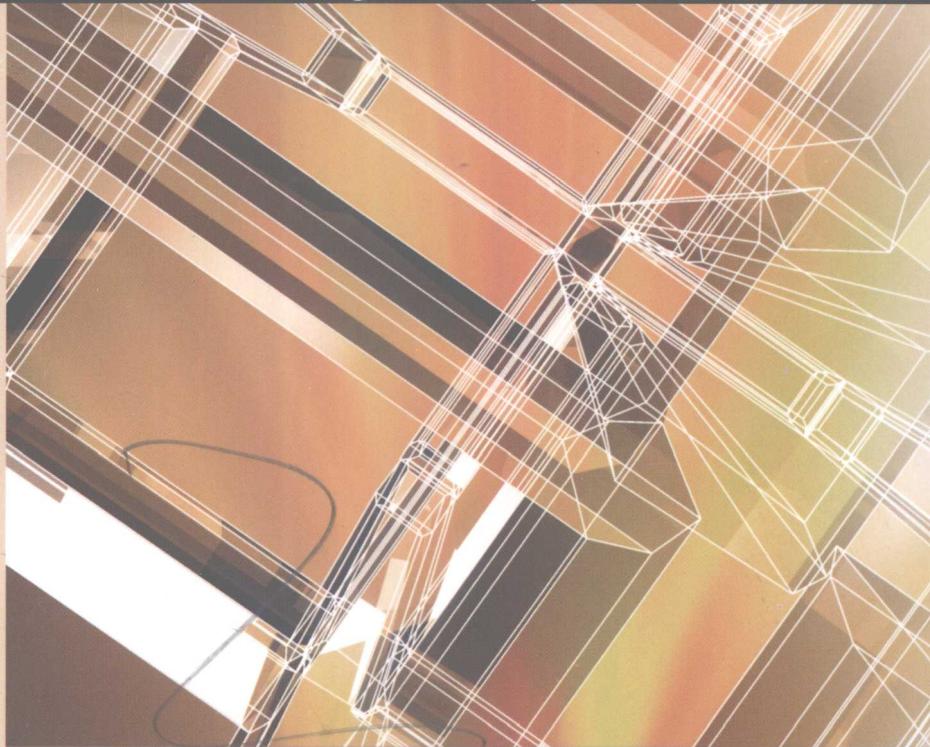




刘德顺 李夕兵 朱萍玉 著

冲击机械动力学与反演设计

Dynamics and Inverse Design of Impact Machines



科学出版社
www.sciencep.com

(TH-0274.0101)



科学出版社

联系电话：010-64017506

E-mail: wufanjie@mail.sciencep.com

销售分类建议：机械、矿业、土木

ISBN 978-7-03-020075-4

9 787030 200754 >

定 价：35.00 元

2007

TH113/27

2007

冲击机械动力学与反演设计

Dynamics and Inverse Design of Impact Machines

刘德顺 李夕兵 朱萍玉 著

科学出版社

北京

内 容 简 介

本书论述了冲击机械系统波动力学理论和反演设计方法。主要内容有：冲击机械系统波动力学建模方法、理论基础和试验技术，冲锤与杆撞击应力波及其传播，冲击机械系统动力学分析与数值模拟，反演设计研究，冲锤反演设计，应力波传播部件反演设计，冲击激励反演设计，冲击部件的强度设计，环境友好型全水压凿岩机。

本书可供机械工程、矿业工程、土木工程等领域从事冲击机械、机械动力学和设计方法学研究的科研人员、工程技术人员和大专院校的教师、学生参考。

图书在版编目 (CIP) 数据

冲击机械动力学与反演设计 = Dynamics and Inverse Design of Impact Machines / 刘德顺, 李夕兵, 朱萍玉著. —北京: 科学出版社, 2008

ISBN 978-7-03-020075-4

I. 冲… II. ①刘… ②李… ③朱… III. 冲击 (力学) - 机械学: 动力学 IV. TH113

中国版本图书馆 CIP 数据核字 (2007) 第 154785 号

责任编辑: 吴凡洁 吴伶伶 / 责任校对: 包志虹

责任印制: 刘士平 / 封面设计: 耕者设计工作室

科学出版社出版

北京东黄城根北街 16 号

邮政编码: 100717

<http://www.sciencep.com>

深海印刷有限责任公司 印刷

科学出版社发行 各地新华书店经销

*

2007 年 12 月第 一 版 开本: B5 (720×1000)

2007 年 12 月第一次印刷 印张: 13 3/4

印数: 1—2 500 字数: 252 000

定价: 35.00 元

(如有印装质量问题, 我社负责调换<明辉>)

前　　言

撞击是人类最早利用的自然现象之一。根据撞击原理设计的冲击机械，能产生峰值极大的力脉冲，具有输出能量密度大、结构紧凑等优点，特别适宜于要求实现工作对象的位移、变形和破坏等作业，因而在矿业工程、土木工程和制造工程领域得到广泛应用。

冲击机械是一类特殊的机械，它是以应力波的形式进行能量传递的。这就决定了它不能像处理一般机械一样应用静力学、运动学和刚体动力学去阐述其工作原理。冲击机械原理属于弹性体动力学问题，而且这一弹性动力学问题不宜用振动的方法去解决，而必须用波动的方法才能精确地描述冲击机械系统的能量传递过程。也就是说，冲击机械系统动力学有别于一般的机械系统动力学。关于冲击机械系统动力学的研究至今虽已有 100 余年的历史，但在过去很长一段时间里，冲击机械系统动力学问题仅仅作为波动力学理论中的一个工程实例而受到力学界的关注，当时的工程界仍采用牛顿碰撞定理解释撞击作业的原理。直到 20 世纪 50 年代末期，冲击机械系统动力学研究才引起工程界的足够兴趣，并在矿业工程、土木工程和制造工程领域开始从机械设计与运行的角度研究冲击机械系统力学问题。

应用波动力学理论分析和模拟冲击机械中应力波产生与传播规律及整机效能属于冲击机械波动力学正问题，而已知产生与传播的应力波来辨识、设计冲击机械则是冲击机械动力学反问题。伴随工程反问题研究和数值计算技术的发展而出现的反演设计始于航空领域的机翼设计和叶栅设计，历经了半个世纪的发展。反演设计以理想的时空分布为目标，直接从时空分布求解机械结构形状尺寸和材料参数，如根据机翼空间上的速度分布设计机翼的形状尺寸。根据应力波产生与传播来设计冲击机械的相关部件既是冲击机械动力学从正问题到反问题研究领域的开拓，又是反演设计方法从空间分布目标到时间分布目标的扩展。虽然有关冲击机械动力学和反演设计研究在近半个世纪得到快速发展，其研究成果也散见于各相关行业的书籍和刊物之中，但这些研究成果大都囿于相关行业工作条件和具体的机械结构，而并未从方法论角度进行总结、梳理和归纳。

本书的研究工作分别得到国家杰出青年科学基金、国家自然科学基金、中国博士后科学基金、国家高新技术研究发展计划（863 计划）的资助。

本书的出版得到了中南大学钟掘院士、古德生院士、刘宝琛院士、杨襄璧教授和赖海辉教授的悉心指导和亲切关怀；同时感谢东北大学闻邦椿院士和哈尔滨工业大学黄文虎院士的热情鼓励与推荐；感谢湖南科技大学彭佑多教授、伍先明

副教授和岳文辉副教授等同事们的合作与支持。

本书出版承蒙湖南科技大学学术著作出版基金资助，特致谢忱。

为应用于不同行业的各类冲击机械动力学和反演设计构建统一的理论框架是一件探索性和综合性很强的工作。虽然本书竭力从方法论的角度来介绍作者和国内外学者的研究成果，以期促进相关学科的发展，并使读者能从中得到某些启示，但限于作者的水平和能力，书中的某些内容还不很成熟，甚至可能存在谬误，祈望读者赐教。

作者

2007年9月

主要符号说明

A ——截面面积, m^2

c ——纵波传播速度, m/s

E ——弹性模量, Pa

E_0 ——冲击能量, J

F ——作用力, N

F_p ——介质塑性极限阻力, N

J_p ——杆底的阻尼系数, $\text{N} \cdot \text{s}/\text{m}^2$

k ——弹簧刚度, N/m

K, K_1 ——介质加载刚度, N/m

K_u ——介质卸载刚度, N/m

L ——杆的长度, m

m ——质量, kg

P ——顺波力, N

Q ——逆波力, N

r ——杆的半径, m

R ——撞击面曲率半径, m

S ——状态向量, $S = [v, F]^\top$

t ——时间, s

T ——应力波持续时间(周期), s

u ——位移, m

u_0 ——击入量, m

v ——速度, m/s

v_0 ——冲锤冲击速度, m/s

W ——功, J

x ——位置坐标, m

Z ——波阻, $\text{N} \cdot \text{s}/\text{m}$

α ——无量纲撞击系数, $\alpha = Z^2 / (mk)$

β ——冲击系统与塑性介质匹配系数, $\beta = F_p / (Zv_0)$

γ ——冲击系统与弹性介质匹配系数, $\gamma = Z^2 / (mK)$

ϵ ——应变(以压应变为正)

ξ ——无量纲阻尼系数, $\xi = J/Z$

η ——效率

μ ——单位长度杆的周边阻尼系数, $\text{Pa} \cdot \text{s}$

ν ——泊松比

σ ——应力(以压应力为正), Pa

ρ ——材料密度, kg/m^3

在本书中,一般采用上标“*”来表示相应变量的无量纲形式;采用下标“h”和“r”来区别冲锤(hammer)和杆(rod)的相应变量。

以上只是列出了书中涉及的主要符号,其他变量的符号及其量纲在相应的章节都有说明。由于书中采用的变量较多,为了尽量保持与国家标准和工程习惯相一致,不得不牺牲全书符号的一致性,因而出现个别符号多次定义的情况。虽然每个符号在赋予新的含义时都作了详尽的说明以免出现混淆,但这却减少不了作者的遗憾。

在力学理论中,一般以拉应力为正。由于冲击机械的受力是以压应力为主,故本书以压应力为正,以便于作图和计算。

目 录

前言

主要符号说明

第1章 绪论	1
1.1 冲击机械概述	1
1.2 古典碰撞理论的局限性	3
1.3 波动力学分析的力学模型	4
1.3.1 基本元件	4
1.3.2 冲击系统	6
1.3.3 工作介质的动力学特性	8
1.3.4 冲击机械系统的性能指标	9
1.4 冲击机械系统动力学研究的简单回顾	9
参考文献	12
第2章 波动力学理论与试验技术	13
2.1 一维弹性杆的波动力学	13
2.1.1 杆中纵波的控制方程	13
2.1.2 波动方程的解析解	15
2.2 波动力学数值分析方法	18
2.2.1 特征线法	19
2.2.2 透反射关系法	21
2.3 冲击机械系统波动力学试验技术	24
2.3.1 冲击试验装置	24
2.3.2 冲击波动力学试验原理	25
2.3.3 动态测试及数据处理系统	28
2.3.4 作用力-位移曲线的测试	30
2.3.5 Nicolet Odyssey 动态信号采集和数据处理系统	33
参考文献	38
第3章 冲锤与杆撞击应力波及其传播研究	40
3.1 等截面冲锤与杆撞击应力波	40
3.1.1 撞击应力波波形函数	40
3.1.2 应力波波形特征分析	42
3.2 冲锤与杆撞击局部变形力学模型	44
3.2.1 线性模型的物理意义	44

3.2.2 撞击弹簧刚度	46
3.3 冲锤与杆间接撞击应力波	48
3.3.1 等截面冲锤	48
3.3.2 刚性冲锤	50
3.4 截面连续变化冲锤与杆撞击的特征线数值计算法	52
3.4.1 数学模型	52
3.4.2 特征线计算方法	53
3.4.3 数值计算程序	55
3.4.4 数值计算结果分析	56
3.5 应力波通过非弹性杆元件的传播	57
参考文献	63
第4章 冲击系统波动力学分析	65
4.1 一元冲击系统的波动力学分析	65
4.1.1 系统的动力学方程	65
4.1.2 塑性介质下的系统动力学分析	67
4.1.3 弹性介质下的系统动力学分析	69
4.1.4 工程应用	70
4.2 二元冲击系统的波动力学分析	71
4.2.1 系统的动力学方程	71
4.2.2 黏塑性介质下的系统动力学分析	72
4.2.3 黏弹性介质下的系统动力学分析	74
4.2.4 工程应用	75
4.3 带弹簧的二元冲击系统波动力学分析	77
4.3.1 塑性介质下的系统动力学分析	77
4.3.2 弹性介质下的系统动力学分析	78
4.3.3 工程应用	79
4.4 冲击系统冲锤回弹的波动力学分析	80
4.4.1 冲锤与杆撞击回弹定性分析	80
4.4.2 冲锤回弹速度计算	81
4.4.3 讨论	84
参考文献	85
第5章 冲击机械系统动态数值模拟	86
5.1 冲击机械系统数值模拟方法	86
5.1.1 数值模拟原理	86
5.1.2 数值模拟程序	91
5.1.3 试验验证与分析	91
5.2 YYG90 液压凿岩机数值模拟	94
5.2.1 冲击系统模型及其参数	94

5.2.2 模拟结果及分析	95
5.2.3 YYG90A 液压凿岩机冲击活塞的改进	97
5.3 D12 简式柴油打桩锤数值模拟研究	99
5.3.1 冲击系统模型及其参数	99
5.3.2 模拟结果及讨论	100
参考文献	102
第6章 反演设计研究进展	103
6.1 引言	103
6.2 反问题的数学描述	104
6.3 反演设计问题	105
6.3.1 反演设计的提法	105
6.3.2 反演设计基本特征	108
6.3.3 反演设计方法	111
6.4 反演设计发展概况	112
参考文献	114
第7章 冲锤应力波反演设计方法及应用	116
7.1 冲锤应力波反演设计方法	116
7.1.1 冲锤与等截面杆撞击数学模型	116
7.1.2 反演计算方法	118
7.1.3 冲锤与变截面杆撞击反演设计	119
7.1.4 反演设计程序	122
7.2 理想应力波和冲锤最优形状研究	122
7.2.1 理想应力波波形	122
7.2.2 冲锤的合理形状	125
7.3 岩石动态性能测试中的合理加载应力波波形及冲锤形状研究	126
7.3.1 理论分析	127
7.3.2 冲锤反演设计	128
7.3.3 小直径 SHPB 试验机及其试验结果	128
7.3.4 大直径 SHPB 试验机及其实验结果	130
参考文献	131
第8章 应力波传播部件反演设计	133
8.1 部件波传播矩阵方程	133
8.1.1 波动状态向量	133
8.1.2 单元的波传播方程	134
8.1.3 部件的波传递矩阵	135
8.2 等透射率部件的动态反演设计原理	137
8.2.1 透射率和反射率定义	137
8.2.2 部件设计反演策略	137

8.3 等透射率部件动态反演设计程序与应用	139
8.3.1 反演设计程序	139
8.3.2 反演设计示例	140
8.4 反演解的分布和误差分析	143
参考文献	145
第 9 章 系统冲击激励宜人化反演设计	146
9.1 引言	146
9.2 提升机绳系激励反演设计	146
9.2.1 关于宜人化冲击激励的确定	146
9.2.2 由绳系响应计算激励的反演设计方法	147
9.2.3 宜人化激励加速度的反演设计与分析	149
9.3 车辆道路线形反演设计	152
9.3.1 缓和竖曲线	152
9.3.2 车辆动力学模型	154
9.3.3 宜人化动力学评价指标	154
9.3.4 反演设计结果	155
参考文献	156
第 10 章 冲击部件的强度设计	157
10.1 冲击部件的受力与失效分析	157
10.1.1 受力分析	157
10.1.2 失效形式分析	161
10.2 冲击部件的应力谱	164
10.2.1 理论应力谱	164
10.2.2 实测应力谱	164
10.2.3 讨论	165
10.3 冲击部件强度设计方法	167
10.3.1 疲劳强度校核	167
10.3.2 可靠性设计	169
10.4 冲击部件疲劳寿命估算	171
10.4.1 高应力低循环次数下的疲劳寿命估算	171
10.4.2 低应力高循环次数下的疲劳寿命估算	172
10.4.3 疲劳裂纹扩展寿命估算	173
10.5 延长冲击部件使用寿命的途径	175
参考文献	176
第 11 章 环境友好型全水压冲击凿岩机	178
11.1 环境友好型全水压凿岩机	178
11.1.1 全水压凿岩机冲击器工作原理和结构	179
11.1.2 全水压凿岩机机头转钎原理和结构	180

11.1.3 全水压凿岩机支撑推进原理和支腿结构	181
11.2 环境友好型全水压支腿式凿岩机设计	182
11.2.1 冲击凿岩机动力学融合概念设计	182
11.2.2 冲击凿岩机动力学融合设计公式	184
11.2.3 冲击凿岩机参数设计计算	186
11.2.4 全水压凿岩机动力学数值模拟	192
11.3 环境友好型全水压凿岩机特殊设计与工艺	194
11.3.1 水介质的特点和存在的问题	194
11.3.2 全水压凿岩机密封设计	195
11.3.3 全水压凿岩机防腐耐磨设计与处理工艺	197
参考文献	198

CONTENTS

PREFACE

NOTATION

CHAPTER 1 INTRODUCTION	1
1. 1 Brief Description of Impact Machines	1
1. 2 Limitation of Newton's Law of Collision	3
1. 3 Wave Mechanics Models of Impact Machines	4
1. 3. 1 Mechanics Elements	4
1. 3. 2 Impact Systems	6
1. 3. 3 Dynamic Characteristics of Mediums	8
1. 3. 4 Performance Indexes of Impact Machines	9
1. 4 Brief Historical Development of Mechanical Impact Dynamics	9
References	12
CHAPTER 2 WAVE MECHANICS AND EXPERIMENTAL TECHNIQUES	13
2. 1 One-dimensional Wave Mechanics in Elastic Rods	13
2. 1. 1 Wave Equation in Elastic Rods	13
2. 1. 2 Analytical Solution to Wave Equation	15
2. 2 Numerically Analytical Methods of Wave Equation	18
2. 2. 1 Method of Characteristics	19
2. 2. 2 Methods of Transmissivity and Reflectivity	21
2. 3 Dynamic Experimental Techniques for Impact Machines	24
2. 3. 1 Experimental Devices of Impact Machines	24
2. 3. 2 Experimental Methods of Impact Machines	25
2. 3. 3 Dynamic Measurement and Data Processing Systems	28
2. 3. 4 Measurement of Force-Displacement Curves	30
2. 3. 5 Measurement System based Nicolet Odyssey Data Acquisition System	33
References	38
CHAPTER 3 STRESS WAVE PRODUCED BY THE IMPACT OF HAMMERS ON RODS AND WAVE PROPAGATION	40
3. 1 Stress Wave Produced by the Impact of a Hammer on a Rod with the Same Cross-section	40
3. 1. 1 Functions of Stress Waveforms	40
3. 1. 2 Analysis of Stress Waveforms	42

3.2 Contact Phenomena Produced by the Impact of a Hammer on a Rod	44
3.2.1 Physical Meaning of Linear Contact Deformation Model	44
3.2.2 Calculation of the Constant of Impact Contact Spring	46
3.3 Stress Wave Produced by Indirect Impact of a Hammer on a Rod	48
3.3.1 Same Cross-section Hammer	48
3.3.2 Rigid Hammer	50
3.4 Numerical Method for the Impact of a Hammer with Progressively Changing Cross-section on a Rod	52
3.4.1 Mathematical Model	52
3.4.2 Characteristic Line Nets	53
3.4.3 Calculation Procedure	55
3.4.4 Analysis of Calculation Results	56
3.5 Wave Propagation through Other Mechanics Elements	57
References	63
CHAPTER 4 WAVE MECHANICS OF MECHANICAL IMPACT SYSTEMS	65
4.1 Wave Mechanics of Impact Systems Involving a Single Rod	65
4.1.1 Dynamics Equation	65
4.1.2 Analysis of the Impact on Plastic Mediums	67
4.1.3 Analysis of the Impact on Elastic Mediums	69
4.1.4 Applications	70
4.2 Wave Mechanics of Impact Systems Involving Two Rods	71
4.2.1 Dynamics Equation	71
4.2.2 Analysis of the Impact on Visco-plastic Mediums	72
4.2.3 Analysis of the Impact on Visco-elastic Mediums	74
4.2.4 Applications	75
4.3 Wave Mechanics of Impact Systems Involving a Hammer, a Rod and a Spring	77
4.3.1 Analysis of the Impact on Plastic Mediums	77
4.3.2 Analysis of the Impact on Elastic Mediums	78
4.3.3 Applications	79
4.4 Theoretical Studies on the Rebound of the Hammers in Impact Systems	80
4.4.1 Analysis of the Rebound of the Hammers	80
4.4.2 Calculation of Rebound Velocity of the Hammer	81
4.4.3 Discussion	84
References	85

CHAPTER 5 NUMERICAL SIMULATION OF DYNAMIC PROCESS OF IMPACT MACHINES	86
5. 1 Numerical Simulation Method of Impact Systems	86
5. 1. 1 Numerical Simulation	86
5. 1. 2 Microcomputer Simulation Program	91
5. 1. 3 Experimental Verification	91
5. 2 Numerical Simulation Studies on YYG90 Hydraulic Rock Drill	94
5. 2. 1 Mechanics Model and Its Parameters	94
5. 2. 2 Analysis of Numerical Simulation Results	95
5. 2. 3 Improvement of the Piston Geometry of YYG90 Hydraulic Rock Drill	97
5. 3 Numerical Simulation Studies on D12 Diesel Pile Hammer	99
5. 3. 1 Mechanics Model and Its Parameters	99
5. 3. 2 Discussion on Numerical Simulation Results	100
References	102
CHAPTER 6 RESEARCH PROGRESS IN INVERSE DESIGN	103
6. 1 Introduction	103
6. 2 Mathematical Description	104
6. 3 Inverse Design Methodology	105
6. 3. 1 Definition of Inverse Design	105
6. 3. 2 Characteristics of Inverse Design	108
6. 3. 3 Approaches of Inverse Design	111
6. 4 Review on Inverse Design	112
References	114
CHAPTER 7 INVERSE DESIGN OF THE HAMMER GEOMETRY BASED ON THE IMPACT STRESS WAVEFORM AND ITS APPLICATIONS	116
7. 1 Inverse Design of the Hammer Geometry from the Impact Stress Waveform	116
7. 1. 1 Mathematical Model of the Impact of the Hammer on the Same Cross-section Rod	116
7. 1. 2 Inverse Design Method	118
7. 1. 3 Inverse Design of the Hammer for the Changing Cross-section Rod	119
7. 1. 4 Inverse Design Procedure	122
7. 2 Studies on Optimal Stress Waveform and Optimal Profile of the Hammer	122
7. 2. 1 Optimization of Stress Waveform	122
7. 2. 2 Study on Optimal Profile of the Hammer	125
7. 3 Studies on Reasonable Loading Waveform and Profile of the Impa-	

ctor in Rock Dynamic Measurement	126
7.3.1 Theoretical Analysis	127
7.3.2 Inverse Design of the Hammer	128
7.3.3 Inverse Design of the Small Diameter SHPB Impactor and Its Experimental Results	128
7.3.4 Inverse Design of the Large Diameter SHPB Impactor and Its Experimental Results	130
References	131

CHAPTER 8 INVERSE DESIGN OF STRESS WAVE PROPAGATION IN THE ELASTIC PARTS 133

8.1 Stress Wave Propagation Equations in the Elastic Parts	133
8.1.1 Wave Vectors	133
8.1.2 Wave Equations	134
8.1.3 Wave Matrix of the Parts	135
8.2 Inverse Design of the Parts with the Same Transmissibility	137
8.2.1 Definition of Transmissibility and Reflectivity	137
8.2.2 Approaches of Inverse Design	137
8.3 Sketch and Examples of Inverse Design	139
8.3.1 Sketch of Inverse Design	139
8.3.2 Examples of Inverse Design	140
8.4 Distribution and Error Analysis of Inverse Design	143
References	145

CHAPTER 9 INVERSE DESIGN OF PLEASANT IMPACT EXCITATION SYSTEMS 146

9.1 Introduction	146
9.2 Inverse Design of the Acceleration Curve of Mine Winder Rope System	146
9.2.1 Determination of Pleasant Impact Excitation	146
9.2.2 Inversion Method from the Response of the Rope System	147
9.2.3 Inverse Design of Pleasant Acceleration Curves	149
9.3 Inverse Design of Transition Vertical Curve for Vehicles	152
9.3.1 Transition Vertical Curves	152
9.3.2 Dynamics Model of Vehcle-road	154
9.3.3 Valuation Index of Safety and Comfort	154
9.3.4 Results of Inverse Design	155
References	156