

高等學校試用教科書



金屬壓力加工原理

哈尔滨工业大学等校压力加工教研组编著

全书分三大部分，共九个章节。

本书主要阐述了金属塑性变形过程的物理基础、塑性变形的力学基础以及各种压力加工工艺过程的分析。

全书各部分皆引用了近年来最新研究成果，并结合生产实际进行了分析。

本书可供高等学校压力加工专业教学用书，亦可供其它有关专业或有关技术人员参考。

金属压力加工原理

哈尔滨工业大学等校压力加工教研组编著

*

中国工业出版社出版（北京佟麟阁路丙10号）

（北京市书刊出版事业许可证出字第110号）

机工印刷厂印刷

新华书店科技发行所发行·各地新华书店经售

*

开本 787×1092 1/16 · 印张 14 1/4 · 字数 330,000

1961年8月北京第一版 · 1961年8月北京第一次印刷

印数 0,001—2,833 · 定价(10·6)1.70 元

统一书号：15165·582 (一机-100)

前　　言

本书是由哈尔滨工业大学、华中工学院、天津大学及清华大学并以哈尔滨工业大学为主，编写成这本试用教课书。

对1959年所拟订的本课指导性教学大纲，有如下的更动：

1) 将“金属的物理特性”一章的内容分为三章：第一章为金属塑性变形的实质，并着重阐述塑性变形时，内部变化规律（变形机构、组织和性能的变化）及提高产品的途径；第二章为金属塑性变形时的流动规律；第三章为塑性、变形抗力及其影响因素。在分析这一方面问题时，尽力联系生产实际进行阐述。这样，可使问题更为集中。对后二章作了不少补充。加强了对塑性变形共同规律的分析。

2) 工程力的计算方面，以工程计算法代替了原来的主应力方法，其优点主要在于——避免了力的计算部分与应力应变理论部分的可能性的脱节。并帮助学者定量地了解由于求解条件的简化，而带来某种程度的误差。

3) 增添了板料冲压工序分析及机制过程分析两章。前者，部分学校已讲授过，但是，这次在内容上则有所加强；后者是新添的一章。同时，亦考虑了压力加工工艺正获得蓬勃的发展情况。这样，就其内容和实质出发，作为各压力加工工艺理论基础的压力加工原理课程才有足够的深度和广度。

第四章至第八章译自苏联 M. B. 斯托洛夫与 E. A. 波波夫著“金属压力加工原理”一书的相应部分（译文中仍保留参考文献引号，但没有列出这些文献，如需要可查原书）。其余部分在编写时，除参考上书外，还着重参考并部分借用了哈尔滨工业大学董文耀编“金属压力加工原理”讲义中的有关部分。

译论，第一章至第五章以及第九章，由哈尔滨工业大学王仲仁编译，在整理手稿付印过程中曾得到康达昌等同志的协助。第六章及第七章的前部分由华中工学院萧景容翻译。第七章大部分由天津大学朱磊负责，由许昭仁、胡传领、张程勇、朱恩荣翻译；第六章和第七章的整理付印工作亦由天津大学的同志们完成的。第八章由清华大学王祖唐、郑可维翻译，曹起廉参加校对。全书出版前由哈尔滨工业大学王仲仁粗阅一遍。

鉴于本书内容较多，章节安排亦为新的尝试，希望在使用时，据各校情况选择讲授内容和安排讲授顺序。

由于时间仓促，难免有忽略错误之处，我们恳切地希望能得到来自各方面的指正和意见。

目 次

前言	5
緒論	7
第一章 金屬塑性变形的实质	10
§ 1 金屬的构造	10
§ 2 弹性变形与塑性变形	11
§ 3 单晶体的冷塑性变形	12
§ 4 多晶体冷塑性变形的物理特性	15
§ 5 冷变形硬化	17
§ 6 附加应力及残余应力	18
§ 7 恢复及再结晶	21
§ 8 压力加工时变形的分类	24
§ 9 热变形对金属机械性能的影响	24
第二章 金屬塑性变形流动規律	26
§ 1 体积不变条件	26
§ 2 最小阻力定律	30
§ 3 各因素对金属流动的影响	31
1. 摩擦的影响	31
2. 工具形状的影响	31
3. 金属本身性质不均的影响	32
§ 4 压力加工中之摩擦	33
第三章 塑性、变形抗力及其影响因素	38
§ 1 金屬的塑性及变形抗力的概念	38
§ 2 硬化曲綫	40
§ 3 金屬組織及化学成分对塑性及变形抗 力的影响	44
§ 4 溫度对塑性和变形抗力的影响及溫度 規範的确定	46
§ 5 变形速度对塑性及变形抗力的影响	51
§ 6 主应力图对塑性的影响	53
§ 7 主应力图对变形抗力的影响	56
§ 8 尺寸因素对塑性和变形抗力的影响	61
第四章 应力应变状态	63
§ 1 一般概念	63
§ 2 座标面上的应力	63
§ 3 斜面上的应力	64
§ 4 主法綫应力	65
§ 5 应力張量概念	66
§ 6 应力椭圓体	68
§ 7 主切应力	68
§ 8 八面体应力	71
§ 9 平衡条件	73
§ 10 軸对称应力状态	74
§ 11 平面应力和平面变形状态(平面問題)	76
§ 12 变形分量与位移分量間的关系	80
§ 13 变形一致方程	83
第五章 塑性条件及变形力学簡图	84
§ 1 塑性条件	84
§ 2 塑性条件之物理意义	85
§ 3 塑性能量条件之几何意义	87
§ 4 塑性条件之特殊表达式	89
§ 5 中間主应力的影响	90
§ 6 应力和变形間的关系	92
§ 7 变形力学簡图	95
第六章 決定变形力及变形功的方法	104
§ 1 概論	104
§ 2 与塑性条件联解微分平衡方程	107
§ 3 按近似平衡方程和塑性条件計算金屬 压力加工时的力量的基本原理	108
§ 4 滑移綫方法	111
1. 滑移綫	111
2. 特征綫	115
§ 5 塑性变形的材料力学方法[43], [44], [45]	117
第七章 決定变形力、单位流动压力 和鍛造与模鍛的工序分析	121
§ 1 鍛粗工序	121
1. 无限长矩形板鍛粗时的单位流动压力和变 形力	121
2. 棱柱体和圆柱体鍛粗时的变形力和单位流 动压力	122
3. 鍛粗长方柱体时的单位压力	127
4. 鍛粗时的变形功	128
5. 鍛粗时的不均匀变形	141
§ 2 均匀压力下的厚壁管問題	144
1. 問題的通解	144
2. 在內压力作用下的厚壁管問題	145
3. 具有内心軸的厚壁管受均匀的外压力問題	147

§ 3 延伸工序	149	§ 3 拉延过程分析	187
§ 4 圆形截面的坯料延伸	151	1. 平毛坯的拉延(第一工步)	187
§ 5 挤压工序	156	2. 圆柱形毛坯的拉延(一次以后工序)	194
1. 出口处圆柱形段 1	156	§ 4 翻边过程分析	198
2. 斜度较小的锥形段 2	157	§ 5 缩径过程分析	202
3. 斜度较大的锥形段 3	159	第九章 轧制过程的分析	210
4. 圆柱形段——挤压筒 4	160	§ 1 纵轧时变形区域及其参数	210
5. 挤压时决定单位压力公式汇总	164	§ 2 金属的曳入条件	210
§ 6 冲孔工序	166	§ 3 前滑	212
1. 一般情况	166	§ 4 宽展	216
2. 开式冲孔时的单位压力	167	§ 5 于摩擦滑动时接触单位压力的分布	217
3. 喷式冲孔时的单位压力	168	§ 6 轧制时对轧辊作用力的方向	221
§ 7 体积模锻	170	§ 7 轧制时对轧辊作用平均单位压力的 确定	223
1. 一般情况	170	§ 8 无张力轧制时对轧辊作用的全压力及平 均单位压力的确定(采里克夫的方法)	224
2. 毛边上的单位流动压力	170	§ 9 横轧与斜轧	225
3. 金属在模槽内的单位流动压力	172		
§ 8 扭转工序	177		
第八章 板料冲压工序分析	178	参考文献	228
§ 1 分析方法的补充論証	178		
§ 2 弯曲过程分析	181		

高等學校試用教科書



金屬壓力加工原理

哈爾濱工業大學等校壓力加工教研組編著

全书分三大部分，共九个章节。

本书主要阐述了金属塑性变形过程的物理基础、塑性变形的力学基础以及各种压力加工工艺过程的分析。

全书各部分皆引用了近年来最新研究成果，并结合生产实际进行了分析。

本书可供高等学校压力加工专业教学用书，亦可供其它有关专业或有关技术人员参考。

金属压力加工原理

哈尔滨工业大学等校压力加工教研组编著

*

中国工业出版社出版（北京佟麟阁路丙10号）

（北京市书刊出版事业许可证出字第110号）

机工印刷厂印刷

新华书店科技发行所发行·各地新华书店经售

*

开本 787×1092 1/16 · 印张 14 1/4 · 字数 330,000

1961年8月北京第一版 · 1961年8月北京第一次印刷

印数 0,001—2,833 · 定价(10·6)1.70 元

统一书号：15165·582 (一机-100)

目 次

前言	5
緒論	7
第一章 金屬塑性变形的实质	10
§ 1 金屬的构造	10
§ 2 弹性变形与塑性变形	11
§ 3 单晶体的冷塑性变形	12
§ 4 多晶体冷塑性变形的物理特性	15
§ 5 冷变形硬化	17
§ 6 附加应力及残余应力	18
§ 7 恢复及再结晶	21
§ 8 压力加工时变形的分类	24
§ 9 热变形对金属机械性能的影响	24
第二章 金屬塑性变形流动規律	26
§ 1 体积不变条件	26
§ 2 最小阻力定律	30
§ 3 各因素对金属流动的影响	31
1. 摩擦的影响	31
2. 工具形状的影响	31
3. 金属本身性质不均的影响	32
§ 4 压力加工中之摩擦	33
第三章 塑性、变形抗力及其影响因素	38
§ 1 金屬的塑性及变形抗力的概念	38
§ 2 硬化曲綫	40
§ 3 金屬組織及化学成分对塑性及变形抗 力的影响	44
§ 4 溫度对塑性和变形抗力的影响及溫度 規範的确定	46
§ 5 变形速度对塑性及变形抗力的影响	51
§ 6 主应力图对塑性的影响	53
§ 7 主应力图对变形抗力的影响	56
§ 8 尺寸因素对塑性和变形抗力的影响	61
第四章 应力应变状态	63
§ 1 一般概念	63
§ 2 座标面上的应力	63
§ 3 斜面上的应力	64
§ 4 主法綫应力	65
§ 5 应力張量概念	66
§ 6 应力椭圓体	68
§ 7 主切应力	68
§ 8 八面体应力	71
§ 9 平衡条件	73
§ 10 軸对称应力状态	74
§ 11 平面应力和平面变形状态(平面問題)	76
§ 12 变形分量与位移分量間的关系	80
§ 13 变形一致方程	83
第五章 塑性条件及变形力学簡图	84
§ 1 塑性条件	84
§ 2 塑性条件之物理意义	85
§ 3 塑性能量条件之几何意义	87
§ 4 塑性条件之特殊表达式	89
§ 5 中間主应力的影响	90
§ 6 应力和变形間的关系	92
§ 7 变形力学簡图	95
第六章 決定变形力及变形功的方法	104
§ 1 概論	104
§ 2 与塑性条件联解微分平衡方程	107
§ 3 按近似平衡方程和塑性条件計算金屬 压力加工时的力量的基本原理	108
§ 4 滑移綫方法	111
1. 滑移綫	111
2. 特征綫	115
§ 5 塑性变形的材料力学方法[43], [44], [45]	117
第七章 決定变形力、单位流动压力 和鍛造与模鍛的工序分析	121
§ 1 鍛粗工序	121
1. 无限长矩形板鍛粗时的单位流动压力和变 形力	121
2. 棱柱体和圆柱体鍛粗时的变形力和单位流 动压力	122
3. 鍛粗长方柱体时的单位压力	127
4. 鍛粗时的变形功	128
5. 鍛粗时的不均匀变形	141
§ 2 均匀压力下的厚壁管問題	144
1. 問題的通解	144
2. 在內压力作用下的厚壁管問題	145
3. 具有内心軸的厚壁管受均匀的外压力問題	147

§ 3 延伸工序	149	§ 3 拉延过程分析	187
§ 4 圆形截面的坯料延伸	151	1. 平毛坯的拉延(第一工步)	187
§ 5 挤压工序	156	2. 圆柱形毛坯的拉延(一次以后工序)	194
1. 出口处圆柱形段 1	156	§ 4 翻边过程分析	198
2. 斜度较小的锥形段 2	157	§ 5 缩径过程分析	202
3. 斜度较大的锥形段 3	159	第九章 轧制过程的分析	210
4. 圆柱形段——挤压筒 4	160	§ 1 纵轧时变形区域及其参数	210
5. 挤压时决定单位压力公式汇总	164	§ 2 金属的曳入条件	210
§ 6 冲孔工序	166	§ 3 前滑	212
1. 一般情况	166	§ 4 宽展	216
2. 开式冲孔时的单位压力	167	§ 5 于摩擦滑动时接触单位压力的分布	217
3. 模式冲孔时的单位压力	168	§ 6 轧制时对轧辊作用力的方向	221
§ 7 体积模锻	170	§ 7 轧制时对轧辊作用平均单位压力的 确定	223
1. 一般情况	170	§ 8 无张力轧制时对轧辊作用的全压力及平 均单位压力的确定(采里克夫的方法)	224
2. 毛边上的单位流动压力	170	§ 9 横轧与斜轧	225
3. 金属在模槽内的单位流动压力	172		
§ 8 扭转工序	177		
第八章 板料冲压工序分析	178	参考文献	228
§ 1 分析方法的补充论证	178		
§ 2 弯曲过程分析	181		

前　　言

本书是由哈尔滨工业大学、华中工学院、天津大学及清华大学并以哈尔滨工业大学为主，编写成这本试用教课书。

对1959年所拟订的本课指导性教学大纲，有如下的更动：

1) 将“金属的物理特性”一章的内容分为三章：第一章为金属塑性变形的实质，并着重阐述塑性变形时，内部变化规律（变形机构、组织和性能的变化）及提高产品的途径；第二章为金属塑性变形时的流动规律；第三章为塑性、变形抗力及其影响因素。在分析这一方面问题时，尽力联系生产实际进行阐述。这样，可使问题更为集中。对后二章作了不少补充。加强了对塑性变形共同规律的分析。

2) 工程力的计算方面，以工程计算法代替了原来的主应力方法，其优点主要在于——避免了力的计算部分与应力应变理论部分的可能性的脱节。并帮助学者定量地了解由于求解条件的简化，而带来某种程度的误差。

3) 增添了板料冲压工序分析及机制过程分析两章。前者，部分学校已讲授过，但是，这次在内容上则有所加强；后者是新添的一章。同时，亦考虑了压力加工工艺正获得蓬勃的发展情况。这样，就其内容和实质出发，作为各压力加工工艺理论基础的压力加工原理课程才有足够的深度和广度。

第四章至第八章译自苏联 M. B. 斯托洛夫与 E. A. 波波夫著“金属压力加工原理”一书的相应部分（译文中仍保留参考文献引号，但没有列出这些文献，如需要可查原书）。其余部分在编写时，除参考上书外，还着重参考并部分借用了哈尔滨工业大学董文耀编“金属压力加工原理”讲义中的有关部分。

译论，第一章至第五章以及第九章，由哈尔滨工业大学王仲仁编译，在整理手稿付印过程中曾得到康达昌等同志的协助。第六章及第七章的前部分由华中工学院萧景容翻译。第七章大部分由天津大学朱磊负责，由许昭仁、胡传领、张程勇、朱恩荣翻译；第六章和第七章的整理付印工作亦由天津大学的同志们完成的。第八章由清华大学王祖唐、郑可维翻译，曹起廉参加校对。全书出版前由哈尔滨工业大学王仲仁粗阅一遍。

鉴于本书内容较多，章节安排亦为新的尝试，希望在使用时，据各校情况选择讲授内容和安排讲授顺序。

由于时间仓促，难免有忽略错误之处，我们恳切地希望能得到来自各方面的指正和意见。

緒論

金屬壓力加工工藝是對金屬施以壓力，使其不破壞本身完整性的情況下改變外形，從而獲得需要工件的一種加工方法。這種能改變形狀又能保持本身完整性的能力稱為塑性。可見，以塑性為基礎的壓力加工是一種無屑加工過程。

以塑性為基礎的壓力加工方法有：軋制、拉拔、挤压、鍛造、模鍛及沖壓。

塑性變形不僅僅是引起工件形狀的改變，而且引起金屬內部組織及其性能的改變。

概括說來，以塑性為基礎的壓力加工方法有如下的優點：

- 1) 节約金屬；
- 2) 改善組織和性能；
- 3) 生產率高。

例如：生產齒輪時，若採用軋制加工齒形部分比切削加工的生產率將提高10倍以上，抗刺強度增加20%以上，金屬節約5%以上。

正因為用壓力加工方法所獲得的工件有如上的優點，在國民經濟各部門中才得到了廣泛的應用。我國很早就運用壓力加工方法來製造各種產品。還在南北朝以前便掌握了兵器猴子甲的冷鍛工藝，宋朝以前便掌握了經鍛造而後逐次拉拔制針的方法。但是，解放前，由於長期封建統治的束縛，帝國主義的掠奪和國民黨反動派的壓迫，使整個國民經濟（包括壓力加工）的發展受到限制。解放後，在黨的英明領導下，壓力加工生產得到空前的迅速發展，特別是在1958年大躍進以來，開始出現很多符合我國特點的新設備、新工藝。生產的發展給理論工作提出了新任務。在學生尚未接觸到各種具體的壓力加工工藝的專門性問題之前，有必要首先熟悉一下各種工藝的共同基礎和普遍規律，也是“金屬壓力加工原理”課程研究的對象。壓力加工的普遍規律是各種壓力加工過程的概括，因此，為闡述問題方便起見，我們先扼要地提一提壓力加工過程的基本特點和內部聯繫。

1) 鍛造和沖壓。鍛造是藉助於自由鍛錘和各種壓力機對金屬施以一定壓力而實現塑性變形的一種工藝過程。其特點是鍛造工具只作直線運動，並且是間歇、斷續地動作。

鍛造的基本工序有：a) 鐵砧；b) 延伸；c) 沖孔；d) 模鍛（圖1）。

沖壓時，工具的運動特性與鍛造類似，所不同的是原材料為板料，而成品是薄殼零件。

2) 拉拔。該過程是將外力加於變形金屬的前端（圖2）。使金屬通過固定模孔實現變形。

3) 挤壓。擠壓過程與拉拔的區別在於：力作用在變形金屬的後端，擠過模孔（圖3），這樣，變形程度便可不受物体本身強度的限制。

4) 軋制。軋制過程是金屬從兩個旋轉的軋輥間通過，金屬在軋輥間之收縮性間隙中被輥軋，使其高度（或斷面）減少，長度增加（圖4）。

變形過程的特點是：金屬是連續的變形過程，沿長度方向各斷面的變形情況相同，這與挤压和拉拔是一致的。

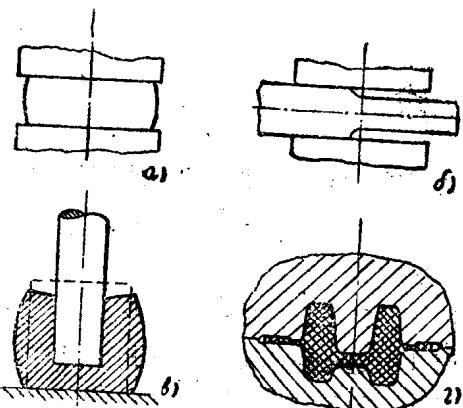


图 1

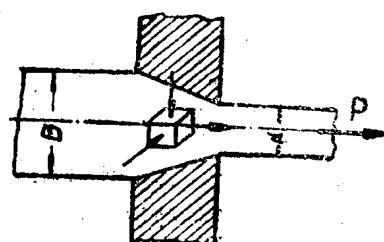


图 2

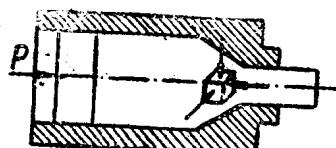


图 3

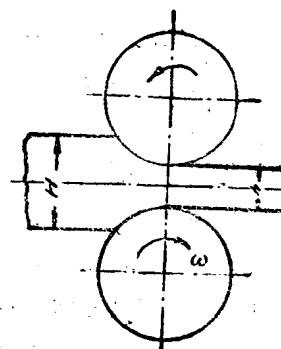


图 4

可見，每一种压力加工过程都包括了相互作用的两个方面，即工具为一方，被加工工件为另一方。两者之間既是对立的（有作用力及变形抗力存在——尽管力的大小及其分布与传递方式各不相同）。又是统一于特定的压力加工过程之中，相互依存。正确地认识其运动规律是有重大意义的。由于工件是直接与满足社会的物质需要（包括品种、数量、精度等）相联系，而这种需要又是不断增长的，因此，可以认为被加工工件，通常总是推动压力加工生产向前发展的积极的活跃的经常起作用的因素。然而，带有质的发展又总是通过工具的变革来实现。即往往在转变的关头，工具又变成矛盾的主要方面。

例如，火车輪軸的生产，最初是用自由鍛的方法，随着社会生产的发展，对其数量、尺寸精度的要求日益提高，便逐步过渡到了用胎模鍛造，继而模鍛，最近苏联又运用三輥橫軋的办法生产。

同时，发展又沿着节约金属和提高生产率的途径进行的。例如，用自由鍛造火车輪軸时，平均每根需金属 560~590 公斤；在水压机上模鍛时需 510~520 公斤；而軋制仅需要 460~470 公斤。这种跳跃式的发展就是通过变革工具来实现的。由此可見，各种压力加工是相互联系的，最后采用何种压力加工方式，須据具体条件而定，絕不能孤立地进行分析和研究。

稍加考察，我們便会发现，尽管工具的种类及工件的形式不一，同时，又在不断地变化和发展，但有其基本属性。压力加工过程中，工具仅产生弹性变形，而工件则产生应有的塑性变形。图5示意表明，工件在压力加工时，工具所受的应力在拉伸曲线上所处的范围，即各种压力加工方式都是获得一定的塑性变形。这种共性乃是作为研究各种压力加工工艺之基础的“金属压力加工原理”課程中存在的客观基础。就是說，“金属压力加工原理”是探讨各种压力加工过程中的塑性变形的共同规律的一门科学，是压力加工工艺的技

术理論基础。而其又以塑性力学，金屬物理等有关的科学研究及生产实践为基础。課程的主要任务是为制訂和創立多快好省的工艺过程提供科学依据，具体地说来，将分析以下各个問題：

- 1) 金屬塑性变形时，金屬内部变化規律（变形机构、組織、性能的变化）及提高产品质量的途径。
- 2) 金屬塑性流动特性和如何迅速得到所需几何尺寸工件的主要途径。
- 3) 創造尽可能大的变形程度而不至使金屬破坏（即高强度）的条件。
- 4) 变形力学基础、变形力的确定及减少变形抗力的主要措施。

金屬塑性变形理論是比较年青的科学，本世紀才得到迅速的发展，金屬压力加工原理更加年青，在20世紀30年代，由于压力加工在国民经济中的地位日益重要，才开始設立。但目前尚有很多問題沒有得到統一的、完善的解釋。例如，在分析金屬塑性变形实质时，将金屬視為均匀結晶体，而在处理力学問題时，则将金屬視為連續体。很多人在变形力計算方面进行了細致的工作，誠然，由于种种原因，与实际仍有較大的距离，金屬成形理論亦不充实。与上述两方面有密切联系的摩擦問題研究得亦不够。虽然，近年来塑性变形的物理化学理論有了較大的发展，不仅在揭示塑性变形实质方面具有意义，而且对制訂合理的内部因素（化学成分及其分布、显微組織等）和外部条件（溫度、变形速度、受力方式等）对金屬塑性变形的綜合影响的实际資料仍較貧乏，有的研究結果甚至还相互矛盾。

因此，在学习这门科学时，既要理解基本規律和現象的实质，建立准确的概念；又要避免停止在部分因素和現象上孤立地、片面地理解問題。一刻亦不能忘記，将主要概念及基本規律如何应用于实际。亦只有通过实际的应用，才能认识其本质和彼此相互間的联系。同时还應該注意，由本門科学发展現状所决定的，在闡述及認識所建立的概念和規律时的条件性，以便进一步地推动其发展。

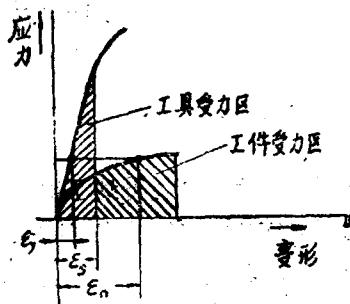


图 5

第一章 金屬塑性变形的实质

§ 1 金屬的构造

近年来原子学說得到了很大的进展。一般地讲来，原子是处于热运动的状态中。此种运动的速度及特点即决定了物质組成的状态。在气体状态中，原子在空間的位置是杂乱而无秩序的，并且以高速度运动。原子間互相撞击，排斥力占优势。在一定溫度及压力的条件下，原子的运动速度降低，彼此之間的排斥力漸趋减小，即产生了液体状态。当溫度繼續降低，原子的运动速度更趋于緩慢，到达一定限度时，即产生了固体状态。

在固体和液体之間有一个非常明显地，而且非常严格重要的分界綫。这个严格的分界綫就是：在空間中原子呈有規律性和周期性的分布，这就是所謂結晶物体的根本特性。不过在自然界中也可以遇到非結晶的固体。例如：玻璃、松香、树脂等，在实质上它們是过度冷却的液体。它們的原子是处于不稳定的平衡状态，在空中的排列也是沒有一定的規律，所以它們也不具有結晶物体的一般特性。

关于晶体生成過程的理論另有專門文献來探討，此处不詳加叙述。

結晶体的主要标志为：

- 1) 有平面或直棱的存在；
- 2) 有不等的方向性，即異向性；
- 3) 有内部結構的規律性。

在金屬晶格的結点上，存在的并不是中性原子，而是带正电荷的离子。在金屬晶格中所有的价电子組合在一起形成統一的电子系統。通常金屬都处于异号电荷間的吸引力及同号电荷間的排斥力之平衡状态中，因之即构成整个晶格（即帶电的离子系統及电子系統）的稳定。由近代物理知識可知，此时原子仍圍繞其稳定作振动而不是絕對的靜止。

有秩序、有規律排列的晶格，原子之間的距离为一定。在保持此种距离的情况下，它們之間相互作用的能量为最小。

晶格的位能与原子間距离有关。

$$u = -\frac{A}{r^m} + \frac{B}{r^n} \quad (1-1)$$

式中 u ——位能；

A 和 B ——决定于物质成分的常数；

r ——原子間距离；

m 和 n ——决定于晶格形式的常数。对于金屬來說 $m = 1$, $n = 3$ 。

我們取位能方程式的一阶导数：

$$\frac{du}{dr} = \frac{A \cdot m}{r^{m+1}} - \frac{B \cdot n}{r^{n+1}} \circ \quad (1-2)$$

$\frac{du}{dr}$ 的物理意义为：用 $\frac{du}{dr}$ 决定內力的大小，也就是强制原子离开其原来稳定位置的力。

上式中第一項代表吸引力，第二項代表排斥力。

由物理中大家都知道，当沒有內力时，对于某物体在某溫度下原子間距离为一常数，此常数为晶格常数。

用 r_0 表示此值。

r_0 ——正常原子間距离。如果沒有內力时，显然

$$\frac{du}{dr} = 0; \quad 0 = \frac{A \cdot m}{r^{m+1}} - \frac{B \cdot n}{r^{n+1}};$$

即

$$\frac{A \cdot m}{r^{m+1}} = \frac{B \cdot n}{r^{n+1}}.$$

也就是说原子間的吸引力和排斥力处于平衡状态。

$\frac{du}{dr} = 0$ 的物理意义为：当沒有內力时物体的位能为一最小值

$$u_{MNH} = -\frac{A}{r_0^m} + \frac{B}{r_0^n}. \quad (1-3)$$

物体的位能升高时，按照第 (1-1) 和 (1-3) 式原子間的距离也要发生变化，也就是说改变原子的位置，则 $r_0 \neq r$ ，因此 $\frac{du}{dr} \neq 0$ 。也就是呈现了內力。

晶距之单位以 Å 表示之。 $1 \text{ Å} = 10^{-8}$ 厘米。

如一般結晶学中所指出，金屬的原子晶格有以下几种型式：*a*) 面心立方晶格，*b*) 体心立方晶格，*c*) 六方晶格，*d*) 四面体晶格，*e*) 斜方六面体晶格。

屬面心立方晶格的金屬有鋁、鈣、γ 鐵、β 鉻、α 錫、銅、鎢、鉑、銀、釔、白金、黃金、鉻等。

屬体心立方晶格的金屬有鋰、鉀、釩、鉻、鉻、α 鐵、β 鐵、鉬、鉑、鎢等。

屬六方体晶格的金屬有鉻、鎂、鈦、α 鉻、鋅、鉻、釔、鎢、α 鋯、鎢等。

屬四面体晶格的金屬有白錫和銦等。

屬斜方六面体晶格的金屬有鉻和鎢等。

但是，无论在自然的条件下、或在生产实践中，我們都不可能获得物理——机械性能完全一致的絕對純金屬，沒有例外。所有工业上用的金屬都是包括了一些可溶的和不可溶的其他組成的合金。这样，在工业上所用的金屬就反映不出結晶体的标志。相反地，大多数的物理——机械性能試驗指出；工业用金屬是具有等方向性的。原因为金屬是多晶体，也就是由大量不同方向性的結晶体的堆集，单个晶粒虽然具有方向性，但多晶体所显示出的就在各方向上都一致了。近来实验証明，每个单晶或晶粒是由嵌鑲块所組成，其大小約为 $10^{-4} \sim 10^{-6}$ 厘米。相邻的嵌鑲块其角約为 $10^\circ \sim 20^\circ$ 。另外由于結晶过程的影响，所以晶粒的外形也是不規則的，同时晶粒的格子結構中也有不完善的缺陷（即位錯）存在。

S 2 彈性变形与塑性变形

物体受力（外力，內力）时，并保持自己的完整性条件下，其微粒的相对位移的总和称之为变形。

变形的几何特性为物体个别部分的形状以及物体的外部形状的改变。

在变形的过程中，据外力数值的变化，可以把变形分为負荷变形及卸荷变形。負荷变形即增加荷重时产生的变形。卸荷变形即荷重减少时所产生的变形。

按变形的物理特性，可以分为彈性变形及塑性变形。

假如作用于物体的作用力被取消后，物体又恢复到原始的形状与大小，则此变形称为弹性变形。

金属弹性变形的产生是由于原子离开自己的平衡位置，而晶格的距离发生变化的结果。产生弹性变形时，晶格中原子移动的距离是小于晶距的。

弹性变形时，物体的密度及体积均发生变化。例如处于100公斤/毫米³的流体压力下，对于钢，体积减小近0.6%；对于铜，体积减小1.3%。在弹性形变时，物体的温度也发生变化，例如：在拉伸时温度降低，而塑压时温度升高。

在弹性变形范围内，如物体的负荷变形，卸荷变形，以及再一次新负荷变形三种情况下的应力——变形曲线完全重合时，则此种物体称为绝对弹性物体。

金属并不具有绝对的弹性。在弹性理论中，金属才被视为是绝对弹性的。

假如作用于物体的外力被取消后，物体不能恢复到原始的形状和大小则此变形被称为塑性变形。

用压力加工的方法来生产工件，就是靠塑性变形来实现的。在塑性变形时不仅改变了物体的外形也改变了其本身所具有的机械性能和物理化学性能。

塑性变形是靠原子相对移动至新的稳定位置来实现的。此移动距离往往超过了晶格中原子间距。更确切地说原子已失去恢复至原始状态的能力。

在塑性变形时，由外力所引起的总变形中既包含有塑性部分也包含有当外力去除后而消失的弹性部分。

§ 3 单晶体的冷塑性变形

所有金属都是由单个晶粒所组成的多晶体。要想研究多晶体塑性变形的实质，首先必须研究单晶体的塑性变形过程。实验也证明了：当外力作用于多晶体金属时，多晶体的单个晶粒的塑性变形与单晶的塑性变形类似。单晶体与构成多晶体的单个晶粒同样是由原子晶格整齐排列而组成的。

实验研究结果指出，单晶体的冷塑性变形可以通过滑动作用（或称传播作用）及双晶作用来实现。

滑动变形机构的近似概念可用一付纸牌推错来形象。

通常滑动发生于具有一定方向的平面上。此平面称之为滑动平面。一般滑动平面是原子密度最大的平面而滑动方向是沿着原子密度最大的即具有最小原子间距的方向。这是因为这时滑动所遇到的阻力最小的缘故。例如对于面心立方晶格，滑动平面通常为八面体平面〔111〕，滑移方向为〔101〕；对于六方晶格滑动平面通常为其基面〔001〕而滑动方向为对角线方向〔100〕。

温度对可能产生滑动的晶面影响很大。例如对密集六方晶格而言，室温下的滑动平面为基面〔001〕而当温度达200°C时，除基面外〔1011〕及〔1012〕晶面亦可能产生滑动。

滑动是在切应力的作用下，单晶体的某些部分沿着一定的结晶平面在一定的方向上产生相对平行的移动。每两相邻原子平面上的原子之间的相对位移距离等于晶距的整数倍。

在一定的温度——速度条件下，对一定的金属来说，当切应力达到一定值时，滑动即开始产生。使得塑性滑动产生的切应力叫做临界切应力，其数值与滑动平面及外力间方位