b> .....	218

# 绪 论

## 一、理论力学的研究对象和内容

理论力学是研究物体机械运动一般规律的科学。

物体在空间的位置随时间的改变，称为**机械运动**。机械运动是人们生活和生产实践中最常见的一种运动。平衡是机械运动的特殊情况。

本课程研究的内容是速度远小于光速的宏观物体的机械运动，它以伽利略和牛顿总结的基本定律为基础，属于古典力学的范畴。至于速度接近于光速的物体和基本粒子的运动，则必须用相对论和量子力学的观点才能完善地予以解释。宏观物体远小于光速的运动是日常生活及一般工程中最常遇到的，古典力学有着最广泛的应用。理论力学所研究的则是这种运动中最一般、最普遍的规律，是各门力学分支的基础。

本课程的内容包括以下三个部分：

**静力学**——主要研究受力物体平衡时作用力所应满足的条件；同时也研究物体受力的分析方法，以及力系简化的方法等。

**运动学**——只从几何的角度来研究物体的运动（如轨迹、速度和加速度等），而不研究引起物体运动的物理原因。

**动力学**——研究受力物体的运动与作用力之间的关系。

## 二、理论力学的研究方法

(1) 通过观察生活和生产实践中的各种现象，进行多次的科学实验，经过分析、综合和归纳，总结出力学的最基本的规律。

人类通过生活和生产实践，对于机械运动有了初步的认识，并积累了大量的经验，经过分析、综合和归纳，总结于科学著作中。我国的墨翟（公元前468—前382年）所著的《墨经》，是一部最早记述有关力学理论的著作。

人们为了认识客观规律，不仅在生活和生产实践中进行观察和分析，还要主动地进行实验，定量地测定机械运动中各因素之间的关系，找出其内在的规律性。如伽利略（公元1564—1642年）对自由落体和物体在斜面上的运动作了多次实验，从而推翻了统治多年的错误观点，并引出“加速度”的概念。此外，如摩擦定律、动力学三定律等，都是建立在大量实验基础之上的。实验是

形成理论的重要基础。

(2) 在对事物观察和实验的基础上, 经过抽象化建立力学模型, 形成概念; 在基本规律的基础上, 经过逻辑推理和数学演绎, 建立理论体系。

客观事物都是具体的、复杂的, 为找出其共同的规律性, 必须抓住主要因素, 舍弃次要因素, 建立抽象化的力学模型。例如, 忽略一般物体的微小变形, 建立在力作用下物体的形状、大小均不改变的刚体模型; 抓住不同物体间机械运动的相互限制的主要方面, 建立一些典型的理想约束模型; 为分析复杂的振动现象, 建立了弹簧-质点的力学模型等。这种抽象化、理想化的方法, 一方面简化了所研究的问题, 另一方面也更深刻地反映出事物的本质。当然, 任何抽象化的模型都是相对的。当条件改变时, 必须考虑影响事物的新的因素, 建立新的模型。例如: 在研究物体受外力作用而平衡时, 可以忽略物体形状的改变, 采用刚体模型; 但在分析物体内部的受力状态或解决一些复杂物体体系的平衡问题时, 必须考虑物体的变形, 建立弹性体的模型。

理论力学成功地运用逻辑推理和数学演绎的方法, 由少量最基本的规律出发, 得到了从多方面揭示机械运动规律的定理、定律和公式, 建立了严密而完整的理论体系。

(3) 将理论力学的理论用于实践, 在解释世界、改造世界中不断得到验证和发展。

实践是检验真理的唯一标准, 实践中所遇到的新问题又是促进理论发展的源泉。古典力学理论在现实生活和工程中, 被大量实践验证为正确, 并在不同领域的实践中得到发展, 形成了许多分支, 如刚体力学、弹塑性力学、流体力学、生物力学等。

### 三、学习理论力学的目的

理论力学是一门理论性较强的技术基础课。学习理论力学的目的是:

(1) 工程专业一般都要接触机械运动的问题。有些工程问题可以直接应用理论力学的基本理论去解决, 有些比较复杂的问题则需要用理论力学和其他专门知识来解决。所以, 学习理论力学是为解决工程问题打下一定的基础。

(2) 理论力学是研究力学中最普遍、最基本的规律。很多工程专业的课程, 如材料力学、机械原理、机械设计、结构力学、弹塑性力学、流体力学、飞行力学、振动理论、断裂力学等, 以及许多其他专业课程, 都要以理论力学为基础, 所以理论力学是学习一系列后续课程的重要基础。

(3) 充分理解理论力学的研究方法, 不仅可以深入地掌握这门学科, 而且有助于学习其他科学技术理论, 有助于培养辩证唯物主义世界观, 培养正确的分析问题和解决问题的能力。

# 静 力 学

## 引 言

静力学是研究物体在力系作用下的平衡条件的科学。

在静力学中所指的物体都是刚体。所谓刚体是指物体在力的作用下，其内部任意两点之间的距离始终保持不变。这是一个理想化的力学模型。

力，是物体间相互的机械作用，这种作用使物体的机械运动状态发生变化。

力系，是指作用于物体上的一群力。

平衡，不受外力作用的物体所保持的状态称为平衡。

如果一个力系作用于物体的效果与另一个力系作用于该物体的效果相同，则这两个力系互为等效力系。

不受外力作用的物体可称其为受零力系作用。一个力系如果与零力系等效，则该力系称为平衡力系。

物体处于静止或匀速直线平移是最常见的平衡状态。在这种平衡状态下，物体的任意子部分也都处于同样的静止或匀速直线平移状态，因此其任何子部分也处于平衡状态。

实践表明，力对物体的作用效果决定于三个要素：(1)力的大小；(2)力的方向；(3)力的作用点。因此，力应以矢量表示，本书中用黑体字母  $\boldsymbol{F}$  表示力矢量，而用普通字母  $F$  表示力的大小。在国际单位制中，力的单位是 N 或 kN。

在静力学中，我们将研究以下三个问题：

### 1. 物体的受力分析

分析某个物体共受几个力，以及每个力的作用位置和方向。

### 2. 力系的等效替换(或简化)

将作用在物体上的一个力系用另一个与它等效的力系来代替，称为力系的等效替换。如果用一个简单力系等效地替换一个复杂力系，则称为力系的简化。如果某力系与一个力等效，则此力称为该力系的合力，而该力系的各力称

为此力的分力。

研究力系等效替换并不限于分析静力学问题，也为动力学提供基础。

### **3. 建立各种力系的平衡条件**

研究作用在物体上的各种力系所需满足的平衡条件。

# 第一章 静力学公理和物体的受力分析

本章将阐述静力学公理，并介绍工程中常见的约束和约束力的分析及物体的受力图，同时介绍力学模型及力学建模的概念。

## § 1-1 静力学公理

公理是人们在生活和生产实践中长期积累的经验总结，又经过实践反复检验，被确认是符合客观实际的最普遍、最一般的规律。

### 公理 1 力的平行四边形法则

作用在物体上同一点的两个力，可以合成为一个合力。合力的作用点也在该点，合力的大小和方向，由这两个力为边构成的平行四边形的对角线确定，如图 1-1 所示。或者说，合力矢等于这两个力矢的矢量和(几何和)，即

$$\mathbf{F}_R = \mathbf{F}_1 + \mathbf{F}_2 \quad (1-1)$$

也可另作一力三角形，求两汇交力合力的大小和方向(即合力矢)，如图 1-1b、c 所示。

这个公理是复杂力系简化的基础。

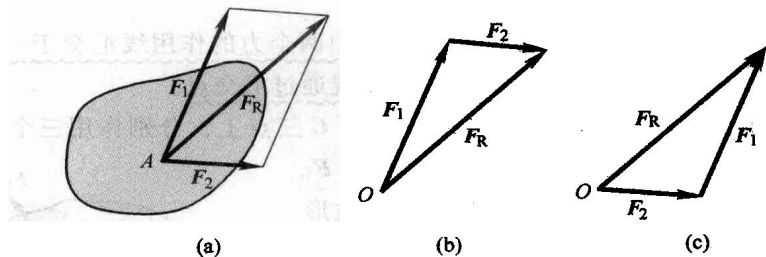


图 1-1

### 公理 2 二力平衡条件

作用在刚体上的两个力(如  $F_1$  与  $F_2$ )，使刚体保持平衡的必要和充分条件是：这两个力的大小相等，方向相反，且作用在同一直线上。

这个公理表明了作用于刚体上最简单力系平衡时所必须满足的条件。

### 公理 3 加减平衡力系原理

在已知力系上加上或减去任意的平衡力系，与原力系对刚体的作用等效。  
这个公理是研究力系等效替换的重要依据。

根据上述公理可以导出下列推理：

### 推理 1 力的可传性

作用于刚体上某点的力，可以沿着它的作用线移到刚体内任意一点，并不改变该力对刚体的作用。

证明：在刚体上的点  $A$  作用力  $F$ ，如图 1-2a 所示。根据加减平衡力系原理，可在力的作用线上任取一点  $B$ ，并加上两个相互平衡的力  $F_1$  和  $F_2$ ，使  $F = F_2 = -F_1$ ，如图 1-2b 所示。由于力  $F$  和  $F_1$  也是一个平衡力系，故可除去，这样只剩下一个力  $F_2$ ，如图 1-2c 所示，即原来的力  $F$  沿其作用线移到了点  $B$ 。

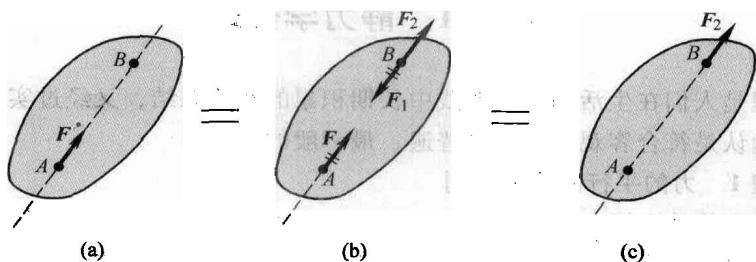


图 1-2

由此可见，对于刚体来说，力的作用点已不是决定力的作用效应的要素，它已为作用线所代替。因此，作用于刚体上的力的三要素是：力的大小、方向和作用线。

作用于刚体上的力可以沿着其作用线移动，这种矢量称为滑动矢量。

### 推理 2 三力平衡汇交定理

作用于刚体上三个相互平衡的力，若其中两个力的作用线汇交于一点，则此三力必在同一平面内，且第三个力的作用线通过汇交点。

证明：如图 1-3 所示，在刚体的  $A$ 、 $B$ 、 $C$  三点上，分别作用三个相互平衡的力  $F_1$ 、 $F_2$ 、 $F_3$ 。根据力的可传性，将力  $F_1$  和  $F_2$  移到汇交点  $O$ ，然后根据力的平行四边形法则，得合力  $F_{12}$ 。则力  $F_3$  应与  $F_{12}$  平衡。由于两个力平衡必须共线，所以力  $F_3$  必定与力  $F_1$  和  $F_2$  共面，且通过力  $F_1$  与  $F_2$  的交点  $O$ 。于是定理得证。

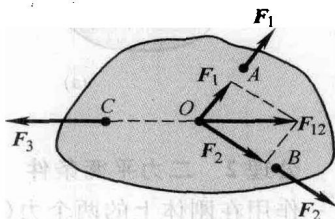


图 1-3

### 公理 4 作用和反作用定律

作用力和反作用力总是同时存在，两力的大小相等、方向相反，沿着同一

直线，分别作用在两个相互作用的物体上。若用  $F$  表示作用力， $F'$  表示反作用力，则

$$F = -F'$$

这个公理概括了物体间相互作用的关系，表明作用力和反作用力总是成对出现的。由于作用力与反作用力分别作用在两个物体上，因此，不能视作平衡力系。

### 公理 5 刚化原理

变形体在某一力系作用下处于平衡，如将此变形体刚化为刚体，其平衡状态保持不变。

这个公理提供了把变形体视为刚体模型的条件。例如，绳索在等值、反向、共线的两个拉力作用下处于平衡，如将绳索刚化成刚体，其平衡状态保持不变。反之就不一定成立，如刚体在两个等值反向的压力作用下平衡，若将它换成绳索就不能平衡了。

由此可见，刚体的平衡条件是变形体平衡的必要条件，而非充分条件。在刚体静力学的基础上，考虑变形体的特性，可进一步研究变形体的平衡问题。

## § 1-2 约束和约束力

有些物体，如飞行的飞机、炮弹和火箭等，它们在空间的位移不受任何限制。位移不受限制的物体称为自由体。相反，有些物体在空间的位移却要受到一定的限制。如机车受铁轨的限制，只能沿轨道运动；电机转子受轴承的限制，只能绕轴线转动；重物由钢索吊住，不能下落等。位移受到限制的物体称为非自由体。对非自由体的某些位移起限制作用的周围物体称为约束。

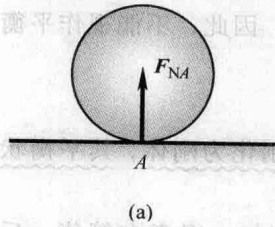
从力学角度来看，约束对物体的作用，实际上就是力，这种力称为约束力，因此，约束力的方向必与该约束所能够阻碍的位移方向相反。应用这个准则，可以确定约束力的方向或作用线的位置。至于约束力的大小则是未知的。在静力学问题中，约束力和物体受的其他已知力（称主动力）组成平衡力系，因此可用平衡条件求出未知的约束力。当主动力改变时，约束力一般也发生改变，因此约束力是被动的，这也是将约束力之外的力称为主动力的原因。

下面介绍几种在工程中常见的约束类型和确定约束力方向的方法。

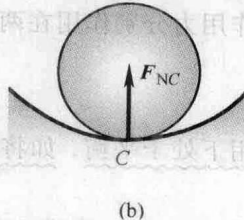
### 1. 具有光滑接触表面的约束

例如，支持物体的固定面（图 1-4a、b）、啮合齿轮的齿面（图 1-5）、机床中的导轨等，当摩擦忽略不计时，都属于这类约束。





(a)



(b)

图 1-4

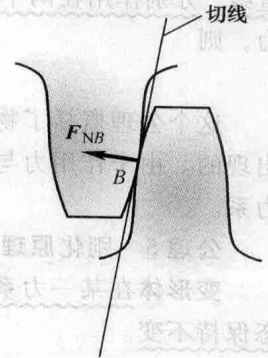


图 1-5

这类约束不能限制物体沿约束表面切线的位移，只能阻碍物体沿接触表面法线并向约束内部的位移。因此，光滑支承面对物体的约束力，作用在接触点处，方向沿接触表面的公法线，并指向被约束的物体。这种约束力称为法向约束力，通常用  $F_N$  表示，如图 1-4 中的  $F_{NA}$ 、 $F_{NC}$  和图 1-5 中的  $F_{NB}$  等。

## 2. 柔索类约束

细绳吊住重物，如图 1-6a 所示。由于柔软的绳索本身只能承受拉力，所以它给物体的约束力也只能是拉力（图 1-6b）。因此，绳索对物体的约束力，作用在接触点，方向沿着绳索背离物体。通常用  $F$  或  $F_T$  表示这类约束力。

链条或胶带也都只能承受拉力。当它们绕在轮子上，对轮子的约束力沿轮缘的切线方向（图 1-7）。

这类约束一般通称为柔索类约束。

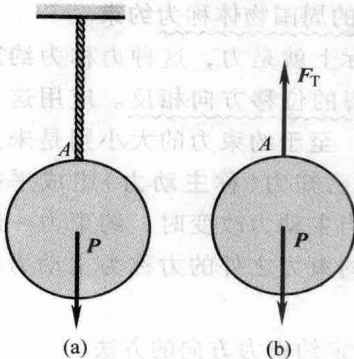


图 1-6

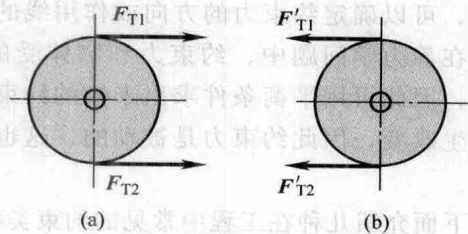


图 1-7

## 3. 光滑铰链约束

这类约束有向心轴承、圆柱形铰链和固定铰链支座等。