

目 录

引言.....	1
第一章 静力学基础.....	2
§ 1-1 静力学的基本概念.....	2
§ 1-2 静力学公理.....	3
§ 1-3 约束和约束反力.....	5
§ 1-4 受力图.....	9
思考题	13
习题	13
第二章 平面汇交力系.....	17
§ 2-1 平面汇交力系合成与平衡的几何法.....	17
§ 2-2 平面汇交力系合成与平衡的解析法.....	19
思考题	25
习题	26
第三章 力矩和平面力偶理论.....	30
§ 3-1 力矩的概念及其计算.....	30
§ 3-2 力偶的概念及其性质.....	32
§ 3-3 平面力偶系的合成与平衡.....	34
思考题	37
习题	38
第四章 平面任意力系.....	41
§ 4-1 力的平移定理.....	42
§ 4-2 平面任意力系向一点简化.....	42
*§ 4-3 简化结果的讨论 合力矩定理.....	45
§ 4-4 平面任意力系的平衡条件.....	46
§ 4-5 平面平行力系的平衡方程.....	50
§ 4-6 物体系统的平衡 静定与静不定问题的概念.....	52
*§ 4-7 平面桁架.....	57

思考题	61
习题	62
第五章 摩擦.....	69
§5-1 滑动摩擦.....	69
§5-2 摩擦角与自锁现象.....	71
§5-3 考虑摩擦时的平衡问题.....	73
§5-4 滚动摩擦的概念.....	76
思考题	78
习题	79
第六章 空间力系 重心.....	82
§6-1 力在直角坐标轴上的投影.....	82
§6-2 力对轴的矩.....	84
§6-3 空间任意力系的平衡方程.....	86
§6-4 重心.....	92
思考题	100
习题	100
附录 习题答案.....	105

引　　言

物体在空间的位置随时间的改变称为机械运动。它是自然界和工程中最常见、最基本的运动。静力学是研究物体受力作用时平衡规律的科学。所谓平衡是指物体相对于地球保持静止或作匀速直线运动，是运动的特殊状态。

静力学主要研究以下两个问题：

一、力系的简化

力系是作用在物体上的一组力。若作用于同一物体上的两个力系使该物体产生相同的效应，则称这两个力系为等效力系。用一个简单力系等效地替换一个复杂力系，称为力系的简化。应用力系的简化便于分析力系对物体的作用效应，从而导出各种力系的平衡条件。

二、力系的平衡

物体处于平衡状态时，作用在物体上的力系所需满足的条件，称为力系的平衡条件。满足平衡条件的力系称为平衡力系。应用各种力系的平衡条件，可以解决许多工程实际问题。

静力学对研究动力学和材料力学，都有重要的作用，因此，静力学不仅可解决工程实际问题，而且是学习后续课程的基础。

第一章 静力学基础

§ 1-1 静力学的基本概念

一、刚体的概念

在力的作用下不变形的物体称为刚体。刚体在力的作用下，其内任意两点的距离永不改变，这是刚体的几何描述。实际上任何物体在力的作用下都要产生变形，仅仅当物体的变形很小，对问题的研究影响不大时，才可以把物体视为刚体。相反，当物体的变形起主要作用时，就不能把物体抽象为刚体。

二、力的概念

人们在推拉物体时，看到物体的运动状态发生改变，同时感到自己在“出力”。当用手拉弹簧时，弹簧产生伸长变形。人们在生活和生产实践中经过长期的观察和分析，逐步建立了力的科学概念：力是物体间的相互机械作用，这种作用使物体的运动状态或形状发生改变。力对物体作用所产生的效果称为力的效应。力使物体运动状态发生改变的效应，称为力的外效应；力使物体产生变形的效应，称为力的内效应。

实践表明，力对物体的效应决定于三个要素：(1) 力的大小；(2) 力的方向；(3) 力的作用点。力的三要素通常用一个有向线段表示，如图1-1所示。线段的长度表示力的大小；线段的方位加上箭头表示力的方向；线段的起点A或终点B表示力的作用点。由此可知，力是一个有大小、有方向的量，故力是向量，通常用黑体字表示，例如用 \mathbf{F} 表示力，而 F 仅表示力的大小。在我国法定计量单位中，力的

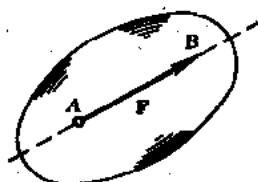


图 1-1

单位是 N 或 kN。

§ 1-2 静力学公理

在静力学中，那些已为实践反复证实而被认为不需证明的真理，称为静力学公理。它们是静力学的理论基础。

公理一（二力平衡公理） 作用于刚体的二个力，其平衡的充分和必要的条件是：此二力的大小相等，方向相反，作用在一条直线上。

如图 1-2 所示的刚体，在 M_1 和 M_2 两点分别作用有 F_1 和 F_2 两个力，满足二力平衡条件，则刚体处于平衡状态。在两个力作用下并处于平衡的物体称为二力体。由二力平衡条件，两个力的作用线必在它们作用点的连接直线上。



图 1-2

必须注意，对于变形体来说，二力平衡条件只是必要的，而不是充分的。例如，绳索的两端受等值、反向、共线的两个拉力时处于平衡状态，但如受等值、反向、共线的两个压力就不平衡了。

公理二（加减平衡力系公理） 在作用于刚体的任一个力系上，加上或减去一个平衡力系，不改变原力系对刚体的作用效应。

此公理也不适用于变形体，请读者以实例分析。

推论一（力的可传性原理） 作用于刚体上某点的力，可以沿其作用线移到刚体内任一点，而不改变该力对刚体的效应（证明略）。

例如，将作用于图 1-3 中小车 A 点的力 F 沿其作用线移动到

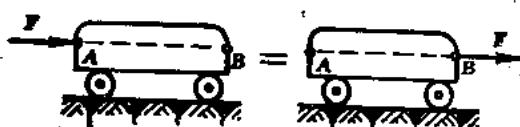


图 1-3

B 点, 力 F 对小车的效应不变, 即推车和拉车的效果一样。这很容易从实践中得到证实。

考虑到力的可传性, 作用于刚体上的力的三要素可改为大小、方向和作用线。力的可传性原理只适用于刚体, 而不适用于变形体。假如力沿其作用线移动, 将改变变形体内部的受力和变形情况。例如, 橡胶棒在力 F_1 和 F_2 的作用下产生拉伸变形(图 1-4 a), 如将力 F_1 移到 B 点, 力 F_2 移到 A 点, 则橡胶棒将产生压缩变形(图 1-4 b)。

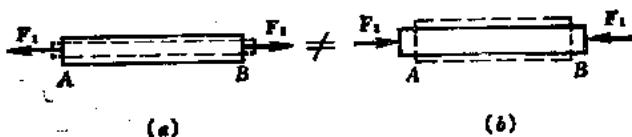


图 1-4

公理三 (力的平行四边形法则) 作用于物体同一点上的二个力可以合成为一个合力。合力的作用点仍在该点, 其大小和方向由以两分力为邻边的平行四边形的对角线确定。

这种合成方法, 也就是矢量加法, 即合力是两分力的矢量和。可表示为

$$R = F_1 + F_2 \quad (1-1)$$

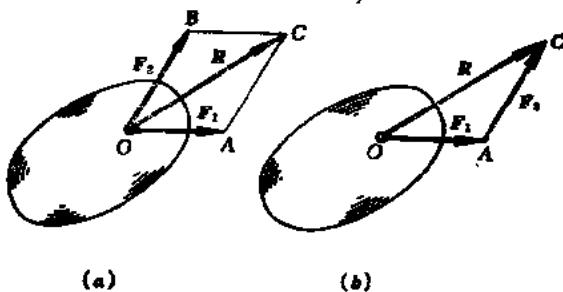


图 1-5

如图 1-5a 所示, 以作用于 O 点的二力 F_1 、 F_2 的力矢 \vec{OA} 、 \vec{OB} 为边做成平行四边形 $OACB$, 则对角线 \vec{OC} 就代表合力矢 R 。显然, 只作出力三角形 OAC (图 1-5b), 也可求得合力 R , 这种方法称为力三角形法则。

推论二 (三力平衡汇交定理) 当刚体受同一平面内三个不平行力的作用而平衡时, 此三力的作用线必汇交于一点。

证明: 设有同平面内的 3 个不平行力 F_1 、 F_2 和 F_3 , 分别作用在刚体上的 A、B、C 三点

(图 1-6), 并保持平衡。根据力的可传性, 将力 F_1 和 F_2 移到汇交点 O, 再应用力的平行四边形法则, 得合力 R_{12} , 则力 F_3 应与 R_{12} 平衡。由二力平衡条件, F_3 和 R_{12} 必须共线, 所以力 F_3 必定通过力 F_1 和 F_2 的交点 O。

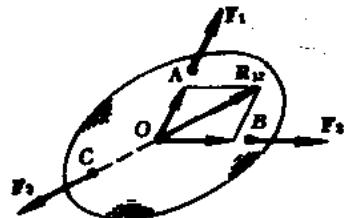


图 1-6

公理四 (作用和反作用定律) 两物体间的相互作用力, 总是大小相等, 方向相反, 作用线沿同一直线。

§ 1-3 约束和约束反力

可以在空间任意运动的物体称为自由体, 如飞行中的火箭、飞机等。在空间运动受到阻碍的物体称为非自由体。对非自由体的某些运动起限制作用的周围物体称为约束。例如, 火车受到钢轨的限制只能沿着预定的轨道行驶, 显然, 火车是非自由体, 钢轨是约束。又如用绳子将重 W 的球挂在天花板上, 球受到绳的约束而不能落下(图 1-7 a), 这里, 球是非自由体, 绳是约束。

非自由体与约束间在接触点存在着着力的相互作用。当力作用于非自由体时, 非自由体必定通过接触点将该力作用于约束。与此同时, 约束必定对非自由体作用一反作用力。这个约束施予非

自由体的反作用力,称为约束反力,也称约束力。

约束反力的方向总是与该约束所能限制的物体的运动方向相反,这一准则可用来确定约束反力的方向或作用线的位置。

通常把作用于物体的许多力分为约束反力和主动力两类。主动力的大小和方向是预先给定的,如重力、风力、油压力等等。约束反力是一种被动力,它依赖于主动力,其大小和方向取决于约束的类型和主动力的情况,由平衡条件确定。

下面介绍几种工程上常见的约束类型。

1. 柔索约束

由绳、胶带、链条等构成的约束,称为柔索约束。柔索不可压缩,只能承受拉力,因此柔索对物体的约束反力,只能是沿柔索方向的拉力,背向物体,作用在连接点,通常用 T 表示,约束反力的画法如图 1-7 和图 1-8 所示。

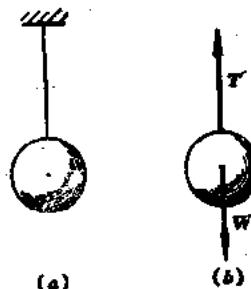


图 1-7

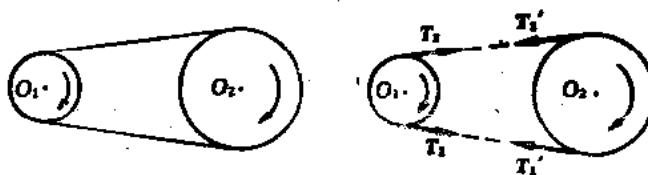


图 1-8

2. 光滑接触面约束

如约束与物体的接触表面均十分光滑,其摩擦可略去不计,就可看成光滑接触面约束。这类约束只限制物体沿接触面在接触点的公法线方向进入约束内部。因此,光滑接触面约束对物体的约

束反力沿接触面在接触点的公法线方向，指向物体，作用在接触点，通常用 N 表示（图 1-9）。

3. 光滑圆柱形铰链约束

这类约束有多种形式，现分述如下：

（1）圆柱形铰链约束

圆柱形铰链是由销钉 C 将两个有相同孔径的构件 A 、 B 联接而成（图 1-10 a），其示意图如图 1-10 b 所示。

构件 A 、 B 只能绕销钉 C 的

轴线相对于销钉转动，但不能相对移动。为研究方便，在分析受力时，可假设销钉 C 留在其中任一构件例如 A 的销孔中，于是铰链约束便简化为构件 B 和销钉 C 彼此以光滑的圆柱面相接触。根据光滑接触面约束的性质，销钉 C 对构件 B 的约束反力 N 必定沿接触点 K 的公法线方向，指向构件 B （图 1-10 c）。但是， K 点的位置随着构件 B 所受的主动力的方向不同而变化，单从约束的构造无法确定 K 点的位置，因此，约束反力 N 的方向也无法确定。这种方向无法确定的约束反力，通常用通过铰链中心的两个正交分力 X 、 Y 表示（图 1-10 d）。

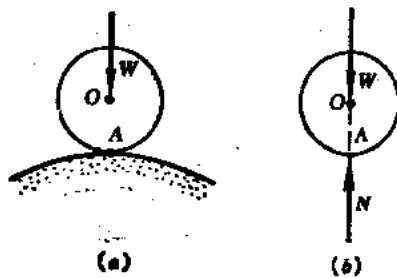


图 1-9

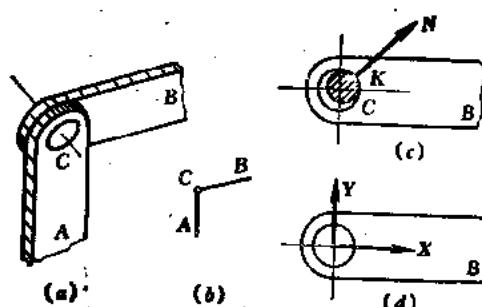


图 1-10

(2) 固定铰链支座

如将光滑圆柱形铰链中的构件 A 固定，则形成固定铰链支座，简称固定支座（图 1-11 a），图 1-11 b 为其示意图。与光滑圆柱形铰链一样，这种约束的约束反力也是通过支座中心的两个正交分力 X 和 Y （图 1-11 c）。

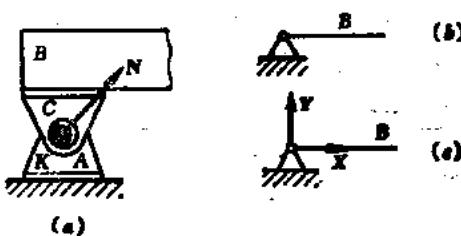


图 1-11

图 1-12 a 中所示的滑动轴承，若略去摩擦，则轴与轴承可以看成光滑面接触。因此滑动轴承对轴的约束反力与固定支座相同，通常也用通过支座中心的两个正交分力 X 、 Y 表示（图 1-12 b）。

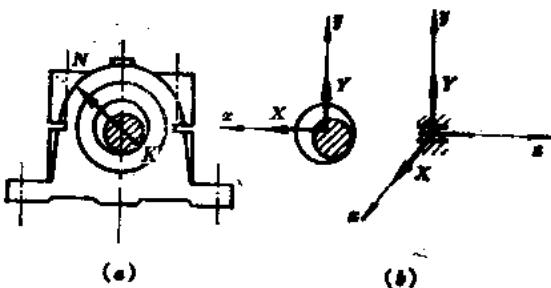


图 1-12

(3) 可动铰链支座

如果在固定支座与支承面之间装上辊轴，则成为可动铰链支座，简称可动支座，如图 1-13 a 所示。图 1-13 b 是其示意图，桥梁

等结构中常采用这种约束。由于沿滚轴滚动方向可视为光滑，约束反力在该方向的分力为零，故可动支座的约束反力沿支承面的法线方向，通过支座中心(图 1-13 c)。

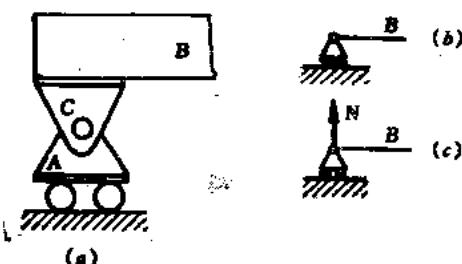


图 1-13

§ 1-4 受 力 图

解决静力学问题，首先要明确研究对象，分析它受哪些力作用，并确定每个力的作用点和方向。这个分析过程，称为物体的受力分析。受力分析主要包括两个步骤：

1. 取分离体 根据问题的不同要求确定研究对象，将它从周围相连接的物体中分离出来，这个物体称为分离体。在取分离体时，约束物体被解除后，必须在接触点上用约束反力来代替。

2. 画受力图 取出分离体后，首先画出分离体的图形，并画上作用于分离体的主动力和全部的约束反力，这种图形称为受力图。正确地画受力图是解决问题的关键。画受力图时，一般不应随便移动力的作用点的位置，以便为以后学习材料力学课程打下良好的基础。

有些问题需要以若干个物体组成的系统为研究对象，这时必须注意区分外力和内力。所谓外力是指系统外的物体作用于系统中各物体的力；而内力则指系统内部物体间相互作用的力。必须指出，内力和外力的区分不是绝对的，而是随着研究范围的改变而转化。由于内力总是成对出现的，它们对整体系统的作用效应相

互抵消，不产生作用，所以在取整体系统为研究对象时，不必考虑内力，在其受力图上不画内力。



图 1-14

例 1-1 重 W 的汽车停在斜坡上由拖车牵引(图 1-14 a)。如牵引绳和滑轮的质量及摩擦都忽略不计，试作汽车的受力图。

解 (1) 取汽车为研究对象，并单独画出其简图。

(2) 画主动力。汽车所受的主动力有汽车的重力 W 。

(3) 画约束反力。撤去 A 、 B 、 D 三处的约束，用相应的约束反力代替。由于不计摩擦， A 、 B 两处均为光滑表面接触。在 A 处，斜坡对汽车的约束反力 N_A 沿过接触点 A 的公法线，指向轮心；在 B 处，斜坡对汽车的约束反力 N_B 沿过接触点 B 的公法线，指向轮心。在 D 点，绳对汽车的约束反力为拉力 T_D 。

汽车的受力图如图 1-14 b 所示。

例 1-2 起重机的水平梁 AB 的 A 端以铰链固定， B 端用拉

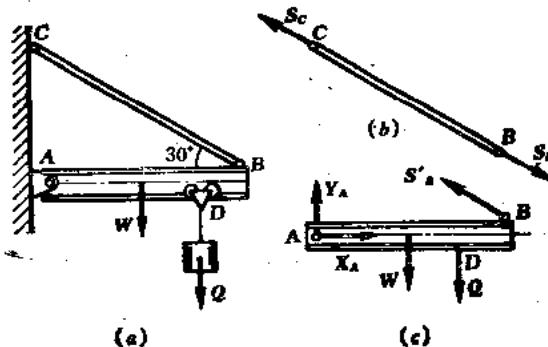


图 1-15



杆 BC 拉住, 如图 1-15 a 所示。已知梁重 W , 载荷 Q , 试画出拉杆 BC 、水平梁 AB 的受力图。

解 (1) 先分析杆 BC 的受力情况

取杆 BC 为研究对象, 由于杆两端均为光滑圆柱形铰链, 故杆的两端各受一约束反力 S_b 和 S_c 的作用, 这种杆件称为二力杆。根据二力平衡公理, 此两约束反力必大小相等、方向相反, 且作用于 AB 直线上。画其受力图(图 1-15 b)。

(2) 再分析水平梁 AB 的受力情况

取梁 AB 为研究对象, 并单独画出其图形。梁 AB 所受的主动力有重力 W 和载荷 Q 。去掉约束, 在 A 处为光滑铰链, 它对梁的约束反力为两个正交分力 X_A 和 Y_A ; 在 B 处梁 AB 受到拉杆 BC 对它的约束反力 S'_b 的作用, 由作用和反作用定律知 S_b 和 S'_b 反向、共线。梁 AB 的受力图如图 1-15 c 所示。

例 1-3 三铰拱桥由左右两拱铰接而成(图 1-16 a), 设各拱自重不计, 在拱 AC 上作用有载荷 P 。试分别画出 AC 和 BC 的受力图。

解 (1) 先分析拱 BC 的受力情况

由于拱 BC 的自重不计, 且只在 B 、 C 两处受铰链约束, 因此拱 BC 为二力构件。在铰链 B 、 C 处分别受 S_b 和 S_c 两力的作用, 且它们反向、共线。画出其受力图(图 1-16 b)。

(2) 再分析拱 AC 的受力情况

取拱 AC 为研究对象, 单独画出其简图。拱 AC 所受的主动力有载荷 P ; 去掉约束后, 在 A 处为固定支座, 其约束反力为两正交分力 X_A 和 Y_A ; 在 C 处, 铰 C 对拱 AC 的约束反力为 S'_c , 由作用和反作用定律, S'_c 和 S_c 反向共线。拱 AC 的受力图如图 1-16 c 所示。

进一步分析可知, 由于拱 AC 在 P 、 S'_c 和 X_A 、 Y_A 的合力 R_A 的作用下平衡, 根据三力平衡汇交定理, 可确定约束反力 R_A 的方向。由力 P 和 S'_c 的作用线得交点 D , 当拱平衡时, 反力

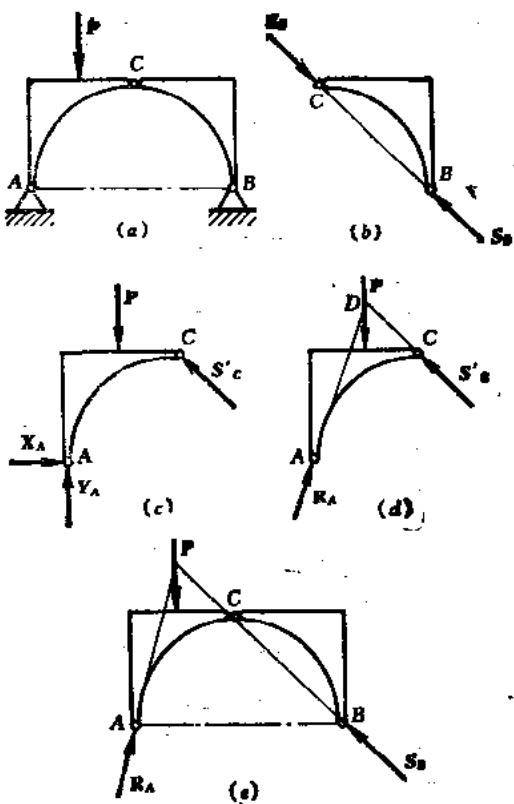


图 1-16

R_A 的作用线必通过 D 点 (图 1-16d), R_A 的指向以后由平衡条件确定。

(3) 最后分析整个系统的受力情况

取整个系统为研究对象, S'_c 和 S_c 均为内力, 不必画出, 只需画出固定支座 A 、 B 对系统的约束反力 R_A 、 S_b 和载荷 P 。其受力图如图 1-16 e 所示。

综合以上例题, 可归纳出画受力图应注意的事项:

(1) 认真分析题目中的结构或机构是由几个物体所组成, 它们之间以什么方式相联系, 每个约束属于哪种类型。

(2) 明确研究对象,它可以是一个物体,也可能是由几个物体构成的局部系统或整个系统。

(3) 在画受力图时,应注意不要多画力,也不能少画力,每画一个力要弄清施力体;明确研究对象与周围哪些物体有联系,在连接处必有约束反力。不能凭主观臆想画约束反力,必须严格按约束类型画,不然就会画错力。

(4) 注意作用力和反作用力之间的关系,妥善运用三力平衡汇交定理。

思 考 题

1-1 “分力一定小于合力”。这种说法对否?为什么?试举例说明。

1-2 二力平衡条件与作用和反作用定律都是说二力等值、反向、共线,二者有何区别?试举例说明。

1-3 什么叫二力体?分析二力体受力时与它的形状有无关系?

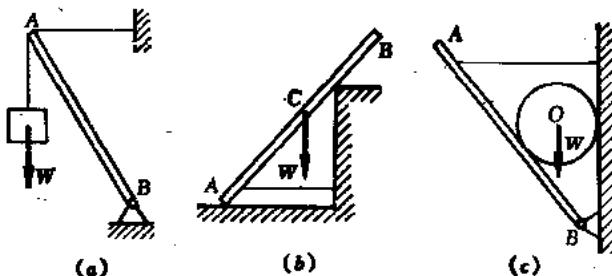
1-4 说明下列式子的意义和区别:

(1) $F_1 = F_2$, (2) $F_1 = F_2$, (3) 力 F_1 等于力 F_2 。

1-5 已知作用在物体上的两个力具有同一作用点,其大小分别是 $F_1 = 100\text{N}$, $F_2 = 200\text{N}$ 。试问能否求出它们合力的大小?为什么?什么情况下,这两个力的合力的大小为 100N ?它们的合力的大小能否超过 300N ?又它们合力的大小能否小于 100N ?

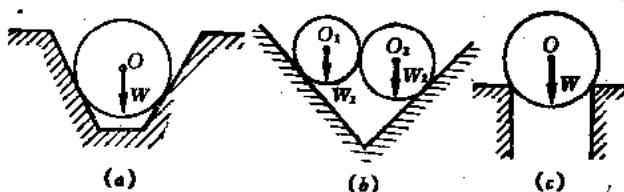
习 题

1-1 画出图中所示 AB 杆的受力图,未画重力的重量不计。



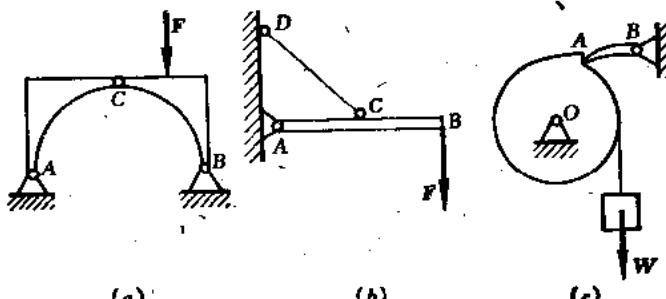
题 1-1 图

1-2 画出图中所示各物体的受力图。设各接触面皆为光滑面。



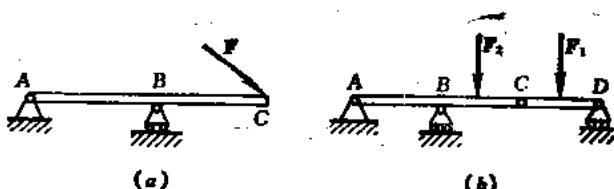
题 1-2 图

1-3 画出图中所示有字符标注物体的受力图。设各接触面皆为光滑，不计自重。



题 1-3 图

1-4 画出各梁的受力图，不计自重。



题 1-4 图

1-5 画出图中所示有字符标注物体的受力图及整个系统的受力图，摩擦不计。

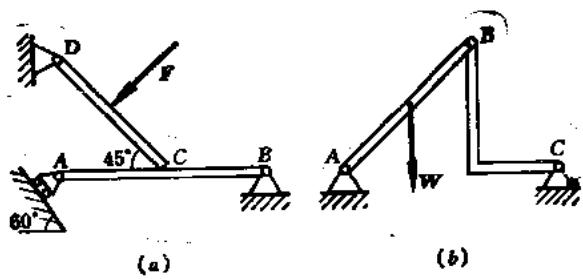


图 1-5

1-6 画出图中所示每个标注字符物体的受力图。设各接触面均为光滑面,未画重力的物体重量不计。

