

弹性支承連續梁 在公路桥梁上的应用

楼 辰 王伯惠 史尔毅 等編譯

史尔毅 編

人民交通出版社

彈性支承連續梁 在公路桥梁上的应用

樓辰 王伯惠 史尔毅 等編譯

史尔毅 編

人民交通出版社

本書是選集若干篇有關彈性支承連續梁在公路橋梁上應用的文集，內容包括：彈性支承連續梁計算的基本公式、圖解，及計算中的有關問題，并有1~10跨支承連續梁支承反力影響綫表，裝配式鋼筋混凝土上部構造橫梁計算以及用彈性支承連續梁方法計算木橋組合梁的問題討論等。採用本書所介紹的方法設計，可使計算加速，並為國家社會主義建設節約材料方面起很大作用。

彈性支承連續梁在公路橋梁上的應用

樓辰 王伯惠 史爾毅等編譯

史爾毅 編

*

人民交通出版社出版

(北京安定門外和平里)

北京市書刊出版業營業許可証出字第〇〇六號

新華書店發行

人民交通出版社印刷廠印刷

*

1958年6月北京第一版 1959年6月北京第一次印刷

開本：850×1168 1/32 印張：6 1/2 插頁：1

全書：230,000字 印數：1—2300冊

統一書號：15044-1304

定價(10)：1.16元

目 录

序 言

計算彈性支承連續規則梁的基本公式.....	B.C. 奧西波夫 (3)
公路木橋面載重的彈性分布.....	史爾毅 (8)
公路木橋面彈性計算有關問題.....	王伯惠 (21)
應用“彈性支承連續梁”方法計算木橋組合梁的討論.....	蔣德敬 (55)
公路木橋縱梁彈性分布計算的圖解.....	胡聲滋 (65)
再談用原始參變數方法計算木橋面縱梁的問題.....	(74)
裝配式鋼筋混凝土上部構造橫梁計算.....	史爾毅 (89)
附表.....	B.C. 奧西波夫 (92)
九及十跨彈性支承連續規則梁由於外力 $P=1$ 所發生的 豎變位影響綫公式的導演及應用.....	樓辰 (143)
上部構造計算示例.....	蘇聯標準圖 (208)

序 言

自我們从苏联的木桥上學到用彈性支承梁的計算方法来考慮縱橫梁的彈性分布，至今已經有四、五年了。這段時間，許多同志为了節約材料，以及为了使計算加速和精確，付出了許多力量，使这方面的知識逐漸丰富和完備起來。

这里搜集了几篇文章，有的散見于杂志，有的尚未发表过，目的是在于把它們放在一起，使讀者对此問題的現阶段情况有一全面的了解，便于研究此問題的同志們参考应用。

彈性支承連續梁法，主要用于公路木桥面載重的彈性分布。但是在这方面，时常只限于研究一列車載在桥面上，或一个車輪載在一根縱梁上，而对于橫向有两列車及一根縱梁上有两个輪或两个輪以上荷載的情况，还缺乏研究。本書內征得王伯惠同志“公路木桥面彈性計算有关問題”一文，涉及範圍，甚为深广。

除了在木桥上应用之外，最近在設計装配式鋼筋混凝土上部构造的載重分布，特別是橫梁計算，也运用了这个方法，本書內作了簡單的介紹。

書中还介紹了彈性梁的基本公式。这些公式是苏联 B.C. 奥西波夫著“彈性支承連續梁表”內的材料。所附各表，一部分是這本書原有的，一部分則是樓辰同志計算补充的，樓辰同志的九跨和十跨梁表，对于寬桥面及縱梁較密的很有用。另外还附了苏联 1954 年标准图第一冊“木桥”的計算例題和表，为以往設計公路木桥一般所遵循的方法。

彈性分布的計算的簡化，本書也有論述。并对于将来設計的进一步加速簡化，指出途徑。

編 者

計算彈性支承連續規則梁的基本公式

下面是關於計算在彈性支點上的連續規則梁的公式。規則梁就是支承在等彈性支座上的斷面不變的，跨徑相等的梁。

支點的反力 R_r 及其沉陷 δ_r 間的關係由下式表示之：

$$R_r = \omega \delta_r, \quad (1)$$

式中： ω ——為支座的剛性；支座的剛性等於支點沉陷每一公分所生的反力（以公斤/公分表示）

關於連續規則梁第 r 支點在集中外力作用下（圖 1）的沉陷由下式決定：

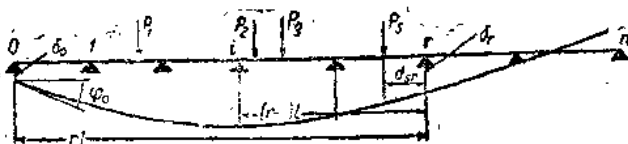


圖 1

$$\begin{aligned} \delta_r &= \delta_0 + \varphi_0 l - \sum_{i=0}^{r-1} \frac{R_i (r-i)^3 l^3}{6EJ} + \sum_{s=1}^r \frac{P_s d_{sr}^3}{6EJ} \\ &= \delta_0 + \varphi_0 l - \alpha \sum_{i=0}^{r-1} \delta_i (r-i)^3 + \frac{\alpha}{\omega} \sum_{s=1}^r P_s l_{sr}^3 \end{aligned} \quad (2)$$

式中： δ_r ——支點 r 的沉陷；

δ_0 ——第一個支點 0 的沉陷；

φ_0 ——彈性線在支點 0 處的傾角；

$(r-i)l$ ——在支點 r 左邊的任一支點 i （其反力為 $R_i = \omega \delta_i$ ）至支點 r 的距離；

d_{sr} —— $l_{sr}l$ 是支點 r 左邊的外力 $P_1, P_2, \dots, P_s$ 等至支點 r 的距離；

l ——梁的跨徑；

$\alpha = \frac{\omega l^3}{6EJ}$ ——常數表示連續規則梁的柔度；

EJ ——梁的刚性。

注：梁的沉降，不一定完全向下，有的向上，本書在未知其方向前，一律称为沉降——譯者。

当一个集中外力 $P=1$ 作用于梁的支点 s 上时，则公式 (2) 可以写成下面的形式：

$$\delta_{rs}^P = \delta_{0s}^P + \varphi_{0s}^P r l - \alpha \sum_{i=0}^{r-1} \delta_{is}^P (r-i)^3 + \frac{\alpha}{\omega} \delta_{sr}^3 \quad (3)$$

计算在集中外力 $P=1$ 之左的支点沉降时 (3) 式中的末一项等于 0，其沉降之计算公式如下：

$$\delta_{rs}^P = \delta_{0s}^P + \varphi_{0s}^P r l - \alpha \sum_{i=0}^{r-1} \delta_{is}^P (r-i)^3 \quad (3')$$

与 (3') 式同理，当一个弯矩 $M=1$ ，顺时针方向作用在支点 n 时，各支点的沉降可用下式计算之：

$$\delta_{rn}^M = \delta_{0n}^M + \varphi_{0n}^M r l - \alpha \sum_{i=0}^{r-1} \delta_{in}^M (r-i)^3, \quad (4)$$

这里 δ 和 φ 上边的指数 M 表示这些数值是由于 $M=1$ 作用于梁上时所产生的。

如果力 $P=1$ 作用于梁的悬臂上 (图 2) 则把它从作用点 m 化为作用在



图 2

极右端支点 n 的力及弯矩，并用下列公式来决定支点的沉降：

$$\Delta_{rm}^P = \delta_{rn}^P + kl \delta_{rn}^M, \quad (5)$$

式中： Δ_{rm}^P —— 作用于 m 点的外力 $P=1$ 所产生的支点 r 的沉降。

δ_{rn}^P —— 作用于支点 n 的力 $P=1$ 所产生的支点 r 的沉降。

δ_{rn}^M —— 顺时针方向作用于 n 处的弯矩 $M=1$ 所产生的支点 r 的沉降；

$k \rightarrow d : l$ 其中 d 为外力 $P = 1$ 在悬臂上的作用点 m 至支点 n 的距离。

由 (3) (3') 及 (6) 各式, 可以看出, 每个支点的沉陷可用两个未知的原始参变数的函数来表示。这两个参变数就是开始支点的沉陷 δ_0 及该处之倾角 φ_0 。根据作用于梁之全部外力及反力可以写出两个联立方程式 $\sum Y = 0$ 及 $\sum M = 0$ 来, 解此联立方程式就可得出 δ_0 及 φ_0 之值。然后将此 δ_0 及 φ_0 之值代入各支点之沉陷公式内, 即可求出各该支点之沉陷值。

当 δ_0 及 φ_0 之值为已知, 以公式 (3') 及 (4) 能算出挠度图在各支点处之纵坐标值。至于支点间各纵坐标值, 可用下述方法来计算:

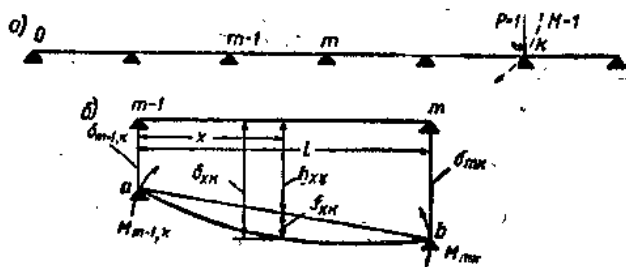


图 3

取梁之任一跨孔 $m-1, m$ 研究之: 当载重 $P = 1$ 及弯矩 $M = 1$ 作用于 $m-1, m$ 孔右方的某一支点 k 上时 (图 3a) 在以外力 ($P = 1$ 或 $M = 1$) 之作用下, 梁之各支点均发生沉陷: 第 $m-1$ 支点之沉陷为 $\delta_{m-1,k}$ 第 m 支点沉陷为 $\delta_{m,k}$, 用支座 $m-1$ 及 m 之中线, 从梁内截出 $m-1, m$ 跨孔来: 左右截去部分之影响代以力矩 $M_{m-1,k}$ 及 $M_{m,k}$ (图 3, b)。这样 $m-1, m$ 孔可视为在不同高度的刚性支承上的单跨梁, 该梁的两端有弯矩 $M_{m-1,k}$ 及 $M_{m,k}$ 作用于其上。梁上任何一点距支点 $m-1$ 为 x 则该点的沉陷 δ_{xk} 可由 (1) 两支点沉陷 $\delta_{m-1,k}$ 及 $\delta_{m,k}$ 在 x 处所生之沉陷 h_{xk} 及 (2) 由于弯矩 $M_{m-1,k}$ 及 $M_{m,k}$ 在 x 处所生之挠度 f_{xk} 两者之和求出, 即

$$\delta_{xk} = h_{xk} + f_{xk} \quad (a)$$

由梯形 $a, m-1, m, b$ (图 3, b) 得出

$$h_{xk} = \delta_{m-1,k} + (\delta_{m,k} - \delta_{m-1,k}) \frac{x}{l} \quad (b)$$

式中 $u = x : l$ 。

由 $M_{m-1,k}$ 及 $M_{m,k}$ 两弯矩作用所产生的挠度 f_{xk} 将为:

$$f_{xk} = \frac{M_{m-1,k} l x}{6 E J} \left[2 + \frac{M_{m,k}}{M_{m-1,k}} - \frac{3x}{l} - \right]$$

$$-\left(\frac{M_{mk}}{M_{m-1,k}} - 1\right) \frac{x^2}{l^2} \Big] = \frac{l x}{6EJ} \left[M_{m-1,k} \left(2 - 3\frac{x}{l} + \frac{x^2}{l^2} \right) + M_{mk} \left(1 - \frac{x^2}{l^2} \right) \right]. \quad (B)$$

弯矩 $M_{m-1,k}$ 及 M_{mk} 可用支点反力的函数表示之:

$$\begin{aligned} M_{m-1,k} &= R_{0k}(m-1)l + R_{1k}(m-2)l + \dots + R_{m-2,k}l \\ &= l \sum_{i=0}^{i=m-1} R_{ik}(m-1-i), \quad (r) \\ & \quad i=m-1 \end{aligned}$$

使 $A_{m-1,k} = \sum_{i=0}^{i=m-1} R_{ik}(m-1-i), \quad (6)$

則得 $M_{m-1,k} = A_{m-1,k} l, \quad (r')$

又 $M_{mk} = R_{0k}(m-0)l + R_{1k}(m-1)l + \dots + R_{m-1,k}l$

$$= M_{m-1,k} + l \sum_{i=0}^{i=m-1} R_{ik}. \quad (n)$$

使 $B_{m-1,k} = \sum_{i=0}^{i=m-1} R_{ik} \quad (7)$

并由 r' 式, 得

$$M_{mk} = (A_{m-1,k} + B_{m-1,k})l, \quad (n')$$

将以上所得 $M_{m-1,k}$ 及 M_{mk} 之值, 代入公式(B), 并略加演化可列出下式(8)。由此, 可算出在外力 $P=1$ 或弯矩作用下 $M=1$ 梁的挠度图的支点的各个纵坐标的数值:

$$\begin{aligned} \delta_{2k} &= \delta_{m-1,k} + (\delta_{mk} - \delta_{m-1,k})u + \frac{3\alpha}{\omega} A_{m-1,k}(u-u^2) + \\ & \quad + \frac{\alpha}{\omega} B_{m-1,k}(u-u^3). \quad (8) \end{aligned}$$

在计算了 $m-1, m$ 跨孔以后来计算下 m 跨孔 $m, m+1$ 孔时, 系数 A_{mk} 及 B_{mk} 可以用公式(9)及(10)相应求出。公式(9)及(10)不难由公式(r)及

(x)推求出来。

$$A_{mk} = A_{m-1,k} + B_{m-1,k}, \quad (9)$$

$$B_{mk} = B_{m-1,k} + \eta_{mk}. \quad (10)$$

設外力 $P=1$ 或彎矩 $m=1$ 作用于梁的支点 $m-1$ 上或者作用于其左边，则在求 $M_{m-1,k}$ 及 M_{mk} 的公式中便含有受 P 及 M 直接作用影响的各項。同时支点間各縱坐标的数值仍用公式(8)求求得，但系数 A 及 B 具有另外的数值。当外力 $P=1$ 作用时为：

$$i=m-1$$

$$\begin{aligned} A'_{m-1,k} &= \sum_{i=0} R_{ik}(m-1-i) - (m-1-k) \\ &= A_{m-1,k} - (m-1-k), \end{aligned} \quad (11)$$

$$\begin{aligned} B'_{m-1,k} &= \sum_{i=0} R_{ik} - 1 = B_{m-1,k} - 1; \end{aligned} \quad (12)$$

当力矩 $M=1$ 作用时

$$i=m-1$$

$$A'_{m-1,k} = \sum_{i=0} R_{ik}(m-1-i) + \frac{1}{l} = A_{m-1,k} + \frac{1}{l}. \quad (13)$$

而系数 $B'_{m-1,k}$ 則用公式(7)求得之。

当系数为 $A'_{m-1,k}$ 及 $B'_{m-1,k}$ 的时候也适用公式(9)及(10)。

撓度綫之傾角可由 δ_{xk} 对 x 之第一次微导数求得之，以(8)式，微分之，得

$$\begin{aligned} \varphi_{xk} &= (\delta_{mk} - \delta_{m-1,k}) \cdot \frac{1}{l} + \frac{3\alpha}{\omega l} A_{m-1,k} (1-2u) + \\ &\quad + \frac{\alpha}{\omega l} B_{m-1,k} (1-3u^2). \end{aligned} \quad (14)$$

公路木桥面載重的彈性分布

一、求力之分布系数

(一) 应用公式及公式的计算

1. 公式:

苏联公路木桥書籍中,一般均列出了計算木桥面上載重的彈性分布公式:

当集中載重作用于某中部梁而分布到三根梁时:

$$P_1 = \frac{1+2K}{3+2K} P; \quad P_2 = \frac{1}{3+2K} P。$$

分布到五根梁时:

$$P_1 = \frac{1+18K+7K^2}{5+34K+7K^2} P; \quad P_2 = \frac{1+11K}{5+34K+7K^2} P;$$
$$P_3 = \frac{1-3K}{5+34K+7K^2} P。$$

分布到七根梁时:

$$P_1 = \frac{1+72K+131K^2+26K^3}{7+196K+193K^2+26K^3} P; \quad P_2 = \frac{1+57K+46K^2}{7+196K+193K^2+26K^3} P;$$
$$P_3 = \frac{1+23K-18K^2}{7+196K+193K^2+26K^3} P; \quad P_4 = \frac{1-18K+3K^2}{7+196K+193K^2+26K^3} P。$$

以上各式左边之 P_1, P_2, P_3, P_4 为力 P 分布到各梁的压力, 其值各等于力 P 乘以一个系数, 此系数被称为力之分布系数 (本文一律以 c 表示, 在力下者为 c_1 , 其次者为 c_2 , 再其次者为 c_3)。为了了解此系数的来源, 用以下的方法, 举例証明之。

2. 撓矩面积法:

于图 1 中表示木桥桥面板支承于多数梁上, 作用力 P 分布到五根梁的情况。設集中力 P 作用于中間梁 4 处桥面板上, 由于桥板及梁的弯曲, 力遂被分布于 2, 3, 4, 5, 6 各号梁上。結果在 4 号梁的压力为 P_1 ; 由对称的关系, 3 号及 5 号梁上的压力各为 P_2 ; 2 号及 6 号梁上的压力各为 P_3 。而各压力之和应等于作用力 P , 即

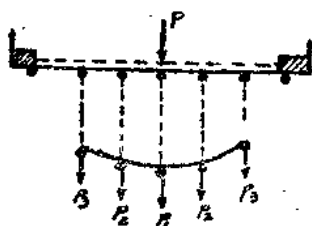


图1 中部梁受力之分布

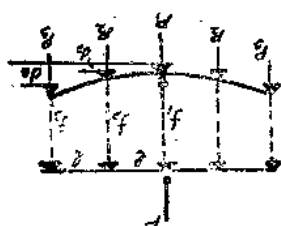


图2 梁及板受力后之变位

$$P = P_1 + 2P_2 + 2P_3. \quad (1)$$

由 P 之作用，对梁产生向下之压力 P_1, P_2, P_3 等，更由 P_1 使梁 4 下沉 f_1 ； P_2 使梁 3 及 5 下沉 f_2 ； P_3 使梁 2 及 6 下沉 f_3 （见图 2，上边为原来位置，下边为沉陷后位置）。

桥板对梁之压力，各等于梁对板之反力。取桥板为一孤立体，可反视之为支持于力 P 之两个悬臂板，而有力 P_1, P_2, P_3 作用其上（图 2）。因各力之作用，使板发生变位，假设在 P_2 处所产生的变位为 d_2 ；在 P_3 处所产生的变位为 d_3 ，则由图中可见下列关系：

$$f_1 - d_2 = f_2, \quad (2)$$

$$f_1 - d_3 = f_3. \quad (3)$$

假设集中载重 P 作用于梁的跨径中点处桥板上，且如普通木桥的一般情况，各梁之尺寸及支撑情况均相同，则沉陷 f_1, f_2 ，及 f_3 可用普通变位公式求出之：

$$f_1 = \frac{P_1 L^3}{48 E_1 I_1}, \quad (4) \quad f_2 = \frac{P_2 L^3}{48 E_1 I_1}, \quad (5) \quad f_3 = \frac{P_3 L^3}{48 E_1 I_1}; \quad (6)$$

其中 L —梁的跨径； E_1 —梁的弹性模量； I_1 —梁断面惯矩。而 d_1 及 d_2 之值，可用挠矩面积法求之，为

$$d_2 = \frac{l^3}{6 E_2 I_2} (2P_2 + 5P_3), \quad (7)$$

$$d_3 = \frac{l^3}{6 E_2 I_2} (5P_2 + 16P_3); \quad (8)$$

其中 l —梁之间距（桥板的跨径）； E_2 —板之弹性模量； I_2 —板断面惯矩。

将 f 及 d 之值代入 (2) 式及 (3) 式内，并经过变化，得

$$P_1 = (2K + 1) P_2 + 5K P_3, \quad (9)$$

$$P_2 = 5KP_2 + (18K+1)P_3 \quad (10)$$

其中 $K = \frac{8I_1 l^3}{I_2 L^3}$ = 梁中点弹性傳遞系数。

解此二式得
$$P_3 = \frac{1-3K}{1+11K} P_1, \quad (11)$$

$$P_1 = \frac{1+18K+7K^2}{1+11K} P_2, \quad (12)$$

代入(1)式解之得
$$P_2 = \frac{1+11K}{5+34K+7K^2} P;$$

更将此值代入(11)及(12), 求出

$$P_3 = \frac{1-3K}{5+34K+7K^2} P \quad \text{及} \quad P_1 = \frac{1+18K+7K^2}{5+34K+7K^2} P.$$

以上得出的公式为假設 P 作用于梁之路徑中央者, 如在其他某点, 則 f 各值均为該点者, 仍可求出同样公式, 仅 K 之值与中点者不同而已。

3. 原始參变数計算法:

以上的公式可以用另外一个更普遍的方法来証明。因为力傳布于各梁上之压力, 即等于各梁对板之反力。这个方法是将桥面板看成支承在梁上的彈性支承連續梁, 可以采用为苏联学者所創造和广泛应用了的原始參变数計算法来計算。用这个有高度效用的計算超靜定結構的方法, 可以算出在任何数目的集中載重作用下, 任何数目梁每根梁的反力。

在力的作用下, 梁发生沉陷。某支点 r 的反力 R_r 与其沉陷 δ_r 間的关系为:

$$R_r = \omega \delta_r, \quad (4)$$

其中 ω —支座剛性, 等于支点沉陷一单位长度所生反力。

又因普通桥面板断面为不变的, 支承梁是等間距的, 而且梁板的尺寸均有一定, 两者的材料也相同。因此桥面板可視為支承于等彈性支点上的連續規則梁。图3表示 n 孔連續梁在任意数目集中外力作用下的变位情况。关于第 r 支点在力的作用下所生的沉陷值, 由下式决定:

$$\delta_r = \delta_0 + \varphi_0 l - \sum_{i=0}^{i=r-1} \frac{R_i (r-i)^{3/3}}{6E_2 I_2} + \sum_{i=1}^s \frac{P_i \sigma_{ir}^3}{6E_2 I_2}$$

$$\delta_r = \delta_0 + \varphi_0 r l - \alpha \sum_{i=0}^{r-1} \delta_i (r-i)^3 + \frac{\alpha}{\omega} \sum_{s=1}^r P_s l_{sr}^3 \quad (B)$$

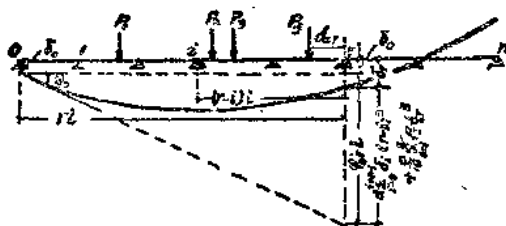


图3 支点 r 的沉陷

其中: δ_r ——支点 r 的沉陷;

δ_0 ——第1支点 o 的沉陷;

φ_0 ——支点 o 处变位线的角变;

$(r-i)l$ ——在支点 r 左边的任一支点 i (其反力 $R_i = \omega \delta_i$) 至第 r 支点的距离。

$d_{sr} = l_{sr}$ 为在支点 r 左边之外力 $P_1, P_2, \dots, P_s$ 等至支点 r 间的距离;

l ——连续梁的路径;

$\alpha = \frac{\omega l^3}{6 E_2 I_2}$ ——常数, 为连续规则梁之柔性特性;

$E_2 I_2$ ——梁的刚性。

上式之意义乃假设第一支点 o 为原始点, 则原始参变数为支点 o 的沉陷 δ_0 及其角变 φ_0 , 设 δ_0 及 φ_0 之值为已知, 然后求各支点的沉陷。第 r 支点的沉陷是由原始点 o 处情况所引起的 δ_0 加上 o 处角变 φ_0 乘以 o 至 r 之距离即 $\varphi_0 r l$; 由 r 左边支点反力引起者为式中右边第三项, 由左边各外力引起者为式中第四项。 r 点之总沉陷 δ_r 为四项之和 (见图3)。

求梁上任一点沿通过其点之垂直轴对 o 点切线之变位, 用变位公式

$$\int_0^x \int \frac{M dx}{EI} dx,$$

其中 M 为断面左边各支点反力及作用力在 x 断面内所生的挠矩之和, 现情况下其值为

$$\sum R_i x + \sum P_s x;$$

其中 R_i 为计算断面左边任一支点的反力, P_s 为左边任一作用力, x 为该反

力或作用力至該斷面的距離。今將各反力及作用力的影響，分別計算之。

因 R_i 在 r 點所生變位為

$$\int_0^{(r-i)l} \frac{M dx}{E_2 I_2} = \int_0^{(r-i)l} \frac{R_i x}{E_2 I_2} dx = \frac{R_i (r-i)^3 l^3}{6 E_2 I_2}$$

則 r 點左邊各反力使 r 發生的總變位為 $\sum_{i=0}^{r-1} \frac{1}{6 E_2 I_2} R_i (r-i)^3 l^3$ 。其方向與

由原始點所產生者相反，故為負號。至於作用力 P 使 r 點變位的計算，同乎反力計算，不過 R_i 被換為 P_i 而 $(r-i)^3 l^3$ 則被 d_{ir}^3 代替而已。其方向向下，故同乎 δ_0 及 $\varphi_0 l$ 。（此計算可用撓矩面積法，因 R_i 及 P_i 之力矩圖均為三角形，故變位之求出甚易。）

力 P 及沉陷，自上向下為正；支點反力，自下向上為正；撓矩及轉角，順時針方向為正。

又因

$$\alpha = \frac{\omega l^3}{6 E_2 I_2}, \text{ 則 } \omega = \frac{6 E_2 I_2}{l^3}$$

故

$$R_i = \omega \delta_i = \frac{6 E_2 I_2}{l^3} \delta_i$$

所以以上的

$$\sum_{i=0}^{r-1} \frac{R_i (r-i)^3 l^3}{6 E_2 I_2} = \alpha \sum_{i=0}^{r-1} \delta_i (r-i)^3$$

同理求出

$$\sum_{i=1}^s \frac{P_i d_{ir}^3}{6 E_2 I_2} = \frac{\alpha}{\omega} \sum_{i=1}^s P_i d_{ir}^3$$

因為 $d_{ir}^3 = \frac{1}{\omega} l^3$ 之故也。

公式于此証明，再談其利用。欲求支點沉陷 δ_r 之值，必先求原始參變數 δ_0 及 φ_0 之值。求 δ_0 及 φ_0 可由作用外力之和等於反力和，與反力及外力對任一支點之撓矩和為零兩條件，寫出兩個方程 $\Sigma Y = 0$ 及 $\Sigma M = 0$ ，再解此聯立方程而得之。

當原始參變數 δ_0 及 φ_0 之值已知，代入(B)式，可求出任一支點的沉陷值

δ_r ; 再将 δ_r 之值代入(4)式, 可求出該支点之反力 R_r 。

为了了解原始参变数算法的运用, 仍取力 P 分布五根梁为例, 求 P_1 , P_2 , P_3 之值。(即求下图中四孔連續梁当 P 作用于梁2上时 R_2 , R_1 , R_0 之值。)

用公式(B)先求各点之沉陷:

$$(1) \delta_0 = \delta_0,$$

$$(2) \delta_1 = (1-\alpha)\delta_0 + \varphi_0 l,$$

$$(3) \delta_2 = (1-9\alpha+\alpha^2)\delta_0 + (2-\alpha)\varphi_0 l,$$

$$(4) \delta_3 = (1-36\alpha+17\alpha^2-\alpha^3)\delta_0 +$$

$$+ (3-10\alpha+\alpha^2)\varphi_0 l + \frac{\alpha}{\omega} P,$$

$$(5) \delta_4 = (1-100\alpha+135\alpha^2-25\alpha^3+\alpha^4)\delta_0 + (4-46\alpha+18\alpha^2-\alpha^3)\varphi_0 l -$$

$$- \frac{\alpha^2}{\omega} P + 8 \frac{\alpha}{\omega} P.$$



图4 求四孔梁的支点反力

由作用力之和等于反力和 $\Sigma Y = 0$ 知:

$$\Sigma R - P = \Sigma \omega \delta - P = \omega(\delta_0 + \delta_1 + \delta_2 + \delta_3 + \delta_4) - P = 0.$$

将已得沉陷值(1)一(5)代入此式, 經若干变化得:

$$\omega \left[(5-146\alpha+153\alpha^2-36\alpha^3+\alpha^4)\delta_0 + (10-57\alpha+19\alpha^2-\alpha^3)\varphi_0 l - \frac{\alpha^2}{\omega} P + 9 \frac{\alpha}{\omega} P \right] - P = 0 \quad (a)$$

其次再以任一支点处为自由支承挠矩和为零之情况, 任意取支点4为重心, 写出

$$\Sigma M_4 = 4lR_0 + 3lR_1 + 2lR_2 + lR_3 - 2lP = 0;$$

即

$$4\omega\delta_0 + 3\omega\delta_1 + 2\omega\delta_2 + \omega\delta_3 - 2P = 0.$$

将已得沉陷值(1)一(5)代入此式并化簡之得:

$$\omega\varphi_0 l = \frac{(2-\alpha)P - \omega\delta_0(10-57\alpha+19\alpha^2-\alpha^3)}{10-12\alpha+\alpha^2}. \quad (b)$$

将此值代入(a)式并解之, 得

$$\omega\delta_0 = \frac{10-22\alpha-24\alpha^2}{50+380\alpha+342\alpha^2+58\alpha^3} P;$$

設式中分母等于 D ，則

$$\omega \delta_0 = -\frac{P}{D} (10 - 22\alpha - 24\alpha^2). \quad (c)$$

將(c)代入(b)，解之得

$$\omega \varphi_0 l = \frac{0 + 1500\alpha - 900\alpha^2 - 1170\alpha^3 + 378\alpha^4 - 24\alpha^5}{D(10 - 12\alpha + \alpha^2)} P. \quad (d)$$

將(c)及(d)之值代入(1)–(5)各式內，可求出各支點之沉陷 δ 。再由 $R = \omega \delta$ 之關係，得出支點反力，其值如下：

$$R_2 = \omega \delta_2 = -\frac{P}{D} (10 + 188\alpha + 214\alpha^2 + 58\alpha^3);$$

$$R_1 = R_3 = -\frac{P}{D} (10 + 118\alpha + 88\alpha^2);$$

$$R_0 = R_4 = -\frac{P}{D} (10 - 22\alpha - 24\alpha^2).$$

以上 $\omega \delta$ 之表出法，可由現成表中查出。驟視之，其形式較為複雜，若上下均以 $10 + 8\alpha$ 除之，則得出

$$R_2 = \frac{1 + 18\alpha + 7\alpha^2}{5 + 34\alpha + 7\alpha^2} P; \quad R_1 = R_3 = \frac{1 + 11\alpha}{5 + 34\alpha + 7\alpha^2} P;$$

$$R_0 = R_4 = \frac{1 - 3\alpha}{5 + 34\alpha + 7\alpha^2} P.$$

與撓矩面積法比較，除式中 α 代替前法之 K 外，余均相同。進而我們更證明柔性特性 α 即彈性傳遞系數 K 。

因橋板被視為彈性支承上的連續規則梁，則 $\alpha = \frac{\omega l^3}{6E_2 I_2}$ ，其中 ω 為 P 所在處支座，即支承橋板之梁，每沉陷一單位長度所生之反力。當 P 位於支梁之中點處橋板上時，支梁受到分布後之力為 P_x ，其沉陷將為 $\frac{P_x L^3}{48E_1 I_1}$ ；

故
$$\omega = P_x \cdot \frac{P_x L^3}{48E_1 I_1} = \frac{48E_1 I_1}{L^3}, \text{ 而 } \alpha = \frac{48E_1 I_1 l^3}{6E_2 I_2 L^3}.$$

一般 $E_1 = E_2$ ，則