

材料力学解法与技巧

黄 钟 范德顺 编著

天津科学技术出版社

材料力学解法与技巧

黄钟 范德顺 编著

天津科学技术出版社

责任编辑：苏飞

材料力学解法与技巧

黄钟 范德顺 编著

天津科学技术出版社出版

天津市赤峰道130号

天津新华印刷一厂印刷

新华书店天津发行所发行

开本850×1168毫米 1/32 印张10.25 字数290,000

1987年7月第1版

1987年7月第1次印刷

印数：1—11,500

书号：15212·204 定价：2.60元

ISBN 7-5308-0087-6/TB·1

内 容 简 介

本书以论述材料力学的典型方法为主，重点讨论了那些具有简易性和实用性的工程方法和技巧，因而有助于读者提高分析能力、概括能力和解决实际问题的能力。

本书内容包括：拟梁法、逐段刚化法、折算刚度法与折算载荷法、三弯矩方程的适用范围和修正形式、等强度设计法、极限设计法以及大挠度理论等章。每章所列例题都具有实用价值。

本书可作为理工科院校材料力学课程的补充读物，也可供有关工程技术人员参考。

前 言

1979年，我们在化工机械系讲授材料力学时，采用了“台阶式”教学法，着眼于培养学生的自学能力，在改革教学方法方面作了一些探索。

“台阶式”教学法是根据认识需要反复深化的客观规律，将每个单元的教学分成泛读、发疑、释疑三个阶段进行，让学生的认识过程经历三个台阶。泛读是为了使学生能跳出教材的局限，自学指定的一些参考书，以开阔视野；发疑是诱导学生提出问题，而又不立即解答，给学生创造充分思考的条件；释疑是总结学生的学习，回答学生思而不解的问题，使学生的认识得到提高和深化。

通过多次“台阶式”教学法的实践表明，这种教学法需要学生多读、多思考，课下花的时间多一些。教师则需要在如何组织安排教学、如何启发引导学生上下功夫。这样做就能使同学们学得更活、更牢，从而提高了自学和独立思考能力。更重要的是，对学生将来独立从事科研工作会增加解决实际问题的能力。

为了在释疑阶段使学生的认识得到提高和深化，针对学生中提出的主要问题，我们举办了名为“教学拾零”的系列讲座。例如：摩尔圆的妙用、弯矩图谬误种种、级数“驯” e 、三弯矩方程巧解刚架、拟梁法、折算刚度法与折算载荷法、等强度设计法、极限设计法，等等。由于这些讲座是在学生经过充分的自学、讨论和“碰钉子”之后进行的，因此，针对性强，富有启发性。同时，为了使学能摆脱“就题论题”的局限，我们在讲座中特别注重介绍材料力学方法的典型性与普遍性，尽力做到有虚有实，以利于培养学生的分析与概括能力，

讲座的内容主要取材于以下几个方面：一、重要内容的背景材料；二、典型问题的解法与技巧；三、重要概念理解上的各种谬误；四、常规方法的改进；五、基本公式的适用范围以及它在专业设计上的应用和修正。

本书的内容，除取材于过去“教学拾零”的讲稿外，还增加了许多有关材料力学方法的评论与应用的新内容，读者如欲窥其全豹，可阅读书后的参考文献。

本书不同于一般的材料力学教科书要求系统性和完整性，而是采用“削枝强干”的方式重点讨论梁的弯曲理论与方法，突破过去“拉、压、剪、扭、弯”平均使用力量的程式。我们希望一般稍具材料力学知识的读者，能够通过自学方式读懂本书；也希望能对教材料力学的教师和从事机械结构设计的工程技术人员有所裨益。但由于水平所限，又是教材改革中的一个尝试，缺点和错误在所难免，恳请读者不吝赐教。

在试行“台阶式”教学法的过程中，北京化工学院的张声扬、何清两位老师作了大量工作，谨致由衷的感谢。

黄钟 范德顺

1986年8月于北京化工学院

目 录

符号说明	(1)
第一章 复杂断面惯性矩的计算法	(3)
1.1 表格法	(3)
1.2 辛卜生方法	(6)
1.3 图解法	(11)
第二章 拟梁法	(20)
2.1 薄板的拟梁化	(21)
2.2 拟梁法在法兰计算中的应用	(27)
2.3 模板与工作台	(32)
第三章 逐段刚化法	(36)
3.1 逐段刚化法的概念	(36)
3.2 用逐段刚化法计算阶梯梁的变形	(44)
3.3 悬臂外伸轴的最大刚度计算	(48)
3.4 用逐段刚化法求解静不定系统	(51)
第四章 阶梯梁的折算法	(56)
4.1 折算刚度法	(56)
4.2 折算载荷法	(61)
4.3 计算等截面梁的麦考莱法	(71)
第五章 极限设计法	(78)
5.1 极限设计法的概念	(78)

5.2	非弹性弯曲	(80)
5.3	圆轴的塑性扭转	(87)
5.4	厚壁筒的塑性分析	(89)
5.5	薄壁容器的极限压力	(95)
第六章	振动分析法	(101)
6.1	直接积分法	(102)
6.2	邓克莱方法	(108)
6.3	影响系数法	(110)
6.4	瑞利方法	(116)
6.5	转子质量几何	(122)
第七章	能量法应用	(128)
7.1	卡氏定理	(130)
7.2	摩尔积分法	(135)
7.3	维力沙金法	(143)
7.4	最小功法	(151)
第八章	用三弯矩方程求解超静定刚架	(157)
8.1	相当连续梁的概念	(157)
8.2	求解 Γ 形刚架	(164)
8.3	求解 Π 形刚架	(168)
8.4	求解闭合刚架	(177)
8.5	三弯矩方程的修正形式	(179)
第九章	超静定结构解法技巧	(186)
9.1	对称与反对称性质的应用	(186)
9.2	平面-空间系统	(197)
9.3	位移计算	(203)

第十章 曲梁应力分析的简易方法	(208)
10.1 幂级数展开法求 e	(209)
10.2 任意断面 e 值的一般公式.....	(213)
10.3 组合型断面曲梁	(215)
10.4 强度速算曲线	(224)
第十一章 等强度设计法	(230)
11.1 等强度梁	(230)
11.2 “等强度”吊钩	(242)
11.3 梁的最佳支承位置	(247)
11.4 组合筒的等强度条件	(254)
第十二章 梁与杆的大挠度问题	(257)
12.1 非线性挠度的概念	(257)
12.2 大挠度杆的平衡方程	(260)
12.3 悬臂梁的大挠度分析	(264)
12.4 自由端受斜载作用的情形	(272)
12.5 两端支承的大挠度梁	(281)
参考文献	(285)
附录 1 截面的几何与力学性质	(287)
附录 2 典型梁的剪力、弯矩和挠度公式	(294)
附录 3 横向振动的固有频率	(306)
附录 4 扭转振动的固有频率	(310)
附录 5 椭圆积分数值表	(312)
附录 6 椭圆积分简介	(315)

符号说明

A	面积、常数	i	载荷折算系数
a	常数、面积、尺寸、距离	J	极惯性矩
B	常数	K	刚度、曲梁截面模量
b	常数、尺寸、距离	k	弹簧常数、曲率、距离、比值
C	常数	k_t	形状修正因子
c	常数、孔径、中性轴至梁外缘表面的距离	k_s	应力放大系数
D	直径、常数	L	长度、跨度、弧长
d	直径、距离、影响系数	l	长度、跨度、弧长
E	弹性模量、第二类椭圆积分	M	弯矩 力矩
e	偏心距	M_n	扭矩
F	集中力、面积、内力、第一类椭圆积分	M_p	塑性弯矩
f	挠度、距离、频率、形状因子	M_s	屈服弯矩
f_s, f_x, f_y	剪切挠度因子	m	力偶矩
G	剪切弹性模量	N	轴向力、转数
g	重力加速度	n	安全系数、数目、整数、无量纲系数
H	力、距离	O	坐标原点
h	高度、尺寸	P	载荷、集中力
I	平面面积的惯性矩（或二次矩）	P_s	使用载荷
I_s	当量惯性矩	P_s, p_s	极限载荷
		p	压力
		Q	剪力、轴力
		q	载荷集度、广义坐标
		$\dot{q}$	广义速度

$\ddot{q}$	广义加速度	Z	塑性截面模量
R	支反力、半径	α	比值、材料的线胀系数
R_c	形心层曲率半径	β	比值、角度、锥度系数
R_n	中性层曲率半径	$\delta \Delta$	挠度、位移、伸长量
r	半径	ε	应变
S	静面矩（或一次矩）、弹性截面模量	θ	角度、梁的斜度
s	弧长、距离	ρ	径向坐标、曲率半径
T	扭矩、温度	ν	泊松比
T_e	弹性扭矩	σ	法向应力
T_p	塑性扭矩	σ_b	极限应力
t	厚度	σ_r	径向应力
U	变形能	σ_s	屈服应力
u	无量纲变量	σ_t	环向应力
V	支反力	$[\sigma]$	许用应力
W	梁的截面模量、重量、功、集中力	τ	剪应力
w	载荷集度	τ_s	屈服剪应力
X	静赘余力	$\phi \varphi$	角度
x, y, z	直角坐标、距离	ψ	角度
		ω	弯矩图面积、临界转速

第一章 复杂断面惯性矩的计算法

在结构设计中,无论是构件的应力分析还是变形计算,均需确定断面的几何性质,特别是要预先计算出断面的轴惯性矩 I 或极惯性矩 J .对于规则平面图形的几何性质,附录1列举了计算这类简单图形的面积、形心位置和惯性矩的公式,然而,在实际问题中通常还会遇到具有非对称或不规则轮廓线截面的构件,其截面惯性矩的计算没有现成的简单公式可以套用.本章将介绍可供近似计算的三种工程方法.

1.1 表格法

对于图1.1所示任意形状的平面图形,可预先选取参考轴标定其位置.其中水平轴 x 与图形的最低点相切,称为基轴.用一组与基轴平行的水平直线分割原图形,只要分点充分加密或选取

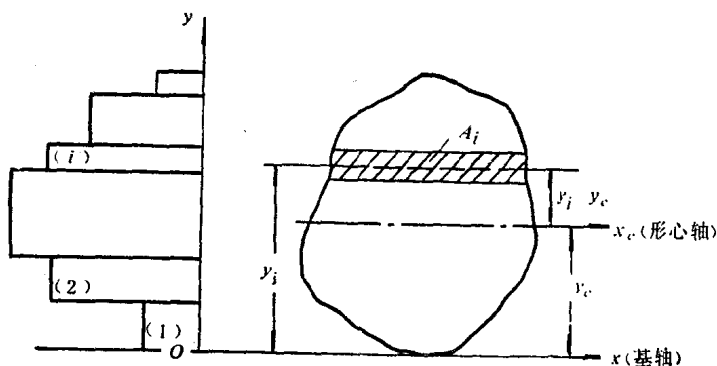


图 1.1 平面图形的折算截面

适当，总可以得到一个与原图形相近的，并由若干矩形条组成的组合截面，称为原图形的折算截面。为了便于下面列表计算惯性矩，将矩形条标号，如图1·1所示。

首先分析第*i*个矩形条*A_i*（也代表它的面积）关于截面形心轴*x_c*（其位置尚待确定）的惯性矩。显然，按移轴定理，它应等于

$$I_i + (y_i - y_c)^2 A_i$$

式中*I_i*代表*A_i*对其形心线的惯性矩，*y_i*为*A_i*的形心的纵标，于是，整个截面对形心轴*x_c*的惯性矩便等于：

$$\begin{aligned} I_c &= \sum [I_i + (y_i - y_c)^2 A_i] \\ &= \sum I_i + \sum y_i^2 A_i + y_c^2 \sum A_i \\ &\quad - 2 y_c \sum y_i A_i \end{aligned} \quad (1.1)$$

此外，根据形心公式

$$y_c = \frac{\sum A_i y_i}{\sum A_i} \quad (1.2)$$

或写成 $\sum A_i y_i = y_c \sum A_i$

将此式代入 (1.1) 式后，即有

$$I_c = \sum I_i + \sum y_i^2 A_i - y_c^2 \sum A_i \quad (1.3)$$

为了计算方便，通常将 (1.3) 式制成表1·1的格式进行演算。设矩形条*A_i*的宽（沿*x*向的尺寸）为*b_i*，高（沿*y*向的尺寸）

为*h_i*，则*A_i* = *b_ih_i*， $I_i = \frac{1}{12} b_i h_i^3$ (*i* = 1, 2, ...)。附带说明一

下，如果在折算断面中除了矩形条之外还包括三角形（为了减少分割点，出现这种情况是完全必要的），*A_i*，*I_i*的计算仍然按公式

(1.3) 进行，只须将该三角形单元*A_i*的相应面积和惯性矩按下式计算即可：

$$A_i = \frac{1}{2} b_i h_i$$

$$I_i = \frac{1}{36} b_i h_i^3$$

表1·1 复杂断面惯性矩的计算表格

矩形条 序号	几何尺寸		y_i	$A_i = b_i h_i$	$A_i y_i$	$A_i y_i^2$	h_i^3	$I_i = \frac{1}{12} b_i h_i^3$ $(I_i = \frac{1}{36} b_i h_i^3)$
	b_i	h_i						
(1)								
(2)								
(3)								
⋮								
求和 Σ				ΣA_i	$\Sigma A_i y_i$	$\Sigma A_i y_i^2$		ΣI_i

【例1·1】塑料注射机后模板危险断面之半(图1·2)，其惯性矩就可以采用表格法计算，图中未标明单位的尺寸一律按毫米计算。

解：第一步，根据原始图形的轮廓线特征，只须再取4个分

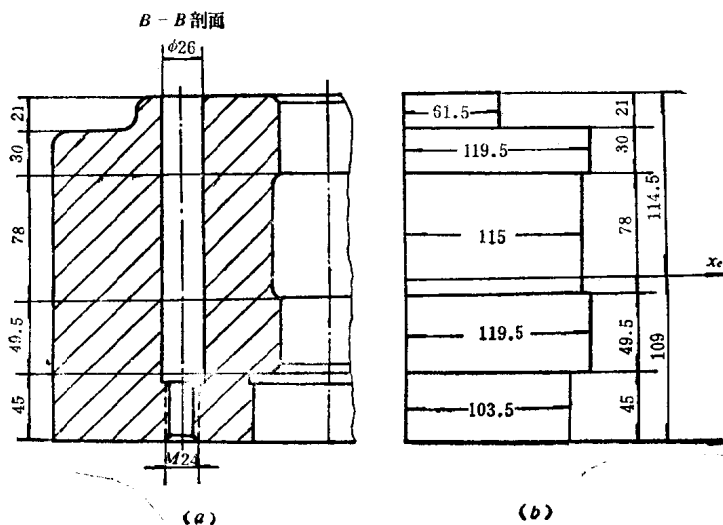


图 1·2 复杂断面的简化

点，亦即其折算断面仅需 5 个矩形条组成如图 1.2(b) 所示。第二步，按表 1.1 的格式将这 5 个矩形条的几何尺寸分别填入所在空格，如表 1.2 所示。最后，用计算器按行由左向右计算空格内的量值，在求得所需的 4 个求和值 Σ 之后，即可由公式 (1.2) 和 (1.3) 算得截面的形心位置及关于形心轴的惯性矩。

表 1.2 例 1.1 的计算表格

单元序号	几何尺寸		y_i (cm)	$A_i = b_i h_i$ (cm ²)	$A_i y_i$ (cm ³)	$A_i y_i^2$ (cm ⁴)	h_i^3 (cm ³)	$I_i = \frac{1}{12} b_i h_i^3$ (cm ⁴)
	b_i (cm)	h_i (cm)						
(1)	10.35	4.5	2.25	46.58	104.79	235.79	91.13	78.60
(2)	11.95	4.95	6.98	59.15	412.88	2881.93	121.29	120.78
(3)	11.5	7.8	13.35	89.7	1197.50	15986.56	474.55	454.78
(4)	11.95	3	18.75	35.85	672.19	12603.52	27	26.89
(5)	6.15	2.1	21.3	12.92	275.09	5859.41	9.26	4.75
求和 Σ				244.2	2662.45	37567.21		685.8

$$y_c = \frac{\sum A_i y_i}{\sum A_i} = \frac{2662.45}{244.2} = 10.90 \text{ cm}$$

$$\begin{aligned} I_c &= \sum I_i + \sum A_i y_i^2 - y_c^2 \sum A_i \\ &= 685.8 + 37567.21 - (10.90)^2 (244.2) \\ &= 9239.6 \text{ (cm}^4\text{)} \end{aligned}$$

于是，整个危险断面的惯性矩即为：

$$2 I_c = 18479.2 \text{ (cm}^4\text{)}$$

1.2 辛卜生方法

如果截面的轮廓是由光滑曲线围成，则其惯性矩的计算以辛卜生方法较为适宜。对于图 1.3 所示平面图形，可以一组与纵轴 Oy 平行的直线将它在 x 轴的投影等分为 n 段，并设 n 为偶数。

首先推导面积公式.为了简便起见,不妨以 O_i 为临时原点,写出图中带阴影线的矩形条面积.为此,选用抛物线插值公式

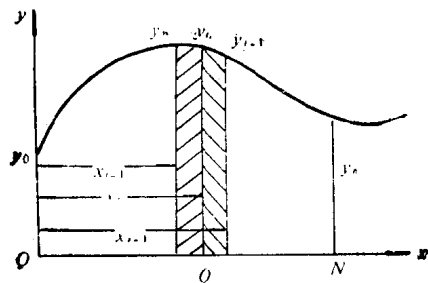


图 1.3 辛卜生插值方法

$$y = ax^2 + bx + c \quad (1.4)$$

连结曲边上的三个分点.显然上式中的常数 a 、 b 、 c 可直接由边界条件定出:

$$\begin{aligned} \text{当 } x=0, \quad y_i &= c \\ x=-h, \quad y_{i-1} &= ah^2 - bh + c \\ x=h, \quad y_{i+1} &= ah^2 + bh + c \end{aligned}$$

式中

$$h = \frac{\overline{ON}}{n}$$

由以上三式即可确定常数

$$a = \frac{1}{2h^2} (y_{i-1} - 2y_i + y_{i+1}) \quad (1.5)$$

$$b = \frac{1}{2h} (y_{i+1} - y_{i-1}) \quad (1.6)$$

$$c = y_i \quad (1.7)$$

于是图中的两块阴影面积之和即等于:

$$A_i = \int_{-h}^h y dx = \frac{2a}{3} h^3 + 2ch$$

$$A_i = \frac{h}{3} (y_{i-1} + 4 y_i + y_{i+1}) \quad (1.8)$$

这样，图形的总面积即为

$$\begin{aligned} A &= \sum_{i=1,3,\dots}^{n-1} A_i \\ &= \frac{h}{3} \left[y_0 + 4 \sum_{i=1,3,\dots}^{n-1} y_i \right. \\ &\quad \left. + 2 \sum_{i=2,4,\dots}^{n-2} y_i + y_n \right] \end{aligned} \quad (1.9)$$

按同样的处理方法，不难推得图形关于 y 轴的一次矩（静面矩）和二次矩（惯性矩）。

图1.3所示阴影面积对 y 轴之静面矩，显然可以写成

$$\begin{aligned} S_i &= \int_{-h}^h (x_i + x) y dx \\ &= x_i A_i + \int_{-h}^h (ax^3 + bx^2 + cx) dx \\ &= x_i A_i + \frac{2b}{3} h^3 \\ &= \frac{h}{3} \left[x_{i-1} y_{i-1} + 4 x_i y_i + x_{i+1} y_{i+1} \right] \end{aligned} \quad (1.10)$$

于是，总的静面矩应等于：

$$\begin{aligned} S_y &= \sum_{i=1,3,\dots}^{n-1} S_i = \frac{h}{3} \left[x_0 y_0 + 4 \sum_{i=1,3,\dots}^{n-1} x_i y_i \right. \\ &\quad \left. + 2 \sum_{i=2,4,\dots}^{n-2} x_i y_i + x_n y_n \right] \end{aligned} \quad (1.11)$$

同理，可写出对 y 轴之惯性矩为：

$$I_y = \frac{h}{3} \left[x_0^2 y_0 + 4 \sum_{i=1,3,\dots}^{n-1} x_i^2 y_i \right.$$