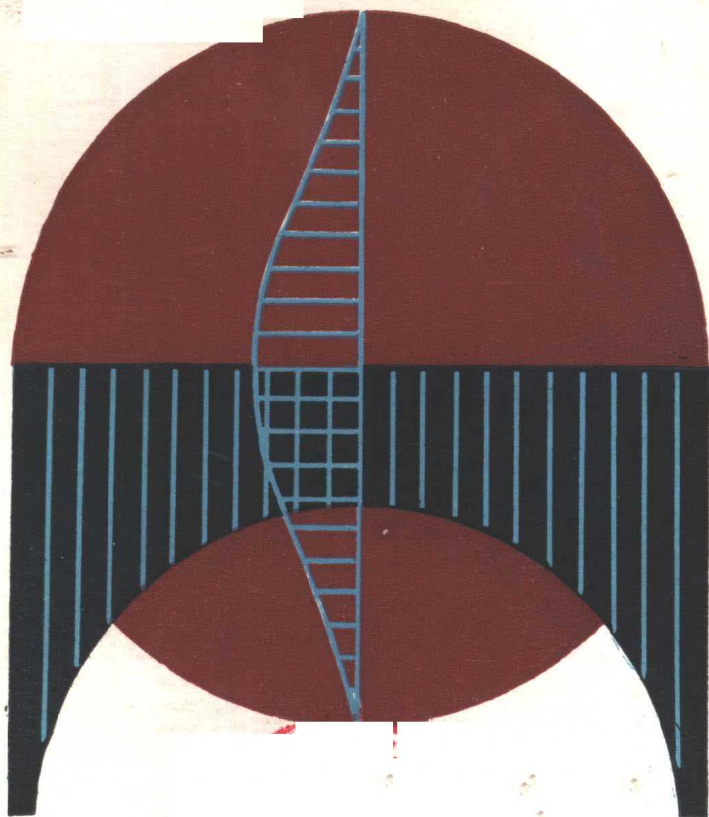


ZUIXIN JIANZHU JIEGOU LIXUE



最新建筑结构力学

〔日〕 小幡守 著

煤炭工业出版社

最新建筑结构力学

〔日〕小幡守 著
冷锦文 曾纪勇 译

煤炭工业出版社

内 容 提 要

本书是作者在普通结构力学基础之上进一步编著而成的。它阐述了异形框架的解法,包括用D值法求解、利用建立刚域概念分析框架,以及结构的矩阵解法与差分分析法;对抗震墙的计算、骨架的弹塑性分析和结构振动计算等也作了叙述;同时还介绍了弹性力学中某些平面问题的分析和有限元法。书中附有习题及习题解答,便于读者自学。

该书是日本最新结构力学(I)的续篇,为了便于读者阅读,书中涉及(I)中某些内容,译者加了详细附注,可使读者不必阅读(I)而直接阅读本书。

本书可供从事结构设计、教学与研究人员参考,也可供对结构力学有兴趣而从事建筑结构技术工作的广大读者阅读。

书中第1、2、3、4、8、10各章由曾纪勇同志翻译,第5、6、7、9各章由冷锦文同志翻译。

责任编辑:张 文 山

小 幡 守

最新建筑学シリーズ 4

最新建筑构造力学 I

1978年 第1版

森北出版株式会社 东京 1978年3月1日

*

最新建筑结构力学

〔日〕小幡守 著

冷锦文 曾纪勇 译

*

煤炭工业出版社 出版

(北京安定门外和平北路16号)

煤炭工业出版社印刷厂 印刷

新华书店北京发行所 发行

*

开本 $850 \times 1168^{1/4}$, 印张 $10^{3/4}$, 插页 1

字数 281 千字 印数 1—20,120

1983年 6 月第 1 版 1983年 6 月第 1 次印刷

书号 15035·2548 定价 1.40 元

序

本书收集在结构力学(I)中未能叙述的许多内容,是迄今为止著者迫于需要而学到的东西,其对象也是对结构力学开始发生兴趣的各位学者。本书所阐述的内容,虽然未必合适,但通过本书可以使人知道,即便是使用烦琐的数学方法,本质上也只不过是反复使之满足力的平衡条件与变形连续条件。各章分析法的推导,是已经叙述过的结构力学基本事项的应用例子,通过对这些问题的理解,可以加深对结构力学的认识,进一步提高对其他问题处理能力,如果能这样,著者将感到不胜荣幸。

此外,第6章以下各章内容都是超出本书篇幅的问题,本书只不过作个导引,需要深入研究这方面问题的各位学者,请分别参考有关专门著作。

著 者 1978年

目 录

第1章 绪 论	1
§ 1-1 概述	1
§ 1-2 多元一次联立方程式的解法	1
(1) 直接法	1
(2) 渐近法	7
§ 1-3 矩阵法	11
(1) 有关矩阵法	11
(2) 矩阵的符号	11
(3) 矩阵运算	15
§ 1-4 差分法	17
(1) 关于差分法	17
(2) 三项差分方程式的解法	21
第2章 异形框架的分析	28
§ 2-1 概述	28
§ 2-2 弦转角间的关系	28
§ 2-3 剪力方程式	36
§ 2-4 异形框架的渐近解法	46
§ 2-5 用D值法计算异形框架	49
习题	52
第3章 考虑刚域、弯曲、剪切变形和 截面变化的框架解法	54
§ 3-1 概述	54
§ 3-2 关于刚域	55
§ 3-3 考虑刚域、弯曲和剪切变形的挠角法基本方程式	57
(1) 简支梁的杆端转角	57
(2) 挠角法基本方程式	62
§ 3-4 变截面杆件的挠角法基本方程式	64
(1) 简支梁的梁端转角	64

(2) 挠角法基本方程式	69
§ 3-5 框架计算实例	70
习题	77
第 4 章 用矩阵法分析骨架	78
§ 4-1 概述	78
§ 4-2 平面桁架的矩阵分析	80
(1) 杆件的刚度矩阵	80
(2) 中间荷载的等效节点力	83
(3) 座标变换	85
(4) 结构物的整体刚度矩阵	87
(5) 计算例题	88
§ 4-3 平面框架的矩阵分析	95
(1) 杆件的刚度矩阵	95
(2) 中间荷载的等效节点力	99
(3) 座标变换	101
(4) 结构物的整体刚度矩阵	102
(5) 例题	102
习题	107
第 5 章 抗震墙的剪力分配系数	109
§ 5-1 概述	109
§ 5-2 武藤博士的抗震墙分配系数略算法	109
(1) 无开口独立抗震墙	109
(2) 边界效应	116
(3) 有开口的抗震墙	127
§ 5-3 其他方法	128
习题	133
第 6 章 骨架的弹塑性分析	134
§ 6-1 概述	134
§ 6-2 简单桁架的塑性分析及塑性设计	135
(1) 塑性分析	135
(2) 塑性设计	138
§ 6-3 简单梁与框架的塑性分析	140

(1) 弯曲力矩与曲率的关系	140
(2) 简单梁及框架塑性分析	143
(3) 塑性分析法	149
§ 6-4 塑性分析的各种定理及其他	156
习题	158
第 7 章 骨架的振动分析	160
§ 7-1 概述	160
§ 7-2 单质点系的自由振动	162
(1) 非阻尼情况	162
(2) 阻尼情况	164
§ 7-3 多质点系的自由振动	166
(1) 运动方程式及 2 质点系的自由振动	166
(2) 多质点系的固有频率以及振型的数值计算法	175
§ 7-4 简单结构物的强迫振动	179
(1) 单层建筑物情况	179
(2) 两层建筑物情况	183
(3) 反应谱以及振型分析	185
习题	189
第 8 章 平面应力与平面应变问题的分析	190
§ 8-1 概述	190
§ 8-2 基本方程式	191
(1) 对直角坐标系的方程式	191
(2) 对极坐标系的方程式	198
§ 8-3 实例分析	205
(1) 长方形壁板的分析	205
(2) 悬臂壁板的分析	208
(3) 圆筒的分析	212
(4) 圆板的分析	214
§ 8-4 用差分法分析	217
习题	224
第 9 章 平板分析	226
§ 9-1 概述	226

§ 9-2 基本方程式	226
(1) 用直角坐标系求解	226
(2) 用极坐标求解	236
§ 9-3 实例分析	241
(1) 边界条件	241
(2) 承受均布荷载的周边简支矩形板的分析	241
(3) 2 对边简支、另 2 对边任意支承的任意矩形板的分析	244
(4) 圆板的对称弯曲	246
§ 9-4 应用差分法的近似解法	248
(1) 概述	248
(2) 将式子差分化	248
(3) 实例分析	251
习题	255
第10章 有限元法	256
§ 10-1 概述	256
§ 10-2 平面应力问题的分析	259
(1) 单元的特性	259
(2) 三角形单元的刚度矩阵	263
§ 10-3 实例分析	270
§ 10-4 结果分析	274
习题	280
习题解答	282
附注一 渐近法	818
附注二 挠角法	325
附注三 层方程式及有节点移动的矩形框架分析	328
附注四 直角变位图	331
附注五 D 值法	333

第1章 绪 论

§ 1-1 概 述

在结构力学-I●中, 含有数值计算法的解法, 是用具体例子进行阐述的。由于数值计算法比较烦琐, 因而本书将要研究的内容多数用电子计算机求解。为此, 在本书中主要叙述如何用结构力学“力的平衡”和“变形连续”的基本条件来解决更复杂的问题, 以及如何建立数值计算法的基本方程式。

建立解法、推导方程式, 这是结构力学的范畴。但是, 在实际中必须求得某种形式的数值解。如能利用电子计算机, 那是比较理想的, 也许利用这样的优越条件有困难, 然而, 懂得这些数值解法会给我们带来许多方便。因此, 在绪论中把与本书关系较大的多元一次联立方程 (Simultaneous equations)、矩阵法 (matrix method) 以及用于微分方程近似计算的数值方法-差方法 (finite difference method), 综合论述如下。

§ 1-2 多元一次联立方程式的解法

(1) 直接法

只存在一组解的一次联立方程式, 用直接法求解时, 在理论上可以得到严密解。但是, 在数值计算过程中, 由于舍入的误差, 那就不一定必然会得到严密的解。一般说, 元素愈多误差愈大。

(a) 克莱姆法 (Cramer's rule) 把要求解的联立方程式列出如下:

● 最新建筑结构力学 (I), 小幡守著, 森北出版株式会社出版——译者。

$$\left. \begin{aligned} a_{11}x_1 + a_{12}x_2 + \cdots + a_{1i}x_i + \cdots + a_{1n}x_n &= b_1 \\ a_{21}x_1 + a_{22}x_2 + \cdots + a_{2i}x_i + \cdots + a_{2n}x_n &= b_2 \\ \vdots &\vdots \\ a_{i1}x_1 + a_{i2}x_2 + \cdots + a_{ii}x_i + \cdots + a_{in}x_n &= b_i \\ \vdots &\vdots \\ a_{n1}x_1 + a_{n2}x_2 + \cdots + a_{ni}x_i + \cdots + a_{nn}x_n &= b_n \end{aligned} \right\} \quad (1-1)$$

本法是用计算下面的行列式来求上式的解。

$$x_i = \frac{\begin{vmatrix} a_{11} & a_{12} & \cdots & a_{1i-1} & b_1 & a_{1i+1} & \cdots & a_{1n} \\ a_{21} & a_{22} & \cdots & a_{2i-1} & b_2 & a_{2i+1} & \cdots & a_{2n} \\ \vdots & \vdots & & \vdots & \vdots & \vdots & & \vdots \\ a_{n1} & a_{n2} & \cdots & a_{ni-1} & b_n & a_{ni+1} & \cdots & a_{nn} \end{vmatrix}}{\begin{vmatrix} a_{11} & a_{12} & \cdots & a_{1i} & \cdots & a_{1n} \\ a_{21} & a_{22} & \cdots & a_{2i} & \cdots & a_{2n} \\ \vdots & \vdots & & \vdots & & \vdots \\ a_{n1} & a_{n2} & \cdots & a_{ni} & \cdots & a_{nn} \end{vmatrix}} \quad (1-2)$$

这一方法随着元素的增多，加减乘除的次数也大为增多，并使解题的效率降低，而且容易超过电子计算机的容量，因此，元素多的方程式一般不使用。

在式 (1-2) 中，当分母为 0 时，方程式有一组以上的解，因此，只有当分子和分母不为 0 时，方程式才有一组解。

(b) 克劳特法 (Crout's method) 该方法是用逐次消去法来求解。当解式 (1-1) 时，从第 i 式 ($i=2\sim n$) 减去第 1 式乘以 a_{i1}/a_{11} 之值，这就消去了 x_1 的系数，求得 $x_2\sim x_n$ 的新系数 $(a_{ij})_1$, ($j=2\sim n$) 及 $(b_i)_1$ 。即

$$(a_{ij})_1 = a_{ij} - \frac{a_{i1}}{a_{11}} a_{1j}, \quad (b_i)_1 = b_i - \frac{a_{i1}}{a_{11}} b_1$$

用上式计算，从式 (1-1) 中消掉了第 2 式以下的 x_1 项，得到下面的方程式：

$$\left. \begin{aligned}
 a_{11}x_1 + a_{12}x_2 + \cdots + a_{1i}x_i + \cdots + a_{1n}x_n &= b_1 \\
 0 + (a_{22})_1x_2 + \cdots + (a_{2i})_1x_i + \cdots + (a_{2n})_1x_n &= (b_2)_1 \\
 \vdots & \\
 0 + (a_{i2})_1x_2 + \cdots + (a_{ii})_1x_i + \cdots + (a_{in})_1x_n &= (b_i)_1 \\
 \vdots & \\
 0 + (a_{n2})_1x_2 + \cdots + (a_{ni})_1x_i + \cdots + (a_{nn})_1x_n &= (b_n)_1
 \end{aligned} \right\} \quad (1-3)$$

然后，把式 (1-3) 中，第 3 ~ n 式分别减去第 2 式乘以 $(a_{i2})_1/(a_{22})_1$ 之值， $(i=3 \sim n)$ ，又消去 x_2 项。用同样方法继续消元，则得到下面的方程式：

$$\left. \begin{aligned}
 a_{11}x_1 + a_{12}x_2 + \cdots + a_{1i}x_i + \cdots + a_{1n}x_n &= b_1 \\
 0 + (a_{22})_1x_2 + \cdots + (a_{2i})_1x_i + \cdots + (a_{2n})_1x_n &= (b_2)_1 \\
 \vdots & \\
 0 + 0 + \quad \quad \quad + (a_{i1})_{i-1}x_1 + \cdots + (a_{in})_{i-1}x_n &= (b_i)_{i-1} \\
 \vdots & \\
 0 + 0 + \cdots + 0 + \cdots + (a_{nn})_{n-1}x_n &= (b_n)_{n-1}
 \end{aligned} \right\} \quad (1-4)$$

像上面这样进行消元的方法，叫作前进消元法 (forward substitution)。一个 $n=4$ 的方程式的消元计算，汇总于表 1-1。

表中的系数 $(a_{ij})_k$ 及右边的 $(b_i)_k$ 是按下列式计算的。

$$\left. \begin{aligned}
 (a_{ij})_k &= (a_{ij})_{k-1} - \frac{(a_{ik})_{k-1}(a_{kj})_{k-1}}{(a_{kk})_{k-1}} \\
 (b_i)_k &= (b_i)_{k-1} - \frac{(a_{ik})_{k-1}(b_k)_{k-1}}{(a_{kk})_{k-1}}
 \end{aligned} \right\} \quad (1-5)$$

由式 (1-4) 的第 n 式可求出 x_n ，把求得的 x_n 代入 $n-1$ 式求出 x_{n-1} 。按下面的顺序可依次求出 x_i 。

表 1-1

x_1	x_2	x_3	x_4	荷 重 项
a_{11}	a_{12}	a_{13}	a_{14}	b_1
$\left[(c_2)_0 = \frac{a_{21}}{a_{11}} \right]$	a_{22}	a_{23}	a_{24}	b_2
	$-(c_2)_0 \cdot a_{12}$	$-(c_2)_0 \cdot a_{13}$	$-(c_2)_0 \cdot a_{14}$	$-(c_2)_0 \cdot b_1$
	$(a_{22})_1$	$(a_{23})_1$	$(a_{24})_1$	$(b_2)_1$
a_{31}	a_{32}	a_{33}	a_{34}	b_3
$\left[(c_3)_0 = \frac{a_{31}}{a_{11}} \right]$	$-(c_3)_0 \cdot a_{12}$	$-(c_3)_0 \cdot a_{13}$	$-(c_3)_0 \cdot a_{14}$	$-(c_3)_0 \cdot b_1$
	$(a_{32})_1$	$-(c_3)_1 \cdot (a_{23})_1$	$-(c_3)_1 \cdot (a_{24})_1$	$-(c_3)_1 \cdot (b_2)_1$
	$\left[(c_3)_1 = \frac{(a_{32})_1}{(a_{22})_1} \right]$	$(a_{33})_2$	$(a_{34})_2$	$(b_3)_2$
a_{41}	a_{42}	a_{43}	a_{44}	b_4
$\left[(c_4)_0 = \frac{a_{41}}{a_{11}} \right]$	$-(c_4)_0 \cdot a_{12}$	$-(c_4)_0 \cdot a_{13}$	$-(c_4)_0 \cdot a_{14}$	$(c_4)_0 \cdot b_1$
	$(a_{42})_1$	$-(c_4)_1 \cdot (a_{23})_1$	$-(c_4)_1 \cdot (a_{24})_1$	$-(c_4)_1 \cdot (b_2)_1$
	$\left[(c_4)_1 = \frac{(a_{42})_1}{(a_{22})_1} \right]$	$(a_{43})_2$	$-(c_4)_2 \cdot (a_{24})_2$	$-(c_4)_2 \cdot (b_3)_2$
		$\left[(c_4)_2 = \frac{(a_{43})_2}{(a_{33})_2} \right]$	$(a_{44})_3$	$(b_4)_3$

$$\left. \begin{aligned}
 x_n &= (b_n)_{n-1} / (a_{nn})_{n-1} \\
 &\vdots \\
 x_i &= \left\{ (b_i)_{i-1} - \sum_{j=i+1}^n (a_{ij})_{i-1} x_j \right\} / (a_{ii})_{i-1} \\
 &\vdots \\
 x_1 &= \left\{ b_1 - \sum_{j=2}^n a_{1j} x_j \right\} / a_{11}
 \end{aligned} \right\} \quad (1-6)$$

一般把式 (1-6) 叫做回代阶段。

例如，图1-1所示框架，它的挠角法方程式的求解过程，列于表1-2。

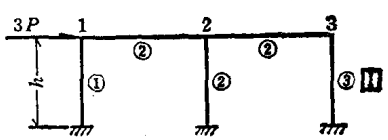


图 1-1

表 1-2

φ_1	φ_2	φ_3	ψ_1	$= (Ph)$
6	2	0	1	0
2 (0.333)	12	2	2	0
	-0.667	0	-0.333	0
	11.333	2	1.667	0
0 (0)	2	10	3	0
	0	0	0	0
	2	-0.353	-0.294	0
	(0.176)	9.647	2.706	0
1 (0.167)	2	3	4	-1
	-0.333	0	-0.167	0
	1.667	-0.294	-0.245	0
	(0.147)	2.706	-0.759	0
		(0.281)	2.829	-1

用回代计算求得 $\psi_1 = -0.353$, $\varphi_3 = 0.099$, $\varphi_2 = 0.034$, $\varphi_1 = 0.047$ 。

经过上面的计算, 方程式变成如下形式:

$$\begin{array}{rcl}
 x_1 + 0 + (a_{13})_2 x_3 + \cdots + (a_{1i})_2 x_i + \cdots + (a_{1n})_2 x_n & = & (b_1)_2 \\
 0 + x_2 + (a_{23})_2 x_3 + \cdots + (a_{2i})_2 x_i + \cdots + (a_{2n})_2 x_n & = & (b_2)_2 \\
 0 + 0 + (a_{33})_2 x_3 + \cdots + (a_{3i})_2 x_i + \cdots + (a_{3n})_2 x_n & = & (b_3)_2 \\
 \vdots & & \vdots \\
 0 + 0 + (a_{i3})_2 x_3 + \cdots + (a_{ii})_2 x_i + \cdots + (a_{in})_2 x_n & = & (b_i)_2 \\
 \vdots & & \vdots \\
 0 + 0 + (a_{n3})_2 x_3 + \cdots + (a_{ni})_2 x_i + \cdots + (a_{nn})_2 x_n & = & (b_n)_2
 \end{array} \quad (1-8)$$

接着, 把上式中第 1 式的 $(a_{13})_2$ 、第 2 式的 $(a_{23})_2$ 、第 4 ~ n 式的 $(a_{i3})_2$ 消去, 再使 $(a_{33})_2 = 1$ 。以下用同样的方法进行计算, 最后得到下面的方程式:

$$\left. \begin{array}{rcl}
 x_1 + 0 + \cdots + 0 + \cdots + 0 & = & (b_1)_n \\
 0 + x_2 + \cdots + 0 + \cdots + 0 & = & (b_2)_n \\
 \vdots & & \vdots \\
 0 + 0 + \cdots + x_1 + \cdots + 0 & = & (b_1)_n \\
 \vdots & & \vdots \\
 0 + 0 + \cdots + 0 + \cdots + x_n & = & (b_n)_n
 \end{array} \right\} \quad (1-9)$$

因而, 不要进行回代计算, 即可求得 $x_i = (b_i)_n$ 。

把以上的计算, 机械地进行下去, 当 $n = 4$ 时, 计算如表 1-3 所示。

使用本法时, 虽增加了计算程序, 但是前进及回代计算的舍入误差积累, 有某种程度的减小, 这是它的优点。表 1-4 所示为图 1-1 的框架的计算结果。

此外, 还有平方根法等不再介绍。

(2) 渐近法 (iteration method or successive approximation method)

关于渐近法^①在结构力学-I 中, 做了概要的叙述, 详细的由

① 见附注一——译者。

表 1-3

a_{11}	a_{21}	a_{31}	a_{41}	1
a_{12}	a_{22}	a_{32}	a_{42}	0
a_{13}	a_{23}	a_{33}	a_{43}	0
a_{14}	a_{24}	a_{34}	a_{44}	0
$-b_1$	$-b_2$	$-b_3$	$-b_4$	0

$(a_{22})_1$	$(a_{32})_1$	$(a_{42})_1$	$-(a_{12})_1$	1
$(a_{23})_1$	$(a_{33})_1$	$(a_{43})_1$	$-(a_{13})_1$	0
$(a_{24})_1$	$(a_{34})_1$	$(a_{44})_1$	$-(a_{14})_1$	0
$-(b_2)_1$	$-(b_3)_1$	$-(b_4)_1$	$(b_1)_1$	0

$(a_{33})_2$	$(a_{43})_2$	$(a_{13})_2$	$-(a_{23})_2$	1
$(a_{34})_2$	$(a_{44})_2$	$(a_{14})_2$	$-(a_{24})_2$	0
$-(b_3)_2$	$-(b_4)_2$	$(b_1)_2$	$(b_2)_2$	0

$(a_{44})_3$	$(a_{14})_3$	$(a_{24})_3$	$(a_{34})_3$	1
$-(b_4)_3$	$(b_1)_3$	$(b_2)_3$	$(b_3)_3$	0

$(b_1)_4$	$(b_2)_4$	$(b_3)_4$	$(b_4)_4$
-----------	-----------	-----------	-----------

$\parallel$
 x_1

$\parallel$
 x_1

$\parallel$
 x_3

$\parallel$
 x_4

表 1-4

6	2	0	1	1
2	12	2	2	0
0	2	10	3	0
1	2	3	4	0
0	0	0	1	0

11.333 ¹⁾	2	1.667	-0.333	1
2 ²⁾	10	3	0	0
1.667 ³⁾	3	3.833	-0.167	0
0 ⁴⁾	0	1	0	0

9.647	2.706	0.059	-0.176	1
2.706	3.588	-0.118	-0.147	0
0	1	0	0	0

2.829	-0.135	-0.098	-0.281	1
1	0	0	0	0

0.047	0.034	0.099	-0.353
-------	-------	-------	--------

$\parallel$
 φ_1

$\parallel$
 φ_2

$\parallel$
 φ_3

$\parallel$
 φ_4

$$1) 12 - \frac{2}{3} \times 2 = 11.333$$

$$2) 2 - \frac{1}{3} \times 0 = 2$$

$$3) 2 - \frac{1}{3} \times 1 = 1.667$$

$$4) 0 - \frac{1}{3} \times 0 = 0$$

专门书籍来介绍。作为研究它的收敛性公式，见下式：

$$\beta = \sqrt{\left\{ \sum_{i=1}^n \sum_{j=1}^n \left(\frac{a_{ij}}{a_{ii}} \right)^2 \right\} - n} < 1 \quad (1-10)$$

式中 a_{ij} ——方程式的 i 行 j 列的系数；

n ——元数。

上式 β 比 1 小的愈多愈容易收敛。

而且可导出下面的公式：

$$Q = \sum_{i=1}^n \left(\sum_{j=1}^n a_{ij} x_j \right) x_i > 0 \quad (1-11)$$

一次联立方程式的系数群是对称的，欲求的 x_i 值如不是全部为 0，则无论为何值，当用上式计算的值为正时，重复计算即可求得解。

例如，用克莱姆法解表 1-5 的方程式，得 $x_1 = -1$ 、 $x_2 = 0.8$ 、 $x_3 = 0.8$ ，但是用渐近法计算，计算值的变化如表 1-6，是不收敛的。用式 (1-10) 来验算这一方程式，得 $\beta = 7.62$ 。再用式 (1-11) 计算 Q ，当 $x_1 = 1$ 、 $x_2 = 2$ 、 $x_3 = 3$ 时， $Q = 88$ ，当 $x_1 = 1$ 、 $x_2 = 2$ 、 $x_3 = -3$ 时， $Q = -44$ ，因而可见它是不满足收敛条件的。

表 1-5

x_1	x_2	x_3	= (荷重项)
1	2	3	-3
2	1	4	-2
3	4	1	-1

像上面这种情况，按以下方式，可转换为能够收敛的方程式。

$$a_{ij}' = \sum_{k=1}^n a_{ki} a_{kj}, \quad b_i' = \sum_{k=1}^n a_{ki} b_k \quad (1-12)$$

若把上式的 a_{ij}' 作为系数，令其右边为 b_i' ，则方程式的系数群满足式 (1-11)，计算值收敛，可以得到解。把它用于表 1-5