

可靠性概论

华东理工大学机械学院

主讲：刘长虹



机械可靠性设计

- 第1章 可靠性设计概论
- 第2章 机械可靠性设计概述
- 第3章 机械可靠性设计基本原理
- 第4章 系统可靠性设计
- 第5章 机械零部件可靠性设计
- 第6章 可靠性优化设计与可靠性提高

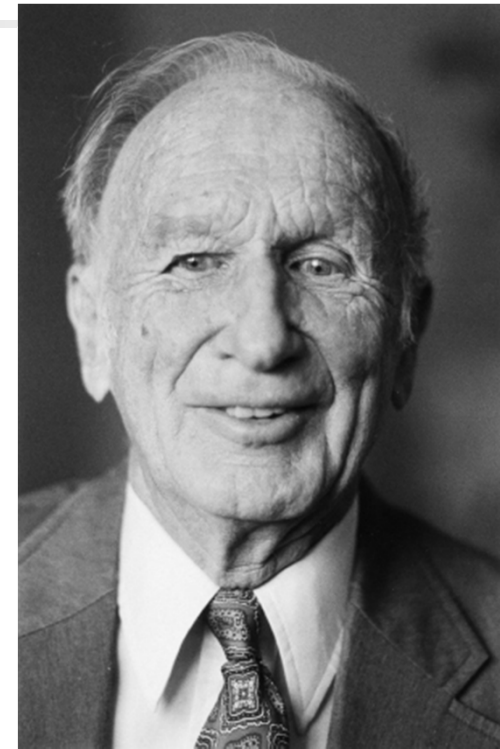
第3章 机械可靠性设计的基本原理

- 3.1 机械可靠性设计思想的转变
- 3.2 安全系数设计法 与可靠性设计方法
- 3.3 应力—强度干涉模型
- 3.4 机械零件的可靠度计算

混沌理论

美国气象学家爱德华·洛伦茨

- 最为人知的表述就是蝴蝶效应：一只蝴蝶在**巴西**轻拍翅膀，会使更多蝴蝶跟着一起轻拍翅膀。最后将有数千只的蝴蝶都跟着那只蝴蝶一同振翅，其所产生的巨风可以导致一个月后在**美国德州**发生一场龙捲风。04年好莱坞就有部影片以其为根据片名叫《蝴蝶效应》。
- 最初提出“蝴蝶效应”并创立混沌理论



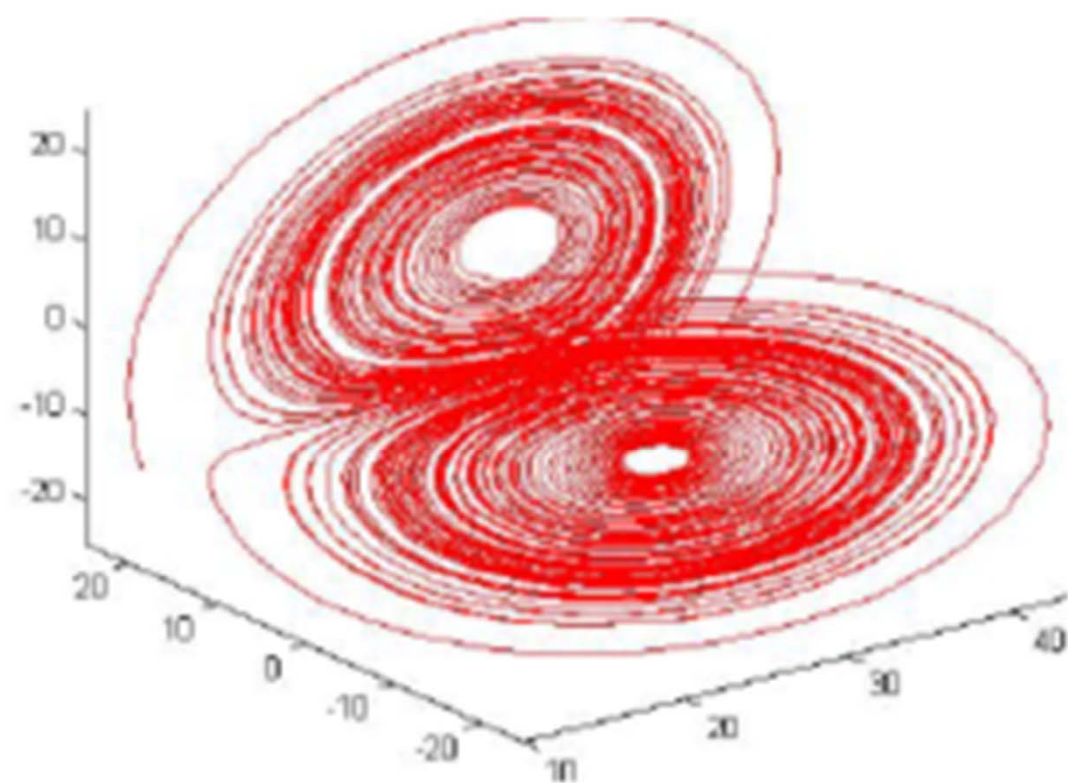
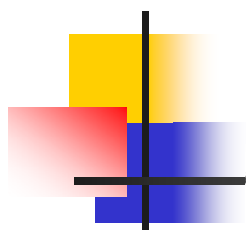


图3 洛伦兹吸引子的相图



墨菲定律

(Murphy's Law)

- 凡事只要有可能会出错，那就一定会出错。

墨菲是美国爱德华兹空军基地的上尉工程师。1949年，他和他的上司斯塔普少校，在一次火箭减速超重试验中，因仪器失灵发生了事故。

墨菲发现，测量仪表被一个技术人员装反了。由此，他得出的教训是：**如果做某项工作有多种方法，而其中有一种方法将导致事故，那么一定有人**会按这种方法去做。



第3章 机械可靠性设计的基本原理

3.1 机械可靠性设计思想的转变

- 有一首翻译的英文诗：“钉子缺，蹄铁卸；蹄铁卸，战马蹶；战马蹶，骑士绝；骑士绝，战事折；战事折，国家灭。”

---引自：机遇与混沌

《蝴蝶效应之谜：走近分形与混沌》

上面的故事，是由一系列“凑巧发生”的概率事件，导致的结果，下面我们引出今天的课程内容。

第3章 机械可靠性设计的基本原理

3.1 机械可靠性设计思想的转变

- 基本概念:

传统设计+可靠性设计=现代设计
负载(应力)、强度与失效

传统设计 → $\begin{matrix} \text{设计理论的发展} \\ \text{设计概念的深化} \end{matrix}$ → 可靠性设计



3.1 机械可靠性设计思想的转变

传统设计与可靠性设计的比较：

- 相同点：研究对象——安全与失效；

参 数——应力 $s=f(s_1, s_2 \cdots s_n)$

强度 $r=g(r_1, r_2 \cdots r_n)$

$r > s$ ——安全

$r < s$ ——失效

$r = s$ 为临界状态。

3.1 机械可靠性设计思想的转变

传统设计与可靠性设计的比较——不同点

不同点	传统设计法	可靠性设计法
设计变量 处理方法不同	应力、强度、安全系数、载荷、几何尺寸等均为单值变量	应力、强度、安全系数、载荷、几何尺寸等均为随机变量，且呈一定分布
设计变量 运算方法不同	代数运算，单值变量， 如 $s=F/A$	随机变量的组合运算，为多值变量， $S(\mu_s, \sigma_s) = F(\mu_F, \sigma_F)/A(\mu_A, \sigma_A)$
设计准则 含义不同	安全准则： $\sigma < [\sigma]; n > [n]$	安全准则： $R(t) = P(r > s) \geq [R]$

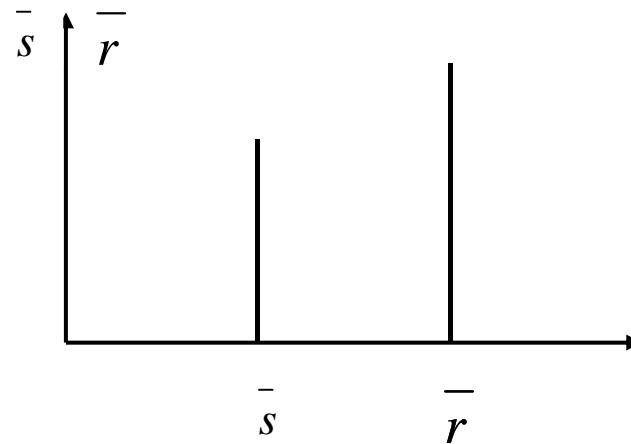
第3章 机械可靠性设计的 基本原理

3.2 安全系数设计法与机械可靠性设计法

1) 安全系数设计法

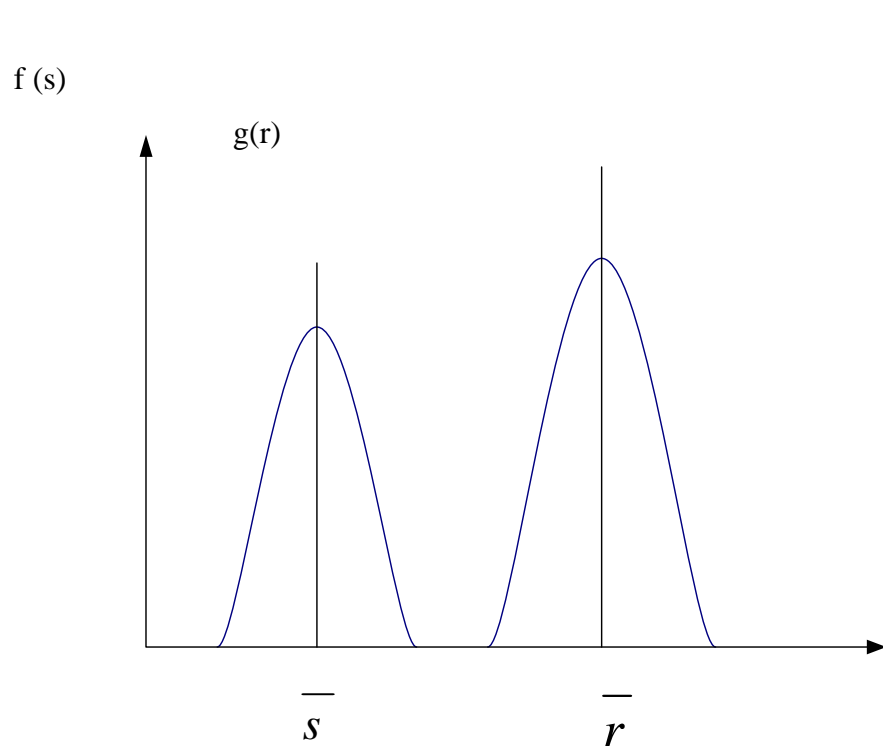
认为零件
的强度和应力
都是单值的, 因
而安全系数也
是单值的。

$$n = \bar{s} / \bar{r}$$

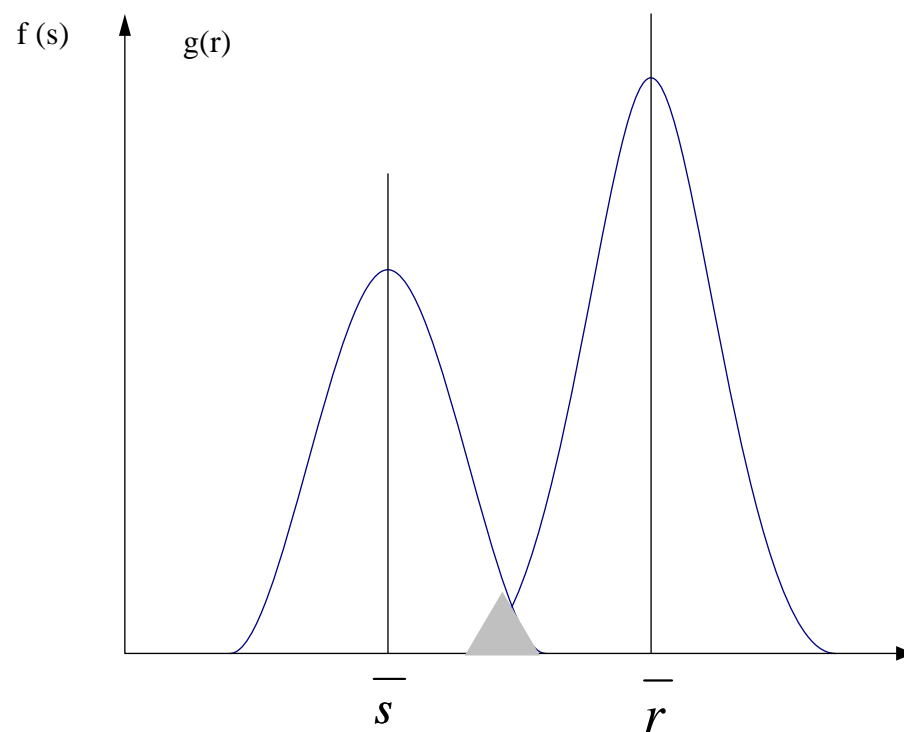


3.2 安全系数设计法与机械可靠性设计法

2) 可靠性设计法——概率设计法

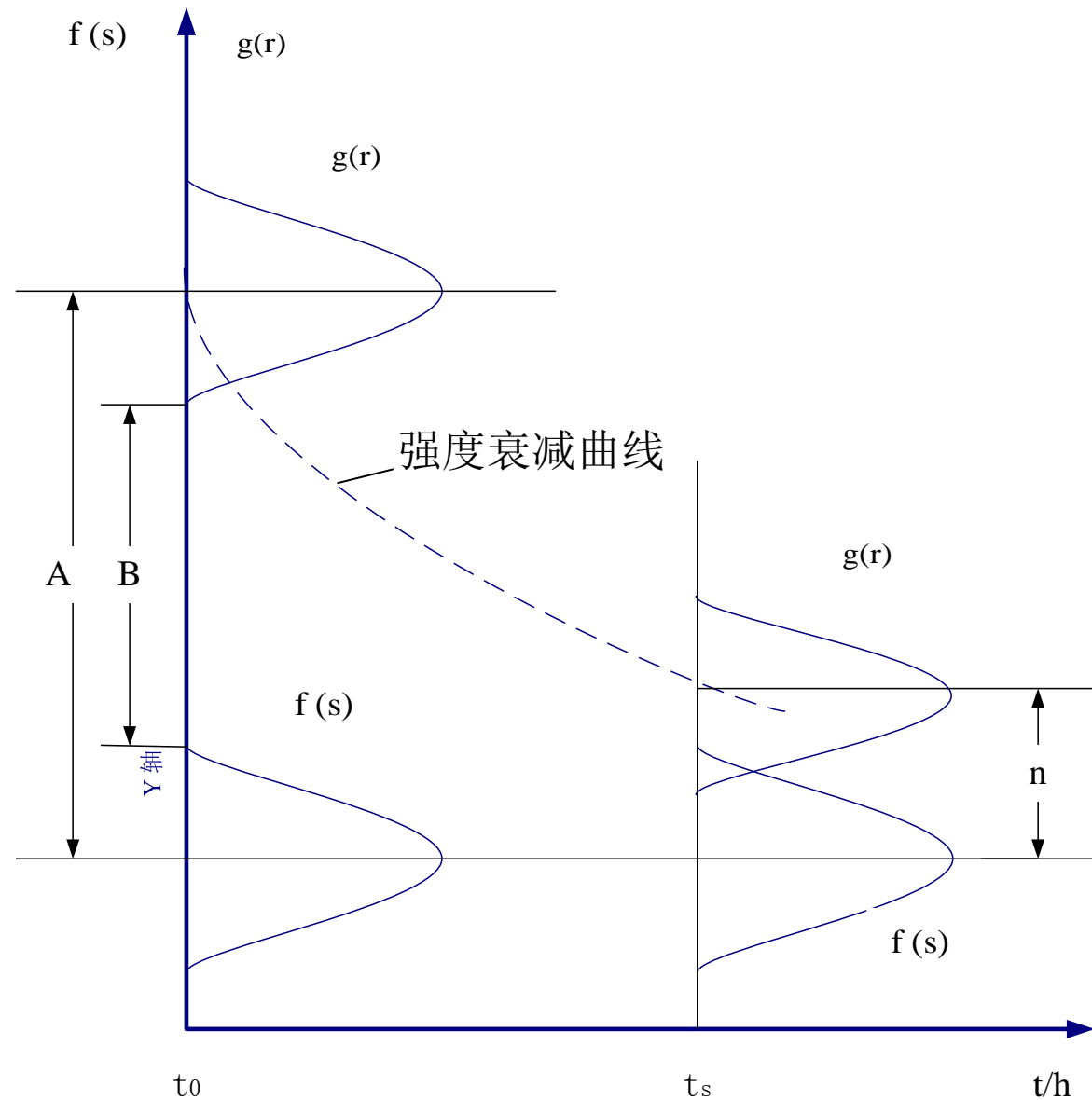


互不干涉的应力—强度分布

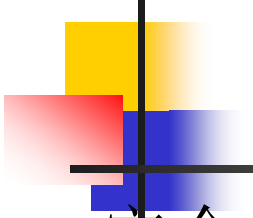


尾部发生干涉的应力—强度分布

A —常规设计
安全系数;
 B —实际安全
裕度;
 n —平均安全
系数;
 t_0 时刻—绝对
安全;
 t_s 时刻—
 $R=P(s < r)$ 安
全;



应力—强度随时间变化曲线



安全系数法的基本思想是：机械结构在承受外载作用下，计算得到的应力小于该结构材料的许用应力，即

$$\sigma_{\text{计算}} \leq \sigma_{\text{许用}}$$

$$\sigma_{\text{计算}} = \frac{\sigma_{\text{极限}}}{n}$$

式中， n 为安全系数； $\sigma_{\text{极限}}$ 为极限应力。



任意可靠度下的安全系数 n_R 可表示为

$$n_R = \frac{\delta_{\min}}{\sigma_{\max}} = \frac{(1 - Z_\delta C_\delta) \bar{\delta}}{(1 + Z_\sigma C_\sigma) \bar{\sigma}}$$

其中： Z_δ ， Z_σ 强度、应力偏差；

C_δ ， C_σ 强度、应力的变异系数；

$\bar{\delta}$ ， $\bar{\sigma}$ 强度、应力均值，

或者说是 $R = 0.5$ 时强度和应力对应值。



安全系数n

$$n = \frac{\text{最小强度}}{\text{最大应力}} = \frac{r_{\min}}{s_{\max}} ;$$

正态分布 3σ 原则下:

$$n = \frac{(\mu_r - 3\sigma_r)}{(\mu_s - 3\sigma_s)} ;$$

可靠度意义下的安全系数:

$$n_R = \frac{r_{\min}(R_r)}{s_{\max}(R_s)} .$$

第3章 机械可靠性设计的 基本原理

3.3 应力—强度干涉模型

机械零部件设计的基本目标是, 在一定的可靠度下保证其危险断面上的最小强度(抗力)不低于最大的应力, 否则, 零件将由于未满足可靠度要求而导致失效. 这里应力和强度都不是一个确定的值, 而是由若干随机变量组成的多元随机函数(随机变量), 它们都具有一定的分布规律。

应力—强度干涉模型

这种应力与强度的分布情况,严格地说都或多或少地与时间因素有关,应力 s 、强度 r 的分布与时间的关系. 当时间 $t=0$ 时,两个分布有一定的距离,不会产生失效,但随着时间的推移,由于环境,使用条件等因素的影响,材料强度退化,导致在 $t=t_2$ 时应力分布与强度分布发生干涉,这时将可能产生失效. 通常把这种干涉称为应力——强度干涉模型。此时,零件的不可靠度(失效概率)与可靠度(安全概率)可分别表示为:

$$F=P(r<s) \quad R=P(r>s)$$

具有 $F+R=1$

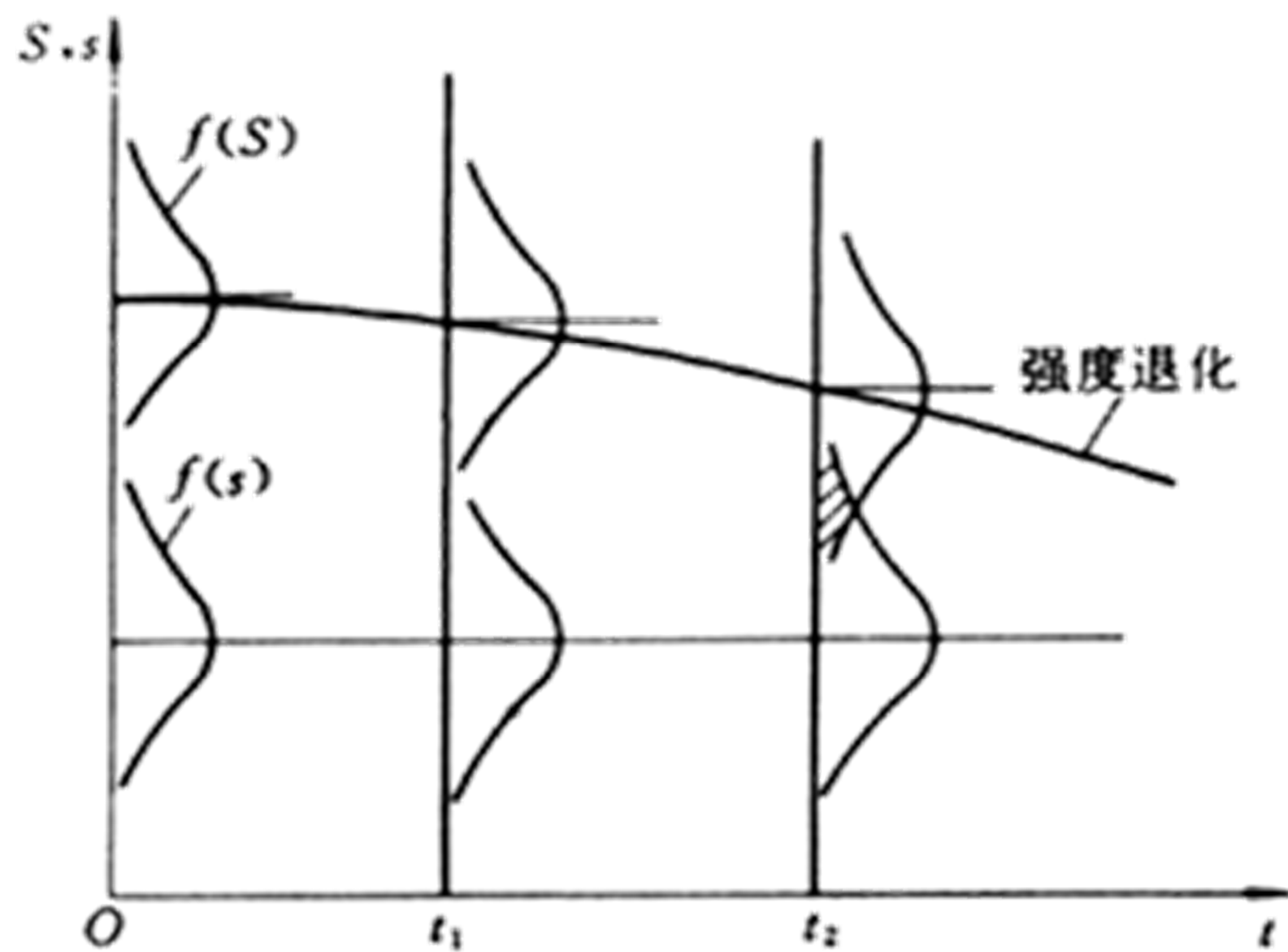
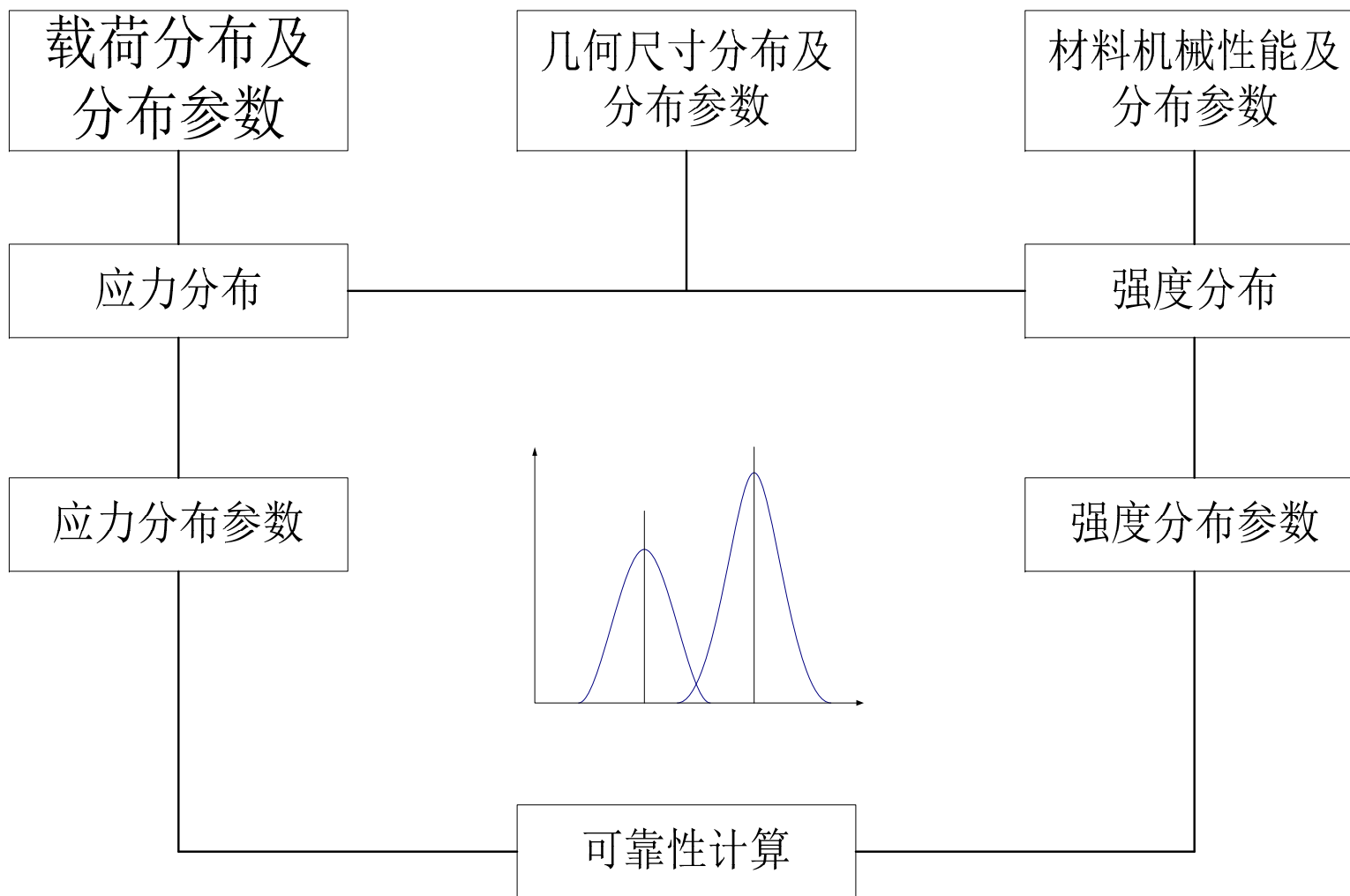


图 3-7 应力—强度分布与时间的关系



应力—强度分布干涉模型原理

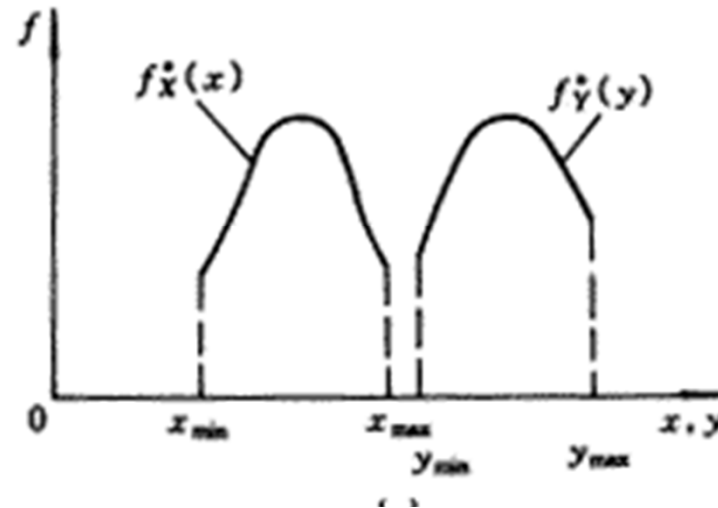
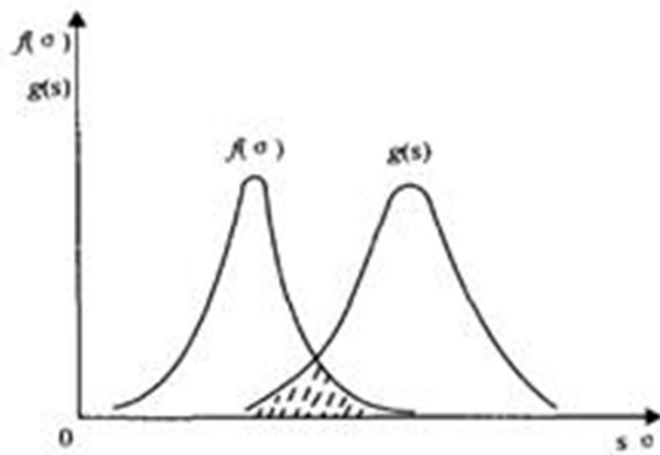


应力强度模型的应用—过应力试验

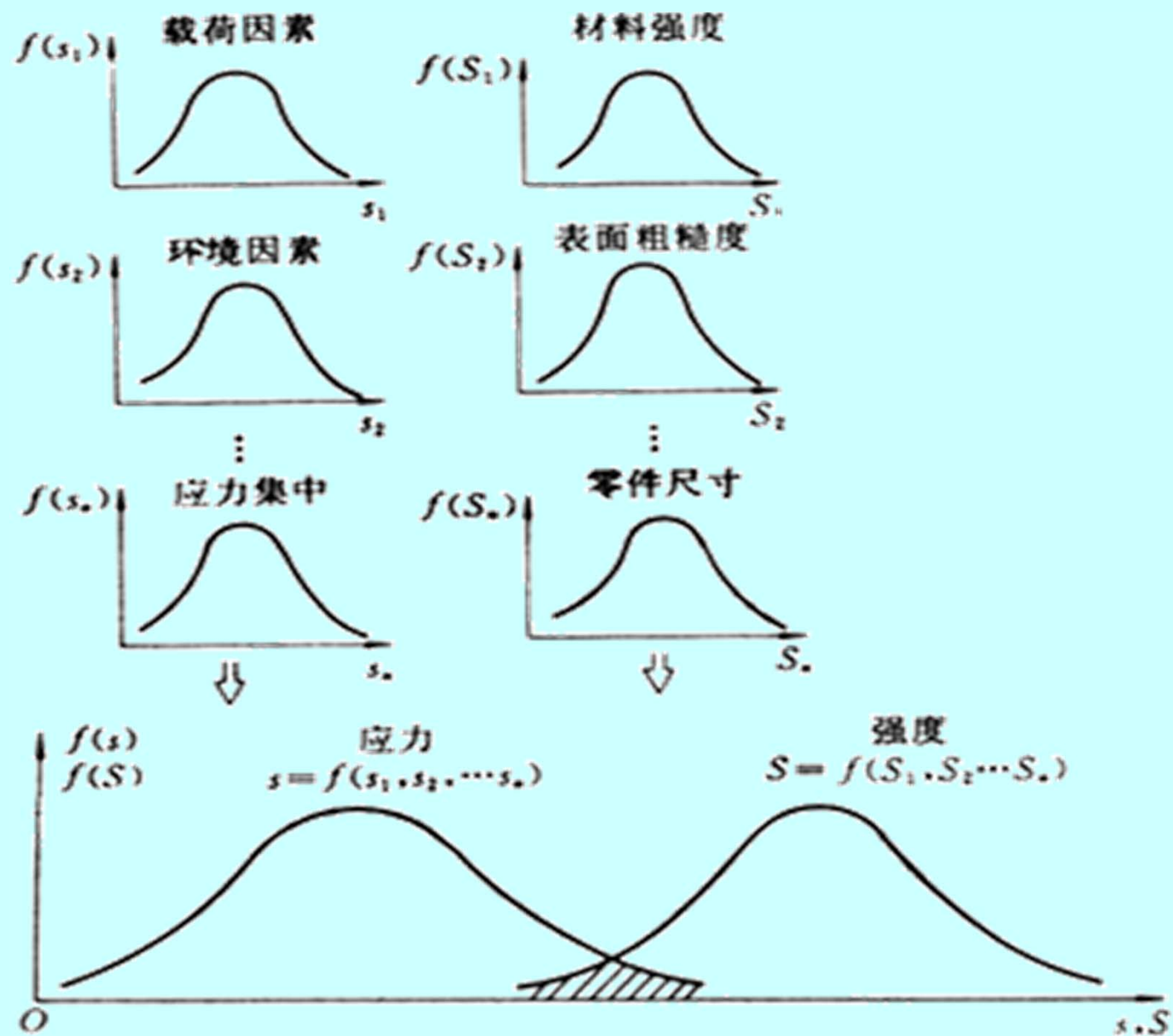
- 从上述应力-强度干涉模型曲线，可以看出，“干涉区面积”大小与失效概率成正比。
 -
- 因此故意施加过应力导致薄弱产品失效，从而保留带有左边被截去的强度分布总体，以便消除重叠来增加残存总体的可靠性。

提高可靠性的方法

—过应力试验，间隔设计




- 截去强度弱的部分，即左边的部分。以提高可靠性。—过应力试验。
- 截去应力右边高应力部分，提高可靠性。降额设计。





应力强度干涉模型

公式的推导如下：



根据上述应力-强度干涉模型的分析知,强度低于应力则系统(装置、零部件)失效概率 P_f 和可靠度 R 的表达式如下:

$$P_f = P(r \leq s) = P(r - s \leq 0)$$

$$R = P(r > s) = P(r - s > 0)$$

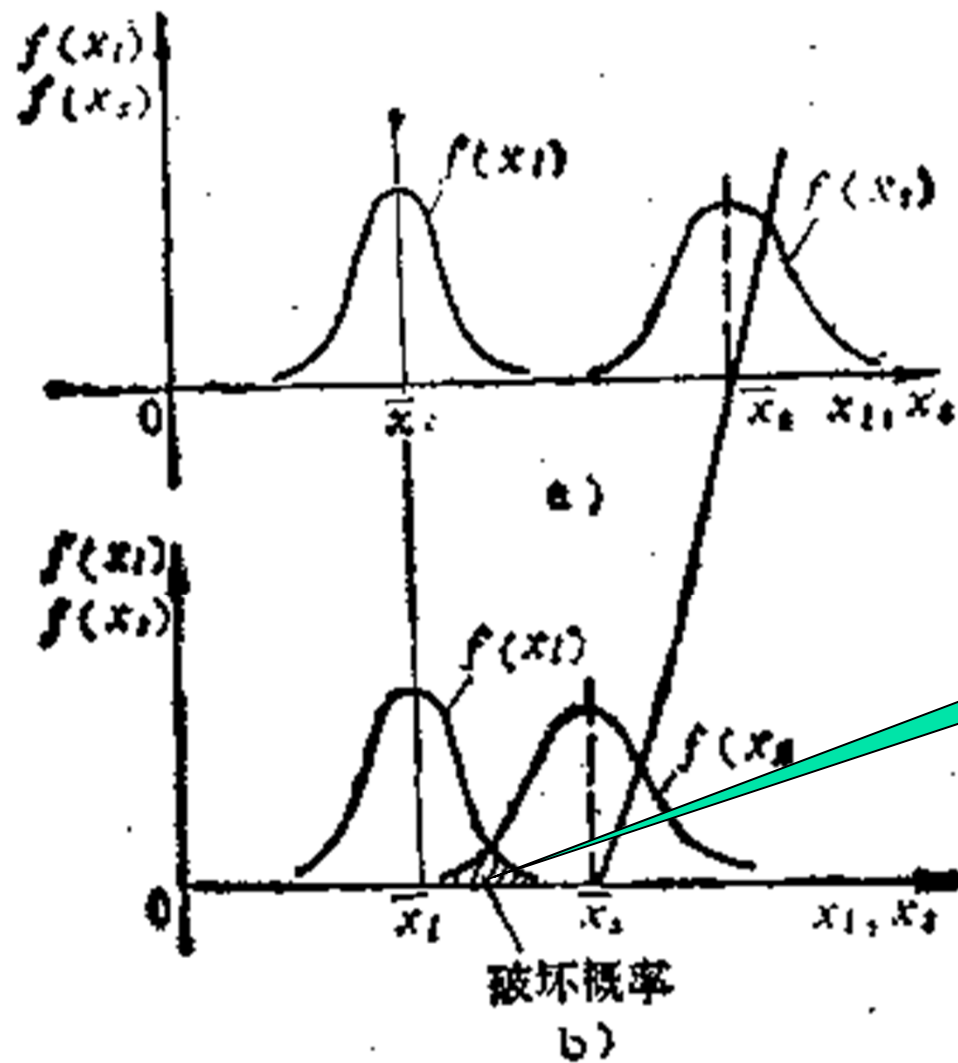
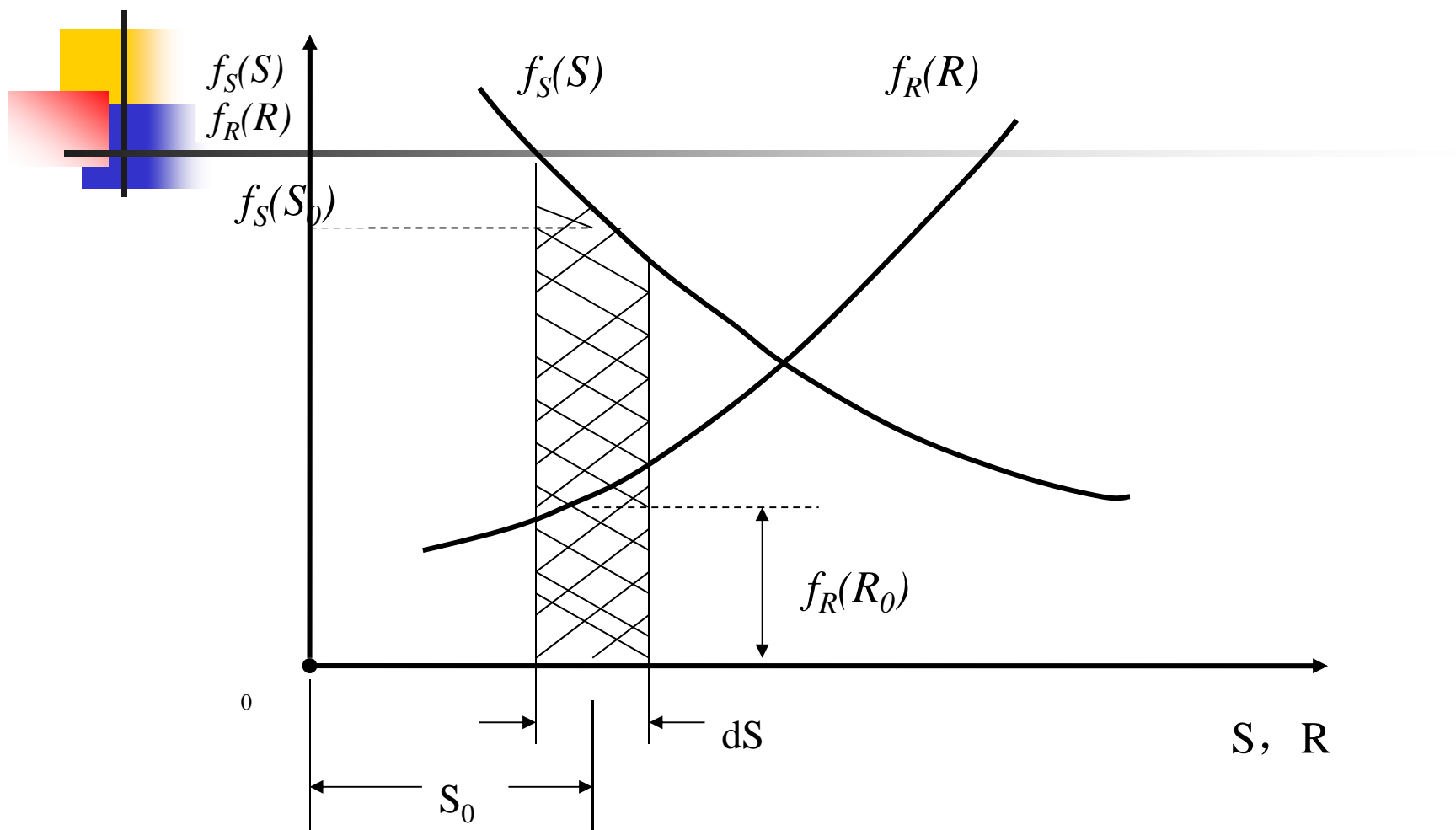


图4-1 应力分布和强度分布的模型



干涉分布区放大图



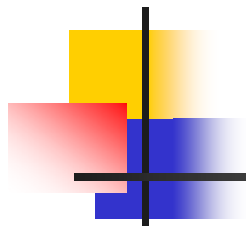
(1) 推导可靠度和失效概率

$$P\left(s_0 - \frac{ds}{2} \leq s < s_0 + \frac{ds}{2}\right) = f_s(s_0)ds$$

$$P(r > s_0) = \int_{s_0}^{\infty} f_r(r)dr$$

应力在 ds 内的概率与材料强度大于 s_0 的概率为

$$f_s(s_0)ds \left[\int_{s_0}^{\infty} f_r(r)dr \right]$$



因为 $s_0 \in [0, \infty)$

可靠度 $R = \int_{-\infty}^{+\infty} f_s(s) \left[\int_s^{\infty} f_r(r) dr \right] ds$

失效概率 $P_f = 1 - R = 1 - \int_{-\infty}^{+\infty} f_s(s) \left[\int_s^{\infty} f_r(r) dr \right] ds$



(2) 根据应力小于强度 的情况可以推导出另一种形式

$$P\left(r_0 - \frac{dr}{2} \leq r < r_0 + \frac{dr}{2}\right) = f_r(r_0)dr$$

$$P(s \leq r) = \int_{-\infty}^{r_0} f_s(s)ds$$

$$R = \int_{-\infty}^{\infty} f_r(r) \int_{-\infty}^r f_s(s)dsdr$$

$$P_f = 1 - R = 1 - \int_{-\infty}^{\infty} f_r(r) \int_{-\infty}^r f_s(s)dsdr$$

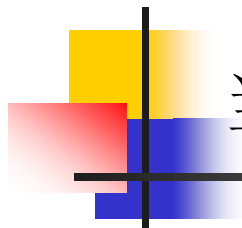


(3) 联合概率密度函数积分法

- 在机械工程可靠性分析中,引入干涉随机变量 y .
- $y=r-s$;
- r, s 为相互独立的随机变量,则 y 的概率密度函数为:

$$f_y(y) = \int_s f_r(y+s)f_s(s)ds$$

$$R = P(y > 0)$$



当 $y > 0$ 时

$$f_y(y) = \int_0^{\infty} f_r(y+s)f_s(s)ds$$

当 $y \leq 0$ 时

$$f_y(y) = \int_{-y}^{\infty} f_r(y+s)f_s(s)ds$$



干涉随机变量 $y > 0$ 的概率即为可靠度

$$R = \int_0^{\infty} \int_0^{\infty} f_r(y+s) f_s(s) ds dy$$

干涉随机变量 $y < 0$ 的概率即为失效概率

$$P_f = \int_{-\infty}^0 f_y(y) dy = \int_{-\infty}^0 \int_{-y}^{\infty} f_r(y+s) f_s(s) ds dy$$



第3章 机械可靠性设计的基本原理

3.4 零件的可靠度计算

- 1) 应力、强度均为正态分布
- 2) 应力、强度均为对数正态分布
- 3) 应力、强度均为指数分布
- 4) 计算实例



第3章 机械可靠性设计的基本原理

3.4 机械零件的可靠度计算

1) 应力、强度均为正态分布

概率密度函数:

$$f(s) = \frac{1}{\sigma_s \sqrt{2\pi}} \exp\left[-\frac{1}{2} \left(\frac{s - \mu_s}{\sigma_s}\right)^2\right]$$

$$g(r) = \frac{1}{\sigma_r \sqrt{2\pi}} \exp\left[-\frac{1}{2} \left(\frac{r - \mu_r}{\sigma_r}\right)^2\right]$$



第3章 机械可靠性设计的基本原理

3.4 机械零件的可靠度计算

1) 应力、强度均为正态分布

$$R = \frac{1}{\sqrt{2\pi}} \int_{-\infty}^Z \exp\left[-\frac{1}{2}(Z)^2\right] dZ$$

$$Z = \frac{\mu_r - \mu_s}{\sqrt{\sigma_s^2 + \sigma_r^2}}$$

第3章 机械可靠性设计的基本原理

3.4机械零件的可靠度计算

1) 应力、强度均为正态分布

可靠度R与可靠性系数Z的对应关系

R	Z	R	Z	R	Z
0.5	0	0.995	2.567	0.999999	4.753
0.9	1.288	0.999	3.091	0.9999999	5.199
0.95	1.645	0.9999	3.719	0.99999999	5.621
0.99	2.326	0.99999	4.265	0.999999999	5.997



第3章 机械可靠性设计的基本原理

3.4 机械零件的可靠度计算

2) 应力、强度均为对数正态分布

应力 s 、强度 r 服从对数正态分布，
 $\ln s$ 、 $\ln r$ 服从正态分布，

$\mu_{\ln s}$ 、 $\mu_{\ln r}$ 为应力和强度的对数均值；

$\sigma_{\ln s}$ 、 $\sigma_{\ln r}$ 为应力和强度的对数标准差。



对数正态分布

定理2.6.3 设 $X \sim N(\mu, \sigma^2)$, 则 $Y = e^X$ 的服从

$$p(y) = \frac{1}{\sqrt{2\pi} y \sigma} \exp \left\{ -\frac{(\ln y - \mu)^2}{2\sigma^2} \right\}, \quad y > 0.$$



第3章 机械可靠性设计的基本原理

3.4 机械零件的可靠度计算

2) 应力、强度均为对数正态分布

$$R = \frac{1}{\sqrt{2\pi}} \int_{-\infty}^Z \exp\left[-\frac{1}{2}(Z)^2\right] dZ$$

$$Z = \frac{\mu_{\ln r} - \mu_{\ln s}}{\sqrt{\sigma_{\ln r}^2 + \sigma_{\ln s}^2}}$$



第3章 机械可靠性设计的基本原理

3.4 机械零件的可靠度计算

2) 应力、强度均为对数正态分布

$$\mu_{\ln r} = \ln \mu_r - \frac{\sigma_{\ln r}^2}{2} \quad \mu_{\ln s} = \ln \mu_s - \frac{\sigma_{\ln s}^2}{2}$$

$$\sigma_{\ln r}^2 = \ln \left[\left(\frac{\sigma_r}{\mu_r} \right)^2 + 1 \right] \quad \sigma_{\ln s}^2 = \ln \left[\left(\frac{\sigma_s}{\mu_s} \right)^2 + 1 \right]$$



第3章 机械可靠性设计的基本原理

3.4 机械零件的可靠度计算

3) 应力、强度均为指数分布

应力 s 、强度 r 服从指数分布时，其概率密度函数为：

$$f(s) = \lambda_s e^{-\lambda_s \cdot s}$$

$$g(r) = \lambda_r e^{-\lambda_r \cdot r}$$

第3章 机械可靠性设计的基本原理

3.4 机械零件的可靠度计算

3) 应力、强度均为指数分布

应力 s 、强度 r 服从指数分布时，其可靠度为：

$$R = P\{r > s\} = \int_0^{\infty} \lambda_s e^{-(\lambda_r + \lambda_s) \cdot s} ds = \frac{\lambda_s}{\lambda_r + \lambda_s}$$

$$E[r] = \mu_r = \frac{1}{\lambda_r}$$

$$E[s] = \mu_s = \frac{1}{\lambda_s}$$

$$R = \frac{\mu_r}{\mu_s + \mu_r}$$



安全系数的计算 (p55)

1、应力、强度均为正态分布时的安全系数

正态分布下的可靠度、均值安全系数及变异系数关系：

$$\begin{aligned} Z_R &= \frac{\mu_\delta - \mu_s}{\sqrt{\sigma_\delta^2 + \sigma_s^2}} \\ &= \frac{\frac{\mu_\delta}{\mu_s} - 1}{\sqrt{\frac{\sigma_\delta^2}{\mu_\delta^2} \cdot \frac{\mu_\delta^2}{\mu_s^2} + \frac{\sigma_s^2}{\mu_s^2}}} = \frac{n_c - 1}{\sqrt{C_\delta^2 n_c^2 + C_s^2}} \end{aligned}$$



2 应力、强度均为对数正态分布的安全系数

$$Z_R = \frac{\mu_{\lg \delta} - \mu_{\lg s}}{\sqrt{\sigma_{\lg \delta}^2 + \sigma_{\lg s}^2}} \approx \frac{\ln \mu_{\delta} - \ln \mu_s}{\sqrt{C_{\delta}^2 + C_s^2}}$$

可得：

$$\ln \mu_{\delta} - \ln \mu_s = Z_R \sqrt{C_{\delta}^2 + C_s^2}$$

可靠度设计的均值安全系数为

$$n_c = \frac{\mu_{\delta}}{\mu_s} = e^{Z_R \cdot \sqrt{C_{\delta}^2 + C_s^2}}$$



4 应力、强度分布类型不明确的安全系数

均值安全系数的下限：

$$n_L \geq \frac{1}{1 - C_n \sqrt{\frac{R}{1 - R}}}$$

$$C_n = \sqrt{C_\delta^2 + C_s^2}$$



分布类型不明确的安全系数

- 推导过程：首先利用了切比雪夫不等式；可以得到可靠度的下限；然后就得到上页中的均值安全系数下限。

- （推导过程略）

$$P(|n - a| \leq \varepsilon) \geq 1 - \frac{E[(n - a)^2]}{\varepsilon^2}$$

$$R_L = 1 - \frac{n^2 C_n^2}{n^2 C_n^2 + (n - 1)^2}$$



第3章 机械可靠性设计的基本原理

3.4 机械零件的可靠度计算

4) 计算实例

(1) 钢丝绳的可靠度计算

(2) 拉杆的可靠度与安全系数计算

(3) 服从对数正态分布的零件可靠度计算



(1) 钢丝绳的可靠度计算

已知：钢丝绳的应力和强度都服从于正态分布，其中应力和强度的均值和标准差为：

$S_{mu}=379\text{MPa}$, $S_{sd}=41.4\text{MPa}$; $R_{mu}=517\text{MPa}$, $R_{sd}=24.1\text{MPa}$ 。求：可靠度。

$$Z = -\frac{R_{mu} - S_{mu}}{\sqrt{R_{sd}^2 + S_{sd}^2}} = -\frac{517 - 379}{\sqrt{24.1^2 + 41.4^2}} = -2.88$$

$$R(t) = 0.99801$$



(2) 拉杆的可靠度与安全系数计算

设拉杆的应力和强度都服从正态分布;

$S_{mu}=54\text{MPa}$, $S_{sd}=10.8\text{MPa}$, $CS=0.2$;

$R_{mu}=80\text{MPa}$, $R_{sd}=8\text{MPa}$, $CR=0.1$;求: 可靠度和安全系数。

$$Z = -\frac{80 - 54}{\sqrt{64 + 116.64}} = -1.934;$$

$$R = 0.97$$

$$n_{\left(\begin{smallmatrix} 95 \\ 99 \end{smallmatrix}\right)} = \frac{R_{(0.95)}}{S_{(0.99)}} = \frac{(1 - 1.65 \times 0.1) 80}{(1 + 2.33 \times 0.2) 54} = 0.844$$



(3) 服从对数正态分布的零件可靠度计算

已知：R和S的平均值和变异系数分别为：

$R_m=75.0$, $C_r=0.2$; $S_m=35.0$, $C_s=0.35$; 求：当R、S服从对数正态分布时的可靠指标和失效概率？

$$Z = \frac{\ln\left(\frac{R_m}{S_m} \sqrt{\frac{1+C_s^2}{1+C_r^2}}\right)}{\sqrt{\ln\left[(1+C_r^2)(1+C_s^2)\right]}} = \frac{\ln\left(\frac{75}{35} \sqrt{\frac{1+0.35^2}{1+0.20^2}}\right)}{\sqrt{\ln\left[(1+0.2^2)(1+0.35^2)\right]}}$$
$$= 1.8402$$

$$P_f = \Phi(-1.8402) = 3.2870 \times 10^{-2}$$



同上，如果服从正态分布时。

$$Z = \frac{(Rm - Sm)}{\sqrt{[(Rm * Cr)^2 + (Sm * Cs)^2]}}$$
$$= \frac{75 - 35}{\sqrt{[(75 * 0.2)^2 + (35 * 0.35)^2]}} = 2.0654$$

$$P_f = \Phi(-2.0654) = 1.9442 \times 10^{-2}$$



第3章 机械可靠性设计基本原理

总结：

- 机械可靠性设计思想的转变
- 安全系数设计法 与可靠性设计方法
- 应力—强度干涉模型
- 机械零件的可靠度计算



本章作业（p58）（1）

- 简述机械可靠性设计方法。
- 已知某零件的应力 s 和强度 r 服从对数正态分布，应力的均值和标准差为60MPa, 20MPa; 强度的均值和标准差为100MPa, 10MPa。
- 求：零件的可靠度。



作业

(2)

- 钢丝绳承载能力和载荷为正态分布，承载能力的均值和标准差为907.2kN, 136kN; 载荷的均值和标准差为554.3kN, 113kN。球钢丝绳可靠度。如果承载能力的标准差降低到90.7kN，求：可靠度？
- 发动机零件应力的均值和标准差为350MPa, 20MPa，材料强度均值标准差为，820MPa, 60MPa, 它们均为正态分布。
- 求：零件可靠度？

下讲

第4章 系统可靠性设计

- 4.1 系统可靠性设计概述
- 4.2 可靠性预测
- 4.3 可靠性分配
- 4.4 故障树分析