

高等学校教材

建筑力学 第二分册

材料力学

(第二版)

哈尔滨建筑工程学院

干光瑜 秦惠民 编



高等教育出版社

高等学 校 教 材

建筑力学 第二分册

材 料 力 学

(第二版)

哈尔滨建筑工程学院

干光瑜 秦惠民 编

高等教育出版社

内 容 提 要

本书是哈尔滨建筑工程学院与重庆建筑工程学院合编的建筑力学第二分册《材料力学》的修订版。

本版对第一版内容作了较大的修订和补充。本书内容包括:绪论和基本概念、轴向拉伸和压缩、剪切和联结件、扭转、梁的内力、截面几何性质、梁的应力、梁的变形、能量法计算位移、应力状态和强度理论、组合变形、压杆稳定、动荷载和疲劳计算。每章后均附有习题和答案。

本书适用于建筑学、给水排水、采暖通风、煤气、建筑材料等专业。

本书除供上述专业作教材外,也可供其他有关专业和工程技术人员参考。

(京)112号

高等学校教材

建筑力学 第二分册

材 料 力 学

(第二版)

干光瑜 秦惠民 编

*

高等教育出版社出版

新华书店北京发行所发行

四川省金堂新华印刷厂印装

*

开本 787×1092 1/16 印张 20.75 字数 470 000

1989年3月第2版 1993年3月第5次印刷

印数 67 894—86 416

ISBN 7-04-002894-8/TB·160

定价 6.25 元

第二版前言

本教材是哈尔滨建筑工程学院与重庆建筑工程学院合编的建筑力学第二分册《材料力学》的修订版。

在修订前我们曾专程访问了十余所高等院校,同数十位教师进行了座谈,征求了他们对本书第一版的意见,在此基础上完成了本书第二版的修订。

本版与第一版相比:

(1) 对全书作了普遍的修订,有些章节作了较大的变动;

(2) 普遍增加了例题和习题的数量及深广度;

(3) 考虑到土建类选用少学时材料力学课程的专业比较广,各专业的要求又不尽相同,所以本书补充了一些内容,以便各专业根据需要灵活选用;

(4) 基本内容按1980年原教育部审订的建筑力学大纲(草案)中材料力学(60学时)的要求编写。补充的内容注上“*”号,对“*”号内容的编写尽量做到相对独立。这样,本书可供学时数在60~80范围(不包括实验)的专业使用。

本版由哈尔滨建筑工程学院干光瑜(第二、三、四、十、十一、十三、十四章)和秦惠民(第一、五、六、七、八、九、十二章)修订。其中部分习题答案由陈维奖、哈跃和祝恩淳同志完成。

天津大学苏翼林和清华大学黄晓梅两位同志认真细致地审阅了原稿,提出了许多宝贵的意见,对本书的定稿工作起了很大的作用,在此谨向两位同志表示衷心的感谢。

自第一版出版以来,不少使用过该教材的教师曾提出过各种宝贵意见,在此一并致谢。

限于编者的水平,可能存在许多缺点和不妥之处,敬请广大教师和读者予以批评指正。

编 者

1986·12

目 录

第一章 绪论和基本概念 1	§ 4-8 斜截面上的应力.....79
§ 1-1 材料力学的任务..... 1	§ 4-9 扭转角的计算 刚度条件.....81
§ 1-2 关于变形固体的概念..... 2	* § 4-10 超静定问题.....82
§ 1-3 材料力学采用的基本假设..... 3	* § 4-11 矩形截面杆在自由扭转时的应力 和变形的计算.....84
§ 1-4 内力的概念 截面法..... 4	* § 4-12 圆柱形密圈螺旋弹簧的计算.....87
§ 1-5 应力的概念..... 6	习题.....91
§ 1-6 位移和应变的概念..... 7	第五章 梁的内力96
§ 1-7 构件变形的基本形式..... 8	§ 5-1 工程实际中的弯曲问题.....96
第二章 轴向拉伸和压缩10	§ 5-2 梁的荷载和支座反力.....97
§ 2-1 轴向拉伸、压缩的概念及工程实例.....10	§ 5-3 梁的内力及其求法.....99
§ 2-2 轴力 轴力图.....11	§ 5-4 内力图——剪力图和弯矩图.....103
§ 2-3 横截面上的应力.....14	§ 5-5 弯矩、剪力、荷载集度间的关系.....106
§ 2-4 斜截面上的应力.....17	§ 5-6 叠加法作剪力图和弯矩图.....113
§ 2-5 拉(压)杆的变形.....18	习题.....114
§ 2-6 材料在拉伸、压缩时的力学性质.....22	第六章 截面的几何性质118
§ 2-7 强度计算 容许应力和安全系数.....32	§ 6-1 静矩和形心.....118
§ 2-8 拉伸和压缩超静定问题.....35	§ 6-2 惯性矩和惯性积.....119
* § 2-9 温度应力与装配应力.....40	§ 6-3 惯性矩和惯性积的平行移轴及转轴 公式.....122
* § 2-10 应力集中的概念.....42	§ 6-4 主惯性轴和主惯性矩.....124
* § 2-11 薄壁容器的应力计算.....44	§ 6-5 组合截面惯性矩的计算.....125
习题..... 45	习题.....126
第三章 剪切和联结的实用计算54	第七章 梁的应力及强度计算129
§ 3-1 剪切的概念及工程实例.....54	§ 7-1 梁的正应力.....129
§ 3-2 剪切的实用计算.....55	§ 7-2 梁的正应力强度条件及其应用.....134
§ 3-3 挤压的实用计算.....56	§ 7-3 梁的合理截面形状及变截面梁.....138
* § 3-4 焊接计算.....60	§ 7-4 矩形截面梁的剪应力.....140
习题.....62	§ 7-5 工字形截面及其他形状截面的剪应力.....144
第四章 扭转66	§ 7-6 梁的剪应力强度条件.....146
§ 4-1 扭转的概念及实例.....66	* § 7-7 弯曲中心的概念.....149
§ 4-2 扭矩的计算和扭矩图.....67	习题..... 151
§ 4-3 功率、转速与扭矩之间的关系.....68	第八章 梁的变形155
§ 4-4 薄壁圆管扭转时横截面上的剪应力.....69	§ 8-1 概述.....155
§ 4-5 剪应力互等定律和剪切虎克定律.....71	§ 8-2 梁的挠曲线的近似微分方程式.....156
§ 4-6 实心圆截面杆受扭时横截面上的应力.....72	
§ 4-7 空心圆截面杆的剪应力.....78	

§ 8-3	积分法计算梁的位移	157
§ 8-4	叠加法计算梁的位移	162
* § 8-5	共轭梁法(虚梁法) 计算梁的位移	165
§ 8-6	梁的刚度校核	170
§ 8-7	超静定梁	171
	习题	175
*第九章	计算弹性位移的能量法	180
§ 9-1	引言	180
§ 9-2	外力功与弹性变形能的计算	180
§ 9-3	莫尔积分法计算位移	187
§ 9-4	图乘法	193
* § 9-5	卡氏定理	195
	习题	198
第十章	应力状态和强度理论	203
§ 10-1	应力状态的概念	203
§ 10-2	平面应力状态分析——解析法	205
§ 10-3	主应力、主平面、主剪应力	208
* § 10-4	图解法——应力圆	213
§ 10-5	双向和三向应力状态的虎克定律	218
* § 10-6	体积应变	220
* § 10-7	复杂应力状态下的应变能	221
* § 10-8	主应力迹线的概念	222
§ 10-9	强度理论	224
	习题	231
第十一章	杆件在组合变形时的强度计算	236
§ 11-1	概述	236
§ 11-2	斜弯曲	237
§ 11-3	拉伸(压缩)与弯曲的组合作用	244
§ 11-4	偏心拉伸(压缩) 截面核心	247
§ 11-5	杆在弯曲与扭转共同作用下的强度计算	253

	习题	256
第十二章	压杆稳定	262
§ 12-1	压杆稳定的概念	262
§ 12-2	铰支细长压杆的临界力	263
§ 12-3	其他支承情况下细长压杆的临界力	265
§ 12-4	临界应力 欧拉公式的适用范围	267
§ 12-5	超过比例极限时压杆的临界力 临界应力总图	270
§ 12-6	压杆稳定的实用计算 稳定条件	271
* § 12-7	大柔度杆在小偏心距下的偏心压缩	275
* § 12-8	其他弹性稳定问题简介	277
	习题	278
第十三章	动荷载	282
§ 13-1	概述	282
§ 13-2	杆件作匀加速直线运动时的应力和变形的计算	282
§ 13-3	杆件作匀速转动时的应力计算	285
* § 13-4	冲击时的应力和变形的计算	287
	习题	292
*第十四章	交变应力	297
§ 14-1	交变应力的循环特性	297
§ 14-2	疲劳破坏的概念	298
§ 14-3	疲劳极限及其测定	299
§ 14-4	影响疲劳极限的主要因素	301
§ 14-5	对称循环下的疲劳强度计算	303
§ 14-6	非对称循环下的疲劳极限	305
§ 14-7	非对称循环下的疲劳强度计算	306
§ 14-8	按应力幅计算疲劳强度	308
	习题	310
	主要符号表	311
	附录 型钢表	312

第一章 绪论和基本概念

§ 1-1 材料力学的任务

任何结构物或机械都是由许多构件或零件组成的。

结构物或机械在正常工作情况下,组成它们的各个构件一般都承受一定的力。例如,房屋中的梁要承受楼板传给它的重量;机器中的螺钉当其被拧紧后也要受力。这些重量和力统称为作用在构件上的荷载。

要想使结构物或机械正常地工作,就必须保证组成它们的每个构件在荷载作用下能安全、正常地工作。因此,工程上对所设计的构件,在力学上有一定的要求,这些要求是:

1. 强度要求

所谓强度,是指材料或构件抵抗破坏的能力。强度有高低之分。在一定荷载的作用下,说某种材料的强度高,是指这种材料比较坚固,不易破坏;说某种材料的强度低,则相反,即指这种材料不够坚固,较易于破坏。例如:钢材与木材相比,钢材的强度高于木材。

任何构件都不允许在正常工作情况下破坏,这就要求构件必须具有足够的强度。如果构件的强度不足,它在荷载作用下就要破坏。例如,房屋中的楼板梁,当其强度不足时,在楼板荷载作用下就可能断裂,显然,这是工程上绝不允许的。

2. 刚度要求

任何物体在外力作用下,都要或大或小地产生变形。在工程中,对一构件来说,只满足强度要求是不够的,如果变形过大,也会影响其正常使用。例如,楼板梁在荷载作用下产生的变形过大时,下面的抹灰层就会开裂、脱落;屋面上的檀条变形过大时,就会引起屋面漏水;机床上的轴变形过大时,将影响机床的加工精度等等。因此,在工程中,根据不同的工程用途,对某些构件的变形给予一定的限制,使构件在荷载作用下产生的变形不能超过一定的范围。这就要求构件具有一定的刚度。

所谓刚度,是指构件抵抗变形的能力。刚度有大小之分,说某个构件的刚度大,是指这个构件在荷载作用下不易变形,即抵抗变形的能力强;说某个构件的刚度小,是指这个构件在荷载作用下,较易于变形,即抵抗变形的能力弱。例如,材料、长度均相同而粗细不同的两根杆,在相同荷载作用下,细杆比粗杆容易变形,即表明细杆比粗杆的刚度小。

3. 稳定性要求

有些构件在荷载作用下,其原有形状的平衡可能丧失“稳定性”。例如,受压的细长杆(图 1-1),当压力 P 不太大时,杆可以保持原来直线形状的平衡;当压力增加到超过一定限度时,杆就不能继续保持直线形状,而突然从原来的直线形状变成弯曲形状,这种现象称为丧失稳定或简称

失稳。稳定性要求就是要求这类受压构件不能丧失稳定。

由于构件失稳后将丧失继续承受原设计荷载的能力，所以其后果往往是很严重的。例如，房屋中承重的柱子，如果它过细、过高，就可能由于柱子的失稳而导致整个房屋的倒塌。因此，细长的受压构件，必须保证其具有足够的稳定性。

满足了上述要求，才能保证构件安全地正常工作。

构件的强度、刚度和稳定性将是材料力学所要研究的主要内容。

构件的强度、刚度和稳定性都与所用的材料有关。例如，尺寸和荷载均相同的木杆与钢杆相比，木杆就比钢杆容易变形，也容易破坏，因此，材料力学还要研究材料在荷载作用下表现的力学性质。

材料的力学性质需通过试验来测定。工程中还有些单靠理论分析解决不了的问题，也需借助于实验来解决。因而，在材料力学中，实验研究与理论分析同等重要，都是完成材料力学任务所必须的手段。

综上所述，材料力学的研究对象是构件，研究的主要内容是构件的强度、刚度和稳定性以及材料的力学性质；在材料力学的研究中，既包括理论分析又包括实验。通过材料力学的研究，将为工程中设计安全可靠的构件提供理论基础。

对工程技术人员来说，设计构件时，既要保证构件能安全正常地工作，还应使设计的构件能很好地发挥材料的潜力，以减少材料的消耗。因此，工程技术人员必须掌握一定的材料力学知识，在设计时，运用这些知识去合理地选用材料、选择截面尺寸，使设计的构件既安全可靠又经济合理。

§ 1-2 关于变形固体的概念

在理论力学的静力学中，讨论力系作用下的固体(物体)平衡时，是把固体看成刚体，即不考虑固体形状和尺寸的改变。实际上，自然界中的任何固体在外力作用下，都要或大或小地产生变形，也就是它的形状和尺寸总会有些改变。这些改变，有些可直接观察到，有些则需通过仪器才能测出。

由于固体具有可变形性质，所以又称为变形固体。严格地讲，自然界中的一切固体均属变形固体。

材料力学是研究构件的强度、刚度、稳定等方面问题的，这些问题的研究，都要与构件在荷载作用下产生的变形相联系，因此，固体的可变形性质就成为重要的基本性质之一而不容忽略。也就是说，在材料力学中，研究对象不能再看成是刚体，必须看成为可变形的固体。

变形固体在外力作用下产生的变形，就其变形性质可分为弹性变形与塑性变形。

弹性是指变形固体当外力去掉后能恢复原来形状和尺寸的性质。例如，一个弹簧在拉力作用下要伸长，当拉力不太大时，去掉外力后它仍能恢复原状，这表明弹簧具有弹性。弹性变形是

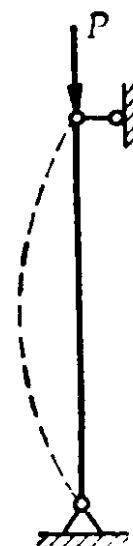


图 1-1

指变形体上的外力去掉后可消失的变形。如果去掉外力后,变形不能全部消失而留有残余,此残余部分就称为塑性变形,也叫做残余变形。

去掉外力后能完全恢复原状的物体称为理想弹性体。

实际上,自然界中并不存在理想弹性体,但由实验得知,常用的工程材料如金属,木材等当外力不超过某一限度时(称弹性阶段),很接近于理想弹性体,这时可将它们看成为理想弹性体;如果外力超过了这一限度,就要产生明显的塑性变形(称弹塑性阶段)。

本书讨论的问题,将限于材料的弹性阶段,即把研究对象——构件看成为理想弹性体。

工程中大多数构件在荷载作用下,其几何尺寸的改变量与构件本身的尺寸相比,常是很微小的,我们称这类变形为“小变形”,与此相反,有些构件在荷载作用下其几何尺寸的改变量可能很大,这类变形称为“大变形”。我们研究的内容将限于小变形范围。由于变形很微小,我们在研究构件的平衡、运动等问题时,就可采用构件变形前的原始尺寸进行计算;在计算中,变形的高次方项也可忽略不计。

§ 1-3 材料力学采用的基本假设

自然界中的物体其性质是多种多样十分复杂的。每门科学只是从某个角度去研究物体性质的某一方面或某几方面。在研究中,常把对所研究问题影响不大的一些次要因素加以忽略,只保留物体的主要性质,这样就可以将复杂的真实物体看成为只具有某些主要性质的理想物体。经过这样的抽象简化,将使研究工作大为简便。在材料力学的研究中,对变形固体作了如下的基本假设:

1. 连续、均匀假设

连续是指材料内部没有空隙,均匀是指材料的性质各处都一样。连续均匀假设即认为物体在其整个体积内毫无空隙地充满了物质,且物体的性质各处都一样。

实践证明,在工程中将构件抽象为连续、均匀的变形体,所得到的计算结果是令人满意的。

由于采用了连续、均匀假设,我们就可以从物体中截取任意微小部分进行研究,并将其结果推广到整个物体;同时,也可以将那些用大尺寸试件在实验中获得的材料性质,用到任何微小部分上去。

2. 各向同性假设

即认为材料沿不同方向具有相同的力学性质。常用的工程材料如钢、塑料、玻璃以及浇注得很好的混凝土等,都可认为是各向同性材料。如果材料沿不同方向具有不同的力学性质,则称为各向异性材料。我们这里所研究的,将主要限于各向同性材料。

由于采用了上述假设,大大便利了理论的研究和计算方法的推导。尽管材料力学所得出的计算方法只具有近似的准确性,但对工程来说,它的精确程度可满足一般的要求。

应该指出:实践是检验真理的标准,任何假设都不应该是主观臆想的,它必须建立在实践的基础上。同时,在假设基础上得出的理论结果,也必须经过实践来验证。

综上所述,在材料力学中,是把研究对象——构件视为连续、均匀、各向同性的可变形固体,而我们所研究的范围,主要限于材料处于弹性阶段,且构件的变形是微小的。

§ 1-4 内力的概念 截面法

如前所述,材料力学研究的对象是构件,对于所研究的构件来说,其它构件(及其它物体)作用于该构件上的力均为外力。

构件在外力作用下,将发生变形,与此同时,构件内部各部分间将产生相互作用力,此相互作用力称为内力。也就是说,材料力学所研究的内力是由外力^①引起的,内力将随外力的变化而变化,外力增大,内力也增大,外力去掉后,内力将随之消失。

显然,构件中的内力是与构件的变形相联系的,内力总是与变形同时产生的。内力作用的趋势则是力图使受力构件恢复原状,内力对变形起抵抗和阻止作用。

在研究构件的强度、刚度等问题时,均与内力这个因素有关,经常需要知道构件在已知外力作用下某一截面(通常是横截面)上的内力值。任一截面上内力值的确定,通常是采用下述的截面法。

图 1-2 a 所示之受力体代表任一受力构件。为了显示和计算某一截面上的内力,可在该截面处用一假想的平面将构件截为两部分并弃掉一部分。将弃掉部分对保留部分的作用以力的形式表示之,此力就是该截面上的内力。由于在基本假设中已假设物体是连续、均匀的变形体,所以内力在截面上也是连续分布的。通常是将截面上的分布内力用位于该截面形心处的合力(简化为主矢和主矩)来代替,尽管内力的合力是未知的,但总可用六个内力分量(视为空间任意力系) N_x, Q_y, Q_z 与 M_x, M_y, M_z 来表示(图 1-2 b)。因构件在外力作用下处于平衡状态,所以截开后的保留部分也应该是平衡的,这样,根据下列两组平衡方程:

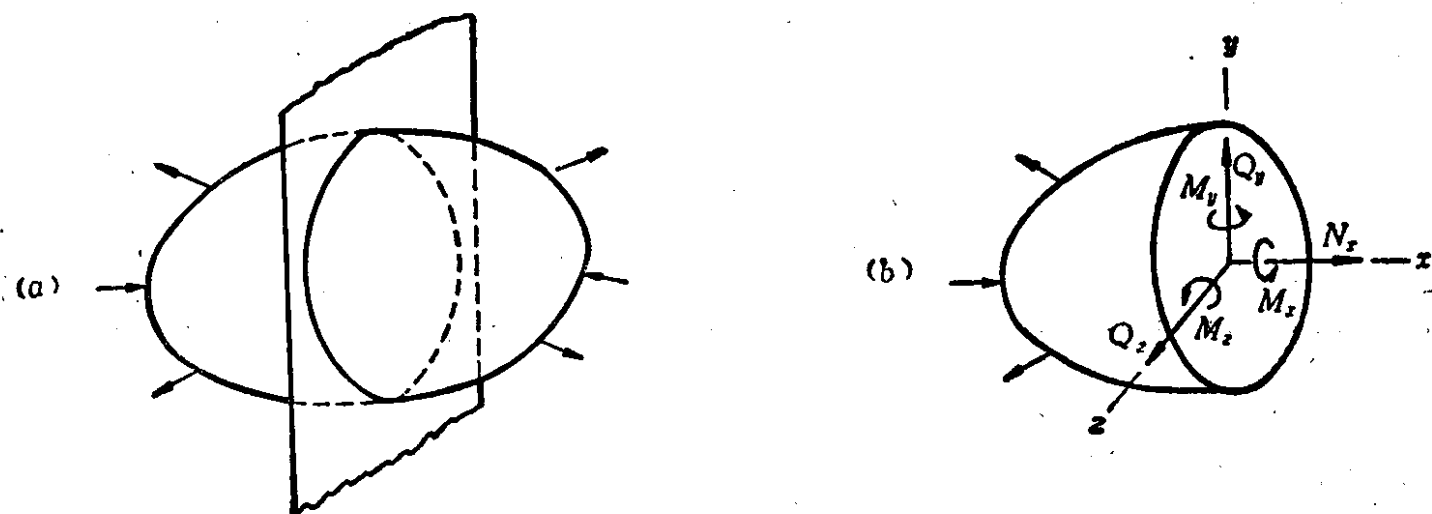


图 1-2

$$\begin{cases} \sum X = 0 \\ \sum Y = 0 \\ \sum Z = 0 \end{cases} \quad \begin{cases} \sum m_x = 0 \\ \sum m_y = 0 \\ \sum m_z = 0 \end{cases}$$

便可求出 N_x, Q_y, Q_z 与 M_x, M_y, M_z 等各内力分量(此时对保留的平衡体来说, $N_x, Q_y, Q_z, M_x, M_y, M_z$ 等均相当于外力)。

^① 确切地说,应该是“外界因素”,因为外界因素既包括外力,也包括诸如温度、支座沉陷(对超静定问题来说)等其它因素。

后面我们讨论的内力就是讨论 N 、 Q 、 M 等内力分量的计算。

截面上的内力并不一定都同时存在上述六个分量,可能只存在其中的一个或几个。例如,图 1-3 a 所示中心受拉杆,其横截面 $m-m$ 上就只存在内力 N (因 $m-m$ 截面上内力是均匀分布的,故其合力为 N),这样,依 $\Sigma X=0$ 便可求得 $N=P$ 。这是最简单的情况,一般随着外载与变形形式的不同,截面上存在的内力分量也不同,这些将在后面的有关章节中进一步详细讨论。

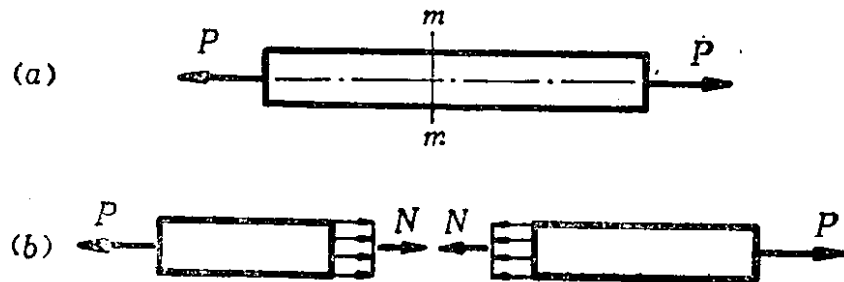


图 1-3

用截面法求内力可归纳为如下步骤:

1. 在求内力的截面处,用一假想的平面将构件截为两部分。
2. 弃掉一部分,留下一部分,并将弃掉部分对保留部分的作用以内力代替之(即暴露出内力)。
3. 考虑保留部分的平衡,由平衡方程来确定内力值。

在第二步进行弃留时,保留哪一部分都可以,因为内力总是成对出现的。位于不同部分上的内力总是等值反向,二者为作用与反作用的关系。

这里需指明一点:在研究内力与变形时,对“等效力系”(如力和力偶沿其作用线和作用面的移动,力的合成、分解及平移等)的应用应该慎重,不能机械地不加分析的任意应用。一个力(或力系)用别的等效力系来代替,虽然对整体平衡没有影响,但对构件的内力与变形来说,则有很大差别。例如图 1-4 所示之受拉杆,当力 P 作用于杆端时(图 1-4 a),整个杆件均受拉,杆的各部分均产生内力与变形。而图 1-4 b 之情况则只是力作用点以上部分受拉,二者的内力与变形显然不同。再如图 1-5 a 中的外力 P 用图 1-5 b 所示之等效力系代替时,杆件变形之不同则更加明显。

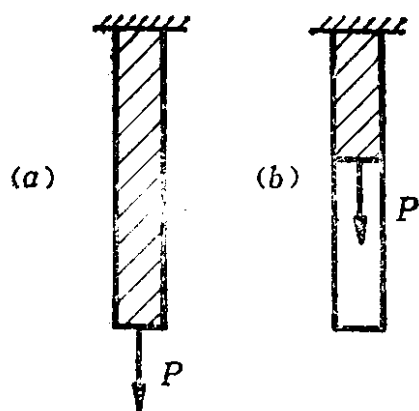


图 1-4

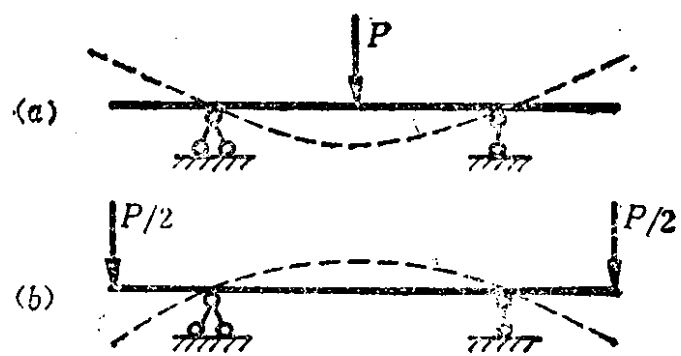


图 1-5

这里只是强调慎重,并非在研究变形体的内力(或变形)时一律不能运用等效力系,而是有时可以应用,有时则不行,应根据研究部位(或对象)、荷载情况及等效力系的形式等具体分析之。

§ 1-5 应力的概念

由前节已知,内力是由外力(或外界因素)引起的,且随外力的增加而增加。对一定尺寸的构件来说,从强度角度看,内力愈大愈危险,当内力达到一定数值时,构件就要破坏。但内力的大小还不能确切地反映一个构件的危险程度,特别是对于不同尺寸的构件,其危险程度更难以通过内力的数值来进行比较。例如图 1-6 所示的两个材料相同而截面面积不同的受拉杆,在相同的拉力 P 的作用下,二杆横截面上的内力相同,但二杆的危险程度却不同,显然细杆比粗杆危险,易于被拉断。因此,研究构件的强度问题只知道截面上的内力是不够的。为了解决强度问题,不仅需要知道构件可能沿哪个截面破坏,而且还需知道哪个点最危险。这样,就需进一步研究内力在截面上各点处的分布情况,因而引入了应力的概念。

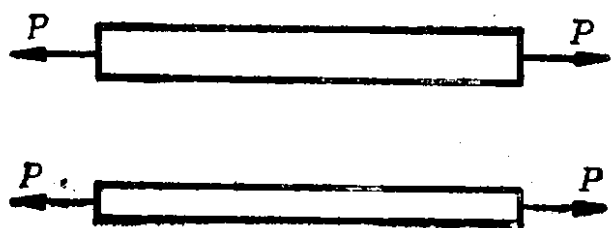


图 1-6

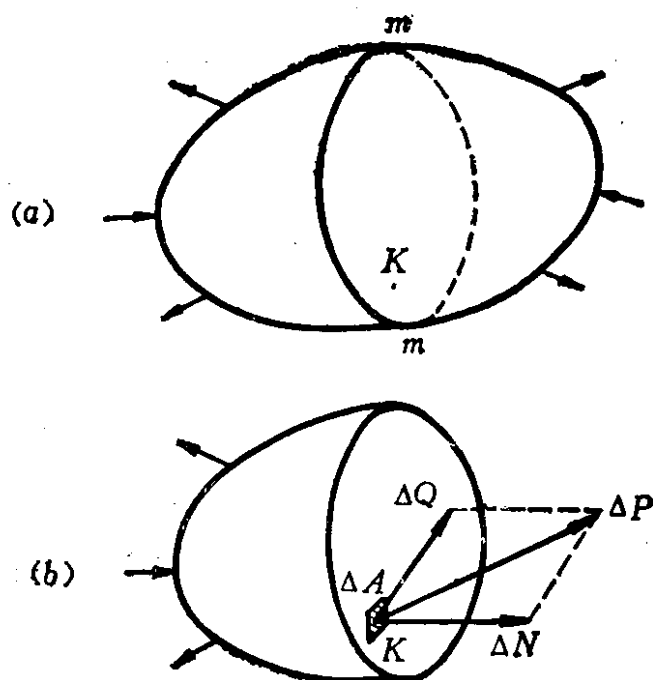


图 1-7

图 1-7a 所示之受力体代表任一受力构件,现研究 $m-m$ 截面上 K 点附近的内力。围绕 K 点在截面上取一小面积 ΔA , 设小面积 ΔA 上的分布内力的合力为 ΔP , $\frac{\Delta P}{\Delta A}$ 则为在 ΔA 范围内单位面积上的内力。我们将 $\frac{\Delta P}{\Delta A}$ 称为小面积 ΔA 上的平均应力,并用 p_m 表示之,即

$$p_m = \frac{\Delta P}{\Delta A}$$

将 ΔP 沿截面的法向与切向分解,得法向与切向分量 ΔN 与 ΔQ 。同理有:

$$\sigma_m = \frac{\Delta N}{\Delta A}$$

$$\tau_m = \frac{\Delta Q}{\Delta A}$$

σ_m 与 τ_m 分别称为小面积 ΔA 上的平均正应力与平均剪应力。

由于截面上内力的分布一般是不均匀的,所以平均应力 p_m 、 σ_m 、 τ_m 等均与所取小面积 ΔA 的大小有关, ΔA 愈小应力就愈接近于实际。为了消除面积 ΔA 大小的影响,取下列极限:

$$\left. \begin{aligned} P &= \lim_{\Delta A \rightarrow 0} \frac{\Delta P}{\Delta A} \\ \sigma &= \lim_{\Delta A \rightarrow 0} \frac{\Delta N}{\Delta A} \\ \tau &= \lim_{\Delta A \rightarrow 0} \frac{\Delta Q}{\Delta A} \end{aligned} \right\} \quad (A)$$

我们称 P 为 K 点的总应力, σ 为 K 点的正应力, τ 为 K 点的剪应力。由式(A)可知, 应力就是内力的集度。

式(A)定义的应力是指 $m-m$ 截面上 K 点的应力, 也就是说, 应力是与“截面”和“点”这两个因素分不开的。一般地说, 构件在外力作用下, 任一截面上不同点的应力值是不同的; 同一点而位于不同截面上的应力值也不相同。因此, 在谈应力时, 必须指明点的位置及应力所在的截面。

有了应力的概念, 就可以进一步分析构件的强度。当知道构件中各点的应力后, 就可以比较不同点的危险程度, 应力愈大就愈危险, 构件的破坏总是从应力最大处开始的。不仅如此, 有了应力的尺度, 还可以比较不同构件的强度。例如, 图 1-6 中的粗细二杆, 细杆之所以比粗杆容易被拉断(在材料相同的条件下), 就是因为在相同荷载作用下, 细杆横截面上的应力大于粗杆横截面上的应力。

由式(A)可知, 应力的量纲为 $\left[\frac{\text{力}}{\text{长度}^2} \right]$, 其单位在国际单位制中为“帕斯卡”。1 帕斯卡 = 1 牛顿/米², 帕斯卡又简称为“帕”, 通常用 Pa 表示。由于帕的单位很小, 材料力学中还常采用“千帕”(kPa)和“兆帕”(MPa), $1\text{kPa} = 10^3\text{Pa}$, $1\text{MPa} = 10^6\text{Pa}$ 。在公制单位制中, 应力的单位为 kg/cm^2 或 kg/mm^2 。

§ 1-6 位移和应变的概念

由第二节已知, 材料力学是研究变形体的, 当构件受外力作用后, 整个构件及构件的每个局部一般都要发生形状与尺寸的改变(图 1-8), 即产生了变形。变形的大小是用位移和应变这两个量来度量的。

位移是指位置的改变, 即构件发生变形后, 构件中各质点及各截面在空间位置上的改变。位移可分为线位移和角位移。在图 1-8 中, 构件上的 A 点于变形后移到了 A' 点, A 与 A' 的连线 AA' 就称为 A 点的线位移。而构件上的平面于变形后所转过的角度则称为角位移。例如, 图 1-8 中的右端面 $m-m$ 于变形后移到了 $m'-m'$ 的位置, 其转过的角度 θ 就是 $m-m$ 面的角位移(或称为转角)。

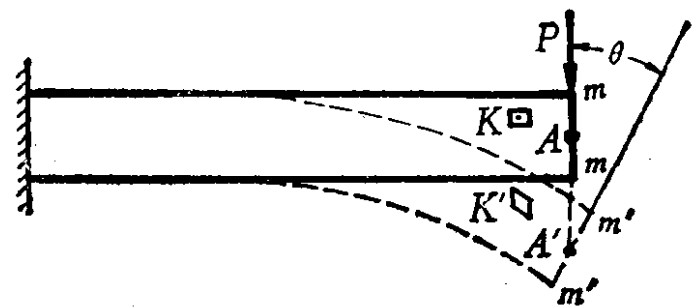


图 1-8

不同点的线位移以及不同截面的角位移一般都是各不相同的, 它们都是位置的函数。

为了说明什么是应变, 我们从图 1-8 示的构件中, 围绕某点 K 截取一微小的直角六面体(图

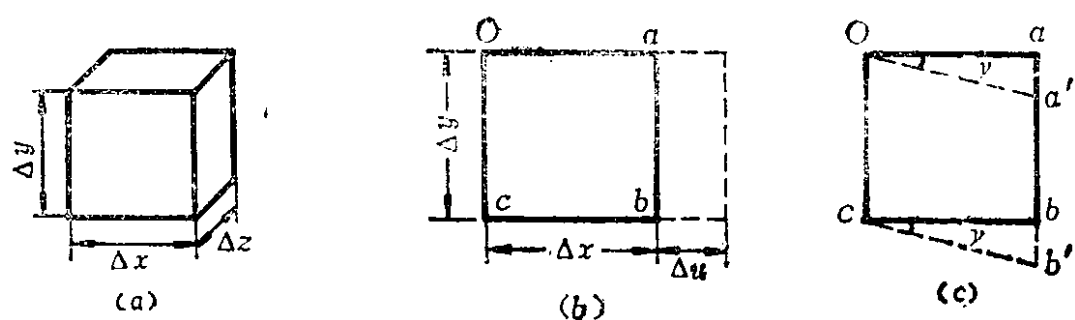


图 1-9

1-9a) 来研究。就此微小六面体来说,其变形不外下列两类:

(1) 沿棱边方向的伸长或缩短。如沿 x 方向原长为 Δx , 变形后变为 $\Delta x + \Delta u$ (图 1-9b), Δu 就是沿 x 方向的伸长量(因六面体非常微小,可认为其沿 x 方向的伸长是均匀的),其称为绝对伸长。但 Δu 还不足以说明沿 x 方向的伸缩程度,因为 Δu 还与边长 Δx 的大小有关,因而取相对伸长 $\frac{\Delta u}{\Delta x}$ 来度量沿 x 方向的变形。 $\frac{\Delta u}{\Delta x}$ 实际上是在 Δx 范围内单位长度上的平均伸长量,仍与所取的 Δx 的长短有关,为了消除尺寸的影响,我们取下列极限:

$$\epsilon_x = \lim_{\Delta x \rightarrow 0} \frac{\Delta u}{\Delta x}$$

ϵ_x 称为 K 点处沿 x 方向的线应变。

(2) 棱边间夹角的变化。如棱边 Oa 和 Oc 间的夹角变形前为直角,变形后该直角减小 γ , 角度的改变量 γ 则称为剪应变。

构件中不同点处的线应变及剪应变一般也是各不相同的,它们也都是位置的函数。有了线应变与剪应变,就可度量构件中任何微小局部的变形。

任一构件都可设想它是由许许多多的微小的直角六面体组成的,当构件受力后,各微小六面体一般都要发生变形,因而使整个构件的形状和尺寸发生了改变。由此可知,构件在外力作用下产生的位移正是由于其各有关微小局部产生应变的结果。

应变是与应力相对应的,且其间存在着一定的关系。线应变与正应力相对应,剪应变与剪应力相对应,应力与应变之间的具体关系,将在后面有关章节中讨论。

§ 1-7 构件变形的基本形式

工程中构件的种类很多如杆、板、壳、块体等,材料力学所研究的主要是其中的杆件。所谓杆件,是指其长度相对于其二个横向尺寸大得多的构件。例如图 1-10(a) 所示的梁,其长度 l 远大于横截面的高度 h 和宽度 b ,它就是杆件。一般,建筑工程中的梁、柱子以及机器上的轴等均属杆件。杆件又简称为杆。

就杆件外形来分,可分为直杆、曲杆和折杆。杆件的轴线是直线时为直杆(图 1-10a), 轴线为曲线与折线时,分别为曲杆与折杆(图 1-10b、c)。就横截面(垂直于轴线的截面)来分,杆件又可分为等截面(各截面均相同)杆和变截面(横截面是变化的)杆(图 1-11d)。本书中将着重讨论等截面的直杆(简称等直杆)。

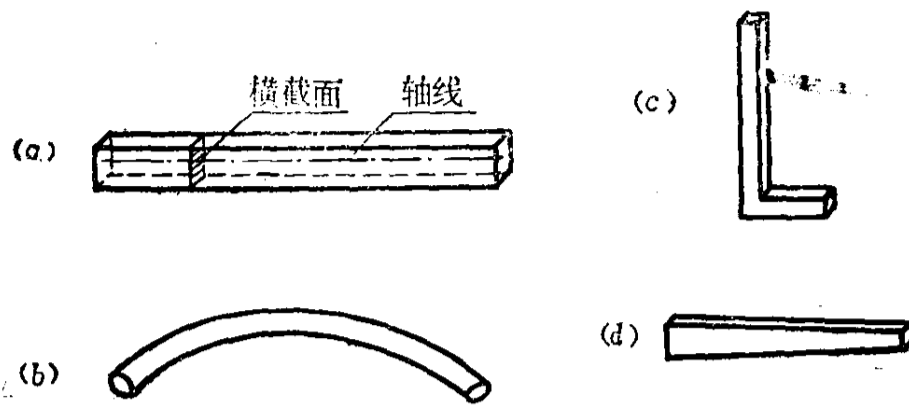


图 1-10

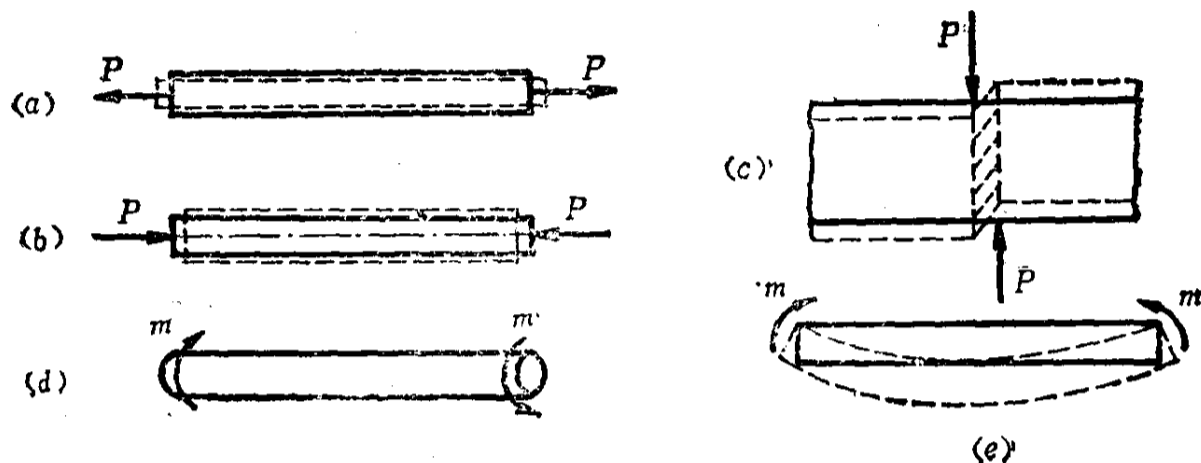


图 1-11

在不同形式的外力作用下,杆件产生的变形形式也各不相同,但构件变形的基本形式总不外下列几类:

1. **轴向拉伸或压缩**(图 1-11a、b)。即在一对方向相反、作用线与杆轴线重合的外力作用下,杆件将发生长度的改变(伸长或缩短)。

2. **剪切**(图 1-11c)。即在一对相距很近、方向相反的横向外力作用下,杆件的横截面将沿外力方向发生错动。

3. **扭转**(图 1-11d)。即在一对方向相反、位于垂直杆轴线的两平面内的力偶作用下,杆的任二横截面将发生相对转动。

4. **弯曲**(图 1-11e)。即在一对方向相反、位于杆的纵向平面内的力偶作用下,杆件将在纵向平面内发生弯曲。

工程实际中的杆件可能同时承受不同形式的外力,变形情况可能比较复杂,但不论怎样复杂,其变形均是由基本变形组成的。

以后各章将就上述各基本变形形式及同时存在两种或两种以上基本变形的组合情况,分别加以讨论。

第二章 轴向拉伸和压缩

§ 2-1 轴向拉伸、压缩的概念及工程实例

轴向拉伸或轴向压缩变形是杆件基本变形之一。轴向拉伸或压缩变形的受力特点是：杆件受一对平衡力 P 的作用(图 2-1)，它们的方向沿杆件的轴线。若作用力 P 拉伸杆件(图 2-1)，则为轴向拉伸，此时杆被拉长(图 2-1 虚线)；若作用力 P 压缩杆件(图 2-2)则为轴向压缩，此时杆将缩短(图 2-2 虚线)。轴向拉伸或压缩也称简单拉伸或压缩，或简称为拉伸或压缩。

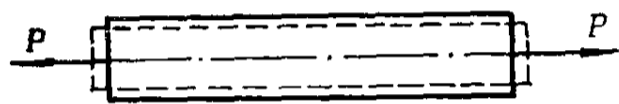


图 2-1

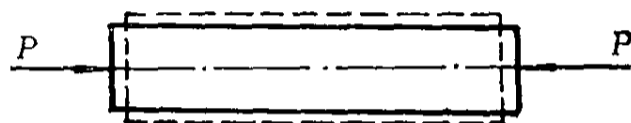


图 2-2

受轴向拉伸或压缩的杆件在工程中是常见的。如起重机吊装重物 W 时(图 2-3a)，吊索 AB 即受拉力 P 的作用(图 2-3b)；三角支架 ABC (图 2-4a)在节点 B 受力 W 作用时， AB 杆将受到拉

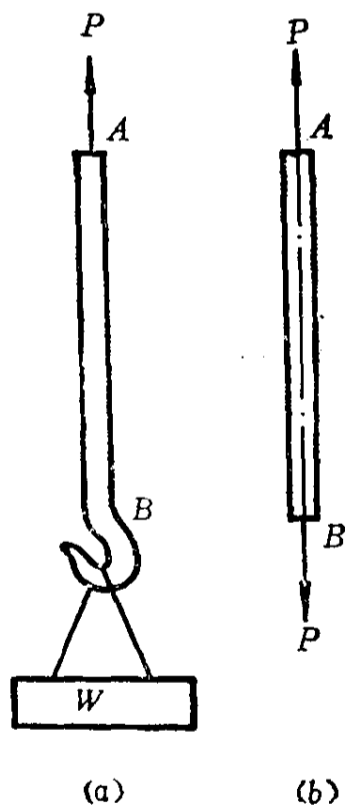


图 2-3

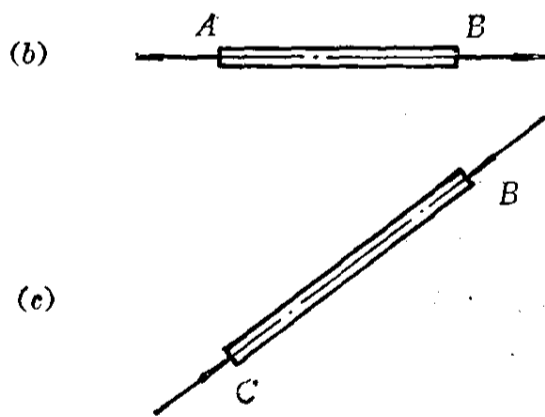
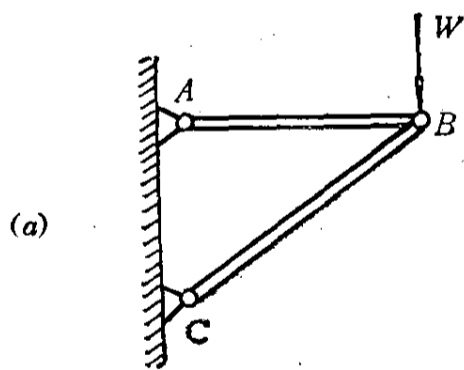


图 2-4

伸(图 2-4b)， BC 杆将受到压缩(图 2-4c)；联结两块钢板用的螺栓(图 2-5a)当螺母拧紧时，螺栓杆将受到拉力的作用(图 2-5b)。

所有上述杆件，虽然端部的联结情况和传力方式各不相同，但在讨论时，可以进行简化，它们均可抽象为一根等截面的直杆(简称等直杆)，两端的力系用合力代替，其作用线沿杆轴方向，成