

# 材料力学 (乙)

**Mechanics of Materials**



# 重要概念的回顾与强化

## ■ 强度准则:

杆内的最大工作应力不超过材料的许用应力，即强度条件为

$$\sigma_{\max} = \frac{F_N}{A} \leq [\sigma]$$

解决三类强度设计问题

(1) 强度校核:  $\sigma_{\max} = \frac{F_N}{A} \leq [\sigma]$       已知载荷、截面和材料

(2) 截面设计:  $A \geq \frac{F_N}{[\sigma]}$       已知载荷、材料

(3) 确定许可载荷:  $F_N \leq A[\sigma]$       已知截面、材料

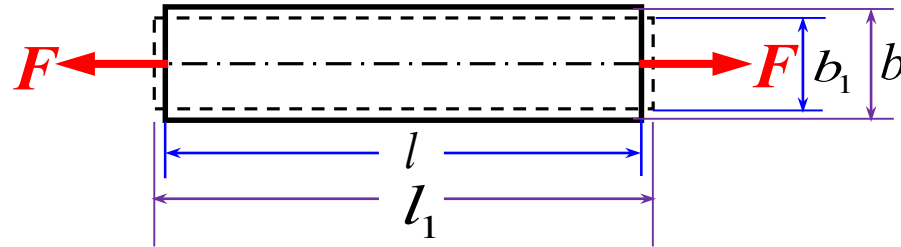
## 拉压杆的变形

$$\Delta l = \frac{F_N l}{EA}$$

↓  
抗拉（抗压）刚度

## §2.7 轴向拉伸或压缩时的变形

### 泊松比 (Poisson's ratio)



#### 1、轴向变形与应变

$$\Delta l = l_1 - l \quad \varepsilon_x = \frac{\Delta l}{l}$$

$$\mu = -\frac{\varepsilon_y}{\varepsilon_x} \quad (\text{泊松比})$$

#### 2、横向变形与应变

$$\Delta b = b_1 - b \quad \varepsilon_y = \frac{\Delta b}{b}$$

➡ 横向应变  $\varepsilon_y = -\mu \varepsilon_x$

应变能不能为负：各向同性材料泊松比的取值范围：  $-1 \leq \mu \leq 0.5$

钢的  $\mu$  约为0.25到0.33

负泊松比的材料成为拉胀材料

## §2.7 轴向拉伸或压缩时的变形



负泊松比材料



## §2.7 轴向拉伸或压缩时的变形

### 泊松比 (Poisson's ratio)



西莫恩·德尼·泊松 (*Simeon-Denis Poisson*) , 19世纪法国数学家、几何学家和物理学家。泊松在众多学科均作出了巨大贡献, 以他名字命名的科学名词包括数学: 泊松分布、泊松积分、泊松定理、泊松常数、泊松比等。

## §2.7 轴向拉伸或压缩时的变形

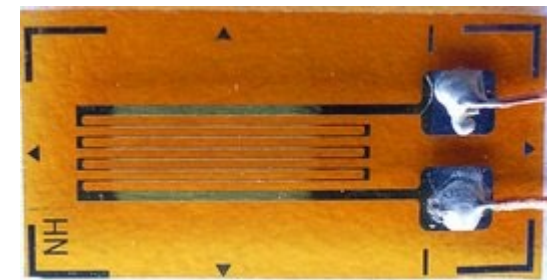
在板状试件的表面上，沿纵向和横向粘贴两个应变片 $\varepsilon_1$ 和 $\varepsilon_2$ ，在 $F$ 力作用下，测得 $\varepsilon_1 = -120 \times 10^{-6}$ ， $\varepsilon_2 = 40 \times 10^{-6}$ ，则该试件材料的泊松比是（ C ）

(A)  $\mu = 3$

(B)  $\mu = -3$

(C)  $\mu = 1/3$

(D)  $\mu = -1/3$



应变片



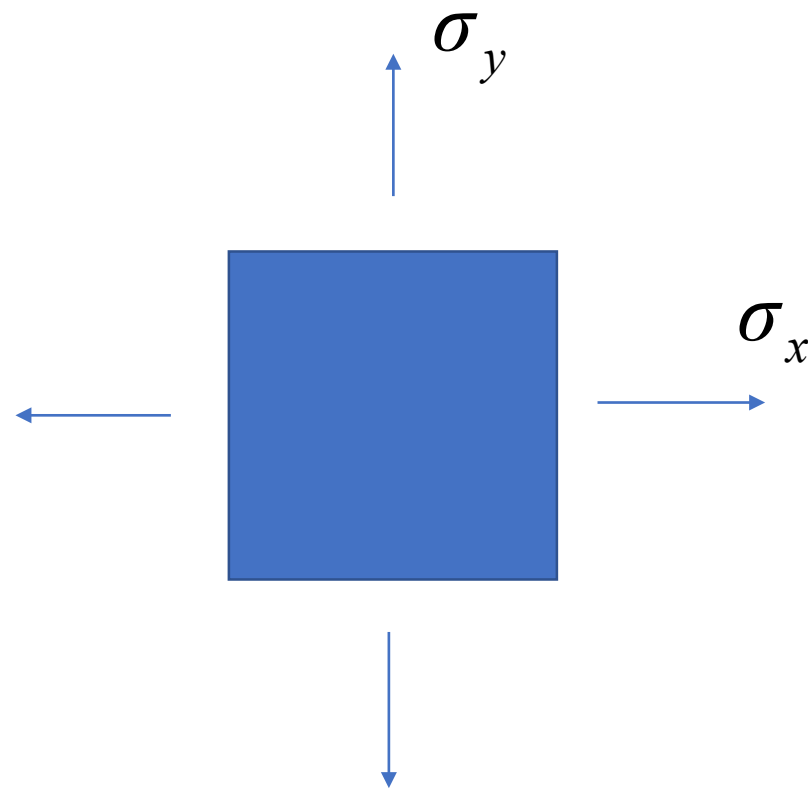
## §2.7 轴向拉伸或压缩时的变形

### 一维胡克定律

$$\begin{cases} \sigma_x = E\varepsilon_x \\ \varepsilon_y = -\mu\varepsilon_x \end{cases}$$

### 广义胡克定律

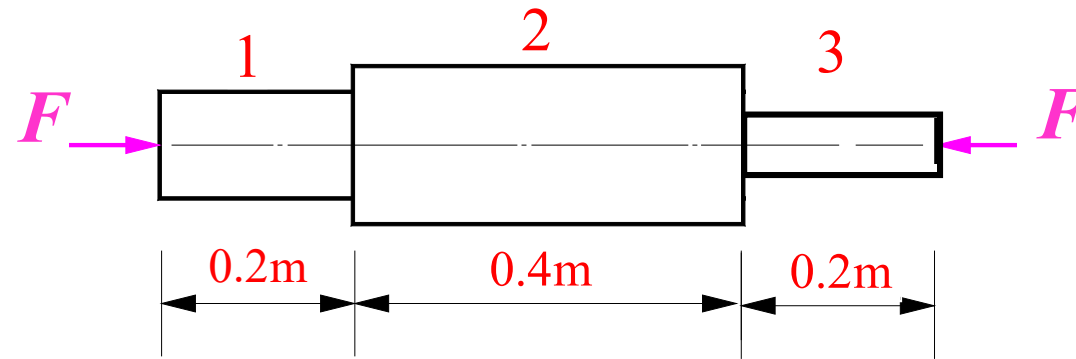
$$\begin{cases} \varepsilon_x = \frac{1}{E}[\sigma_x - \mu(\sigma_y + \sigma_z)] \\ \varepsilon_y = \frac{1}{E}[\sigma_y - \mu(\sigma_z + \sigma_x)] \\ \varepsilon_z = \frac{1}{E}[\sigma_z - \mu(\sigma_x + \sigma_y)] \end{cases}$$





## §2.7 轴向拉伸或压缩时的变形

**例题2.11** 阶梯杆，1段为直径 $d_1 = 20$  mm的圆杆，2段为边长 $a = 25$  mm的方杆，3段为直径 $d_3 = 12$  mm的圆杆。已知2段杆内的应力 $\sigma_2 = -30$  MPa,  $E = 210$  GPa, 求整个杆的长度变化量 $\Delta l$ 。

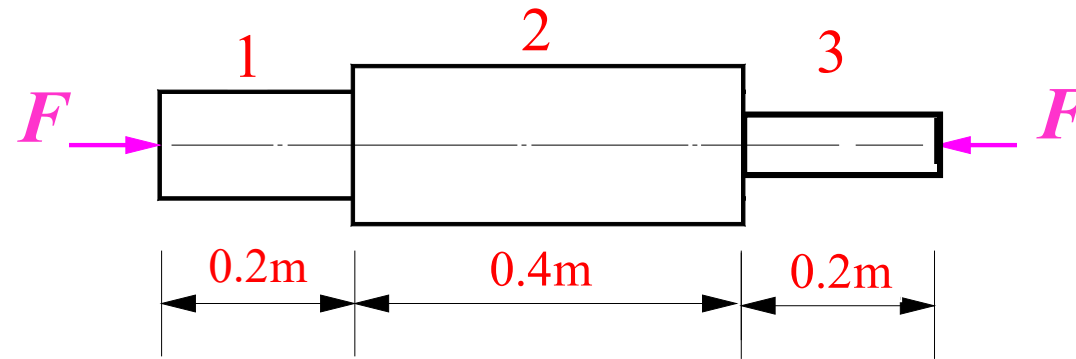


**思考：**轴向是均匀变形吗？

$$\Delta l = \frac{F_{N1}l_1}{EA_1} + \frac{F_{N2}l_2}{EA_2} + \frac{F_{N3}l_3}{EA_3}$$

## §2.7 轴向拉伸或压缩时的变形

**例题2.11** 阶梯杆，1段为直径 $d_1 = 20$  mm的圆杆，2段为边长 $a = 25$  mm的方杆，3段为直径 $d_3 = 12$  mm的圆杆。已知2段杆内的应力 $\sigma_2 = -30$  MPa,  $E = 210$  GPa, 求整个杆的长度变化量 $\Delta l$ 。

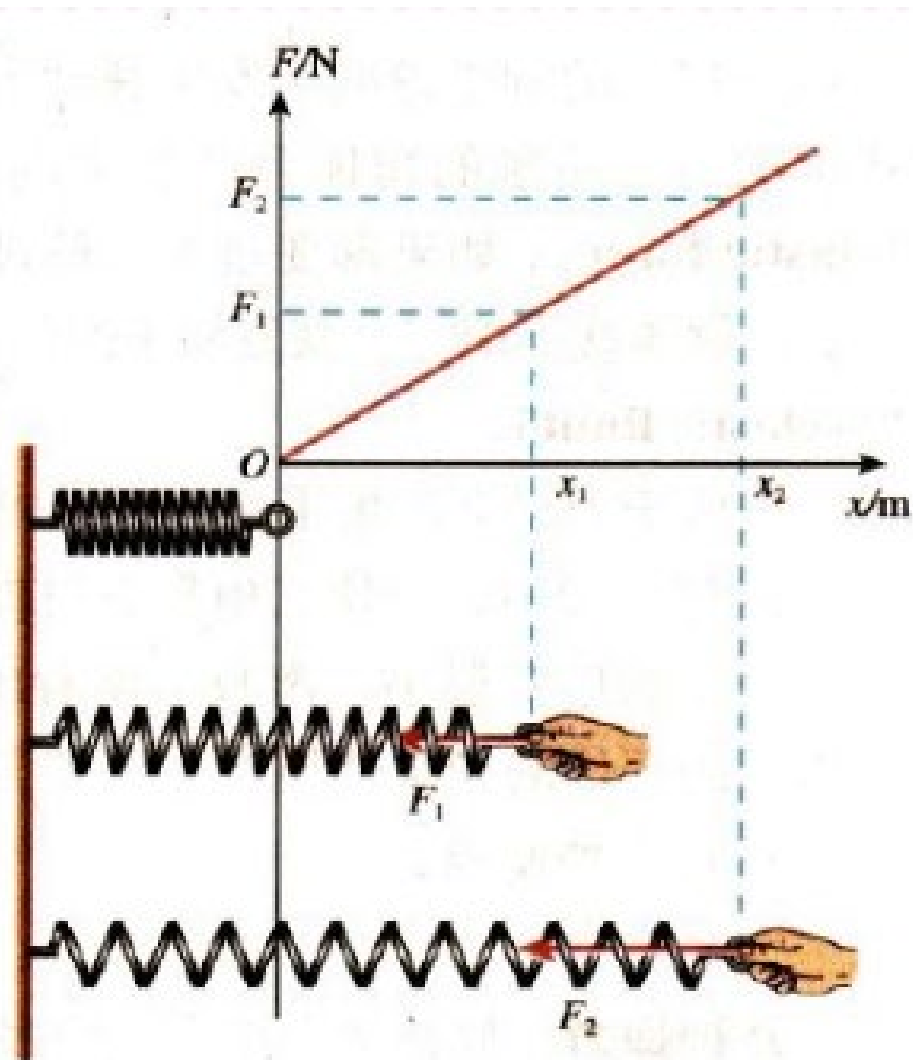


解:  $F = \sigma_2 A_2 = -30 \times 25^2 \text{ N} = -18.75 \text{ kN}$

$$\begin{aligned} \Delta l &= \frac{F_{N1} l_1}{EA_1} + \frac{F_{N2} l_2}{EA_2} + \frac{F_{N3} l_3}{EA_3} \\ &= -\frac{18750}{210 \times 10^9} \times \left( \frac{0.2}{\frac{\pi \cdot 0.02^2}{4}} + \frac{0.4}{0.025^2} + \frac{0.2}{\frac{\pi \cdot 0.012^2}{4}} \right) = -0.272 \text{ mm} \end{aligned} \quad (\text{缩短})$$

## §2.8 轴向拉伸或压缩的应变能

物体发生变形，外力在物体上的作用点也会发生移动。



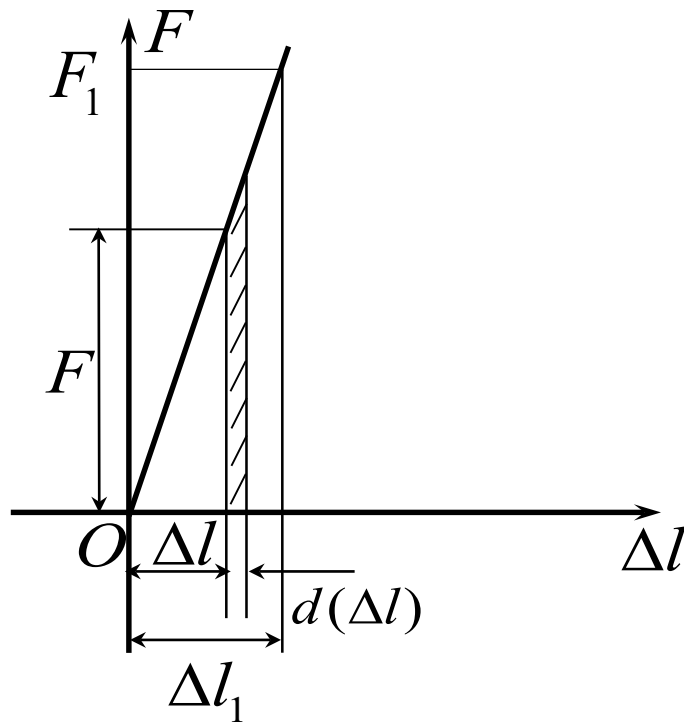
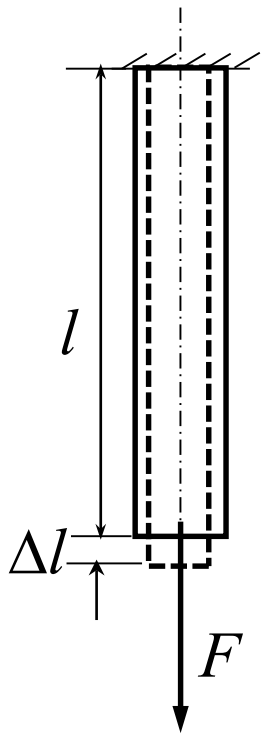
外力做功

弹性势能

## §2.8 轴向拉伸或压缩的应变能

应变能 ( $V_\varepsilon$ )：变形体在外力作用下，因变形而储存的能量。

当外力逐渐减小时，弹性体变形逐渐恢复，所储存的应变能被释放而做功。



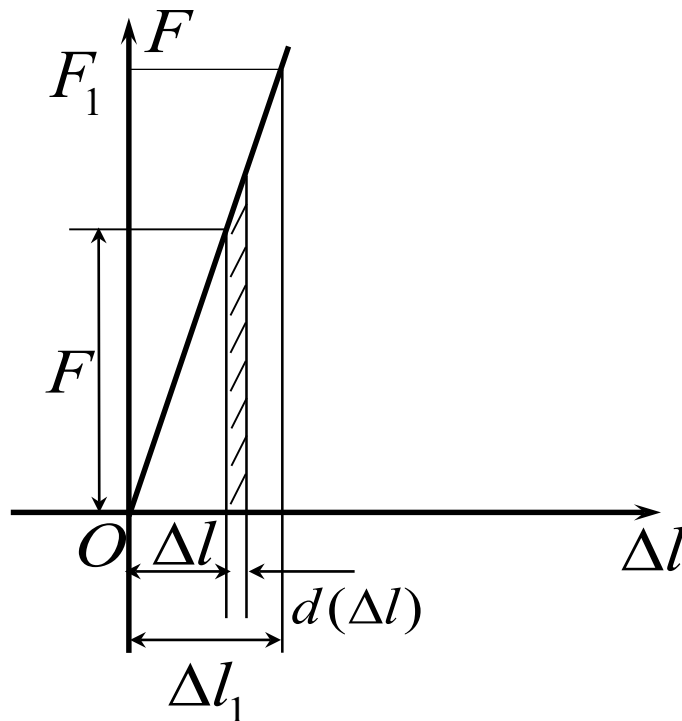
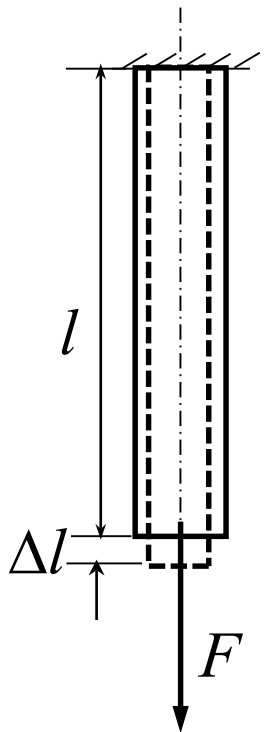
$$dW = Fd(\Delta l)$$

$$W = \int_0^{\Delta l_1} Fd(\Delta l) \quad \text{外力做功}$$

## §2.8 轴向拉伸或压缩的应变能

应变能 ( $V_\varepsilon$ )：变形体在外力作用下，因变形而储存的能量。

当外力逐渐减小时，弹性体变形逐渐恢复，所储存的应变能被释放而做功。



$$F = k\Delta l$$

$$W = \frac{1}{2} k \Delta l_1^2 = \frac{1}{2} F_1 \Delta l_1$$

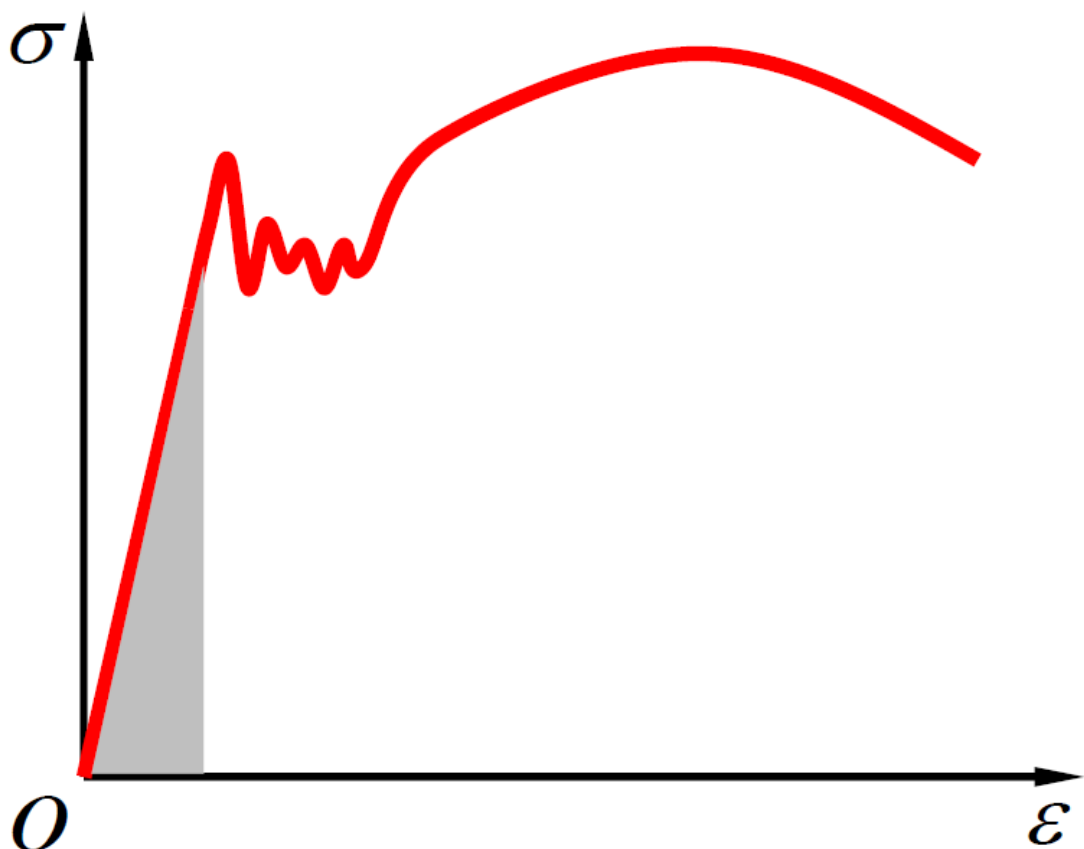
$$V_\varepsilon = W = \frac{1}{2} F_1 \Delta l_1 \quad \text{应变能}$$

$$V_\varepsilon = \frac{1}{2} F \Delta l = \frac{F^2 l}{2EA}$$

## §2.8 轴向拉伸或压缩的应变能

应变能密度：单位体积内储存的应变能

$$v = \frac{V_\varepsilon}{V} = \frac{\frac{1}{2} F \Delta l}{A l} = \frac{1}{2} \sigma \varepsilon$$



胡克定律把应力和应变互相联系了起来

应变能密度把应力和应变二者共同作用的结果提了出来

## §2.8 轴向拉伸或压缩的应变能

应变能密度：单位体积内储存的应变能

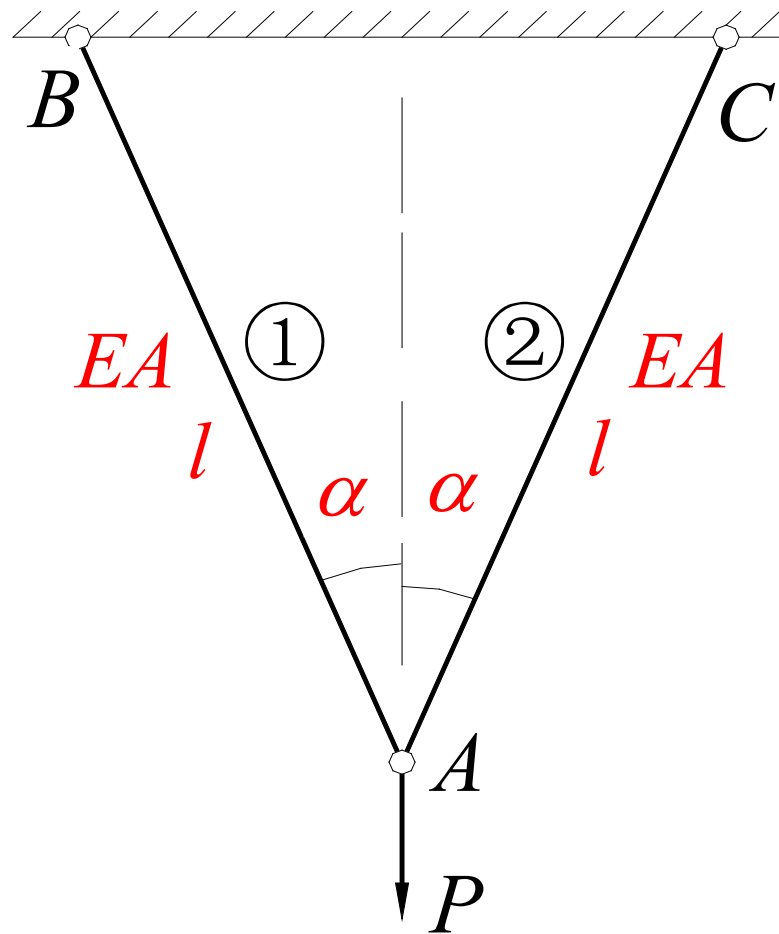
$$v = \frac{V_\varepsilon}{V} = \frac{\frac{1}{2} F \Delta l}{A l} = \frac{1}{2} \sigma \varepsilon$$
$$\sigma = E \varepsilon$$
$$v = \frac{1}{2E} \sigma^2$$
$$v = \frac{1}{2} E \varepsilon^2$$



## §2.8 轴向拉伸或压缩的应变能

### 例题2.12

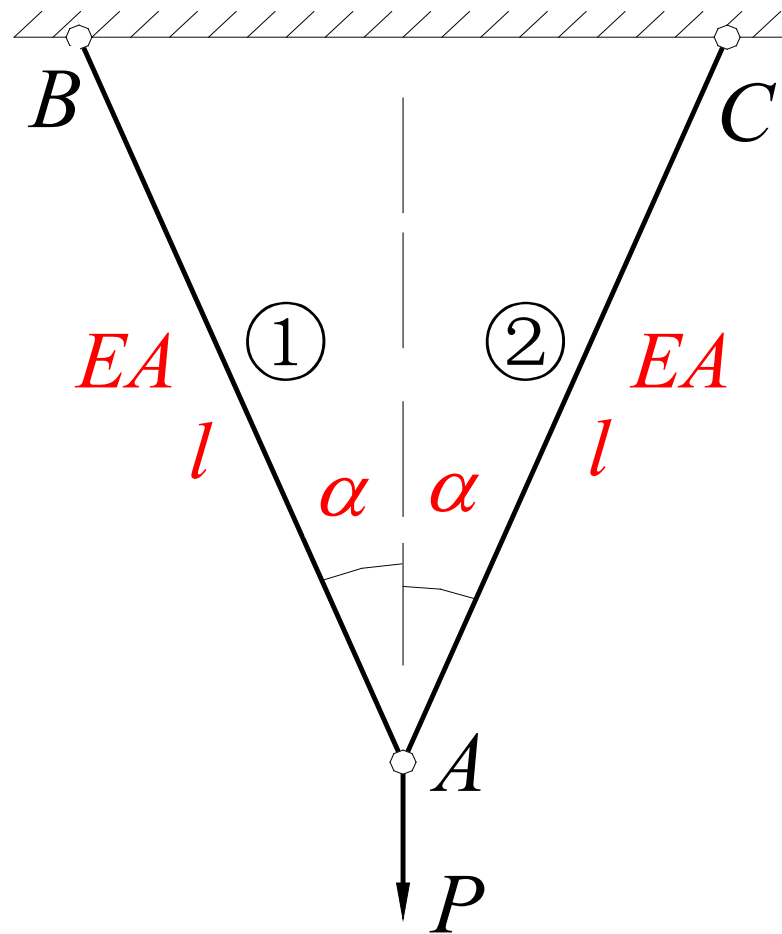
求图示结构节点A的垂直位移。



## §2.8 轴向拉伸或压缩的应变能

### 几何法求位移的复杂性

- 根据受力分析，计算杆的伸长量
- 建立杆的伸长量与外力作用点位移之间的关系
- 往往需要建立复杂的几何关系



## §2.8 轴向拉伸或压缩的应变能

### 能量法求位移

系统应变能

$$V_{\varepsilon} = \sum_{i=1}^2 \frac{F_{Ni}^2 l_i}{2E_i A_i} = \frac{l}{EA} \left( \frac{P}{2 \cos \alpha} \right)^2$$

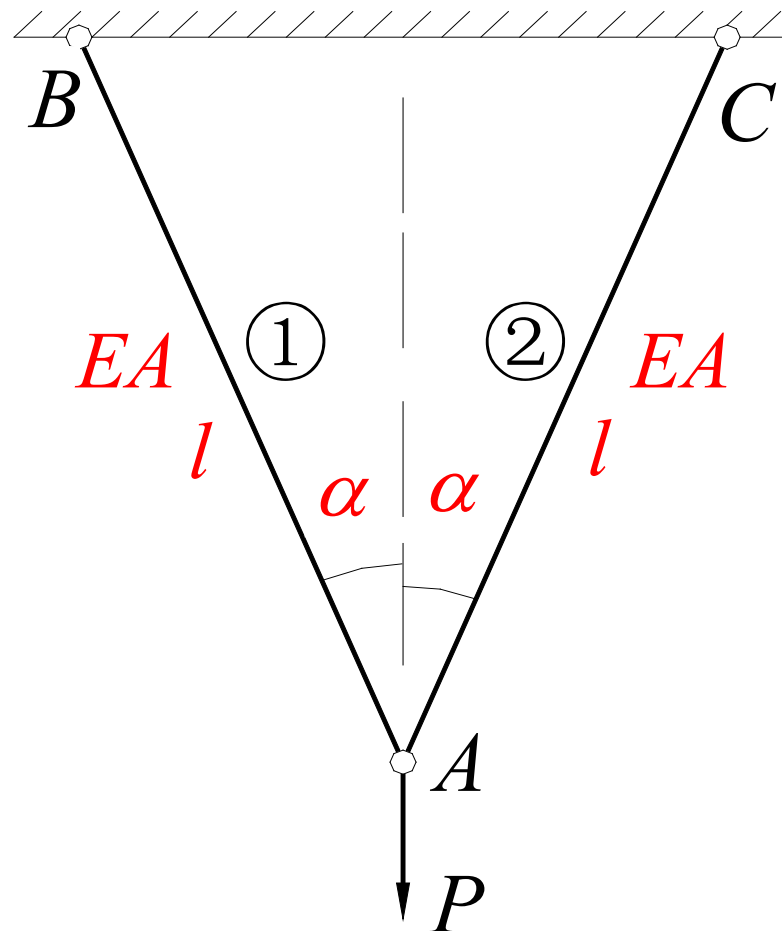
外力做功

$$W = \frac{1}{2} P \Delta$$

能量守恒

$$W = V_{\varepsilon}$$

能量法容易计算



## §2.8 轴向拉伸或压缩的应变能

### 例题2.12

求图示结构节点A的垂直位移。

解：  $F_{N1} = F_{N2} = \frac{P}{2 \cos \alpha}$

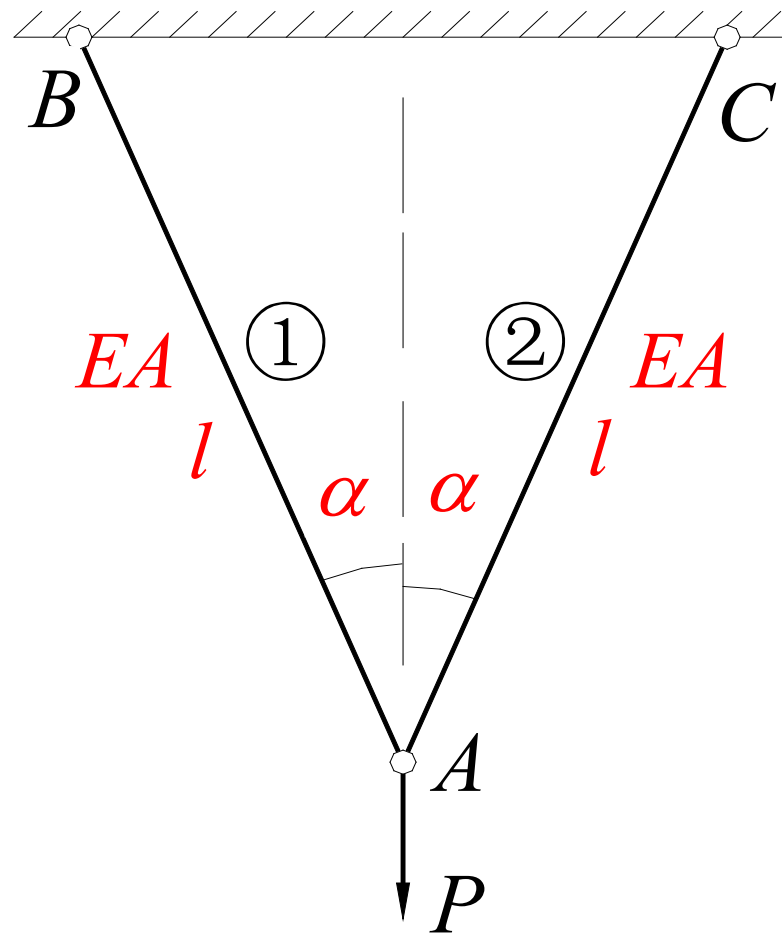
系统应变能

$$V_{\varepsilon} = \sum_{i=1}^2 \frac{F_{Ni}^2 l_i}{2E_i A_i} = \frac{l}{EA} \left( \frac{P}{2 \cos \alpha} \right)^2$$

$$W = \frac{1}{2} P \Delta$$

$$V_{\varepsilon} = W \quad \Rightarrow \quad \Delta = \frac{Pl}{2EA \cos^2 \alpha}$$

能量法！

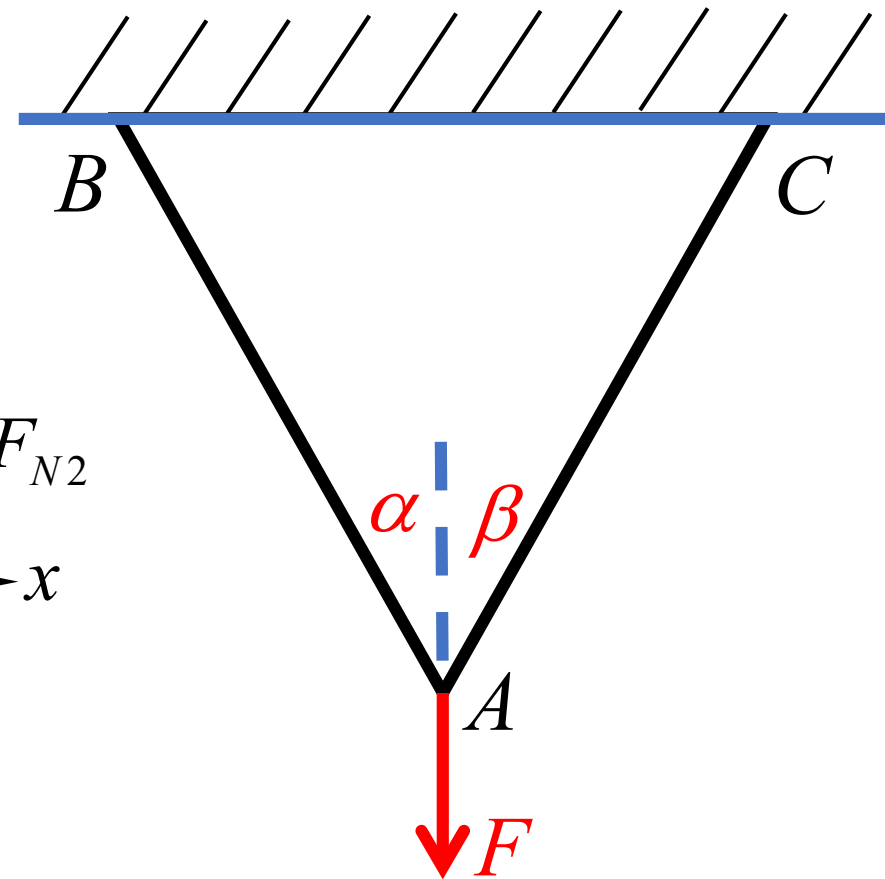
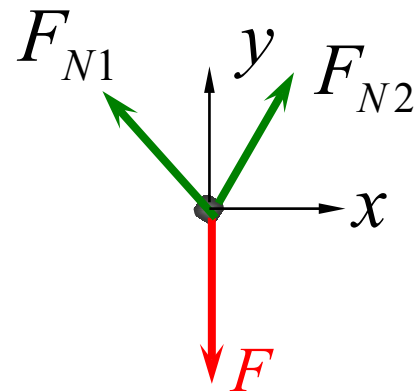


## §2.9 拉伸、压缩的超静定问题

**静定结构：** 静力平衡方程可以解出全部未知力

$$\sum F_x = 0 \quad F_{N1} \sin \alpha - F_{N2} \sin \beta = 0$$

$$\sum F_y = 0 \quad F_{N1} \cos \alpha + F_{N2} \cos \beta - F = 0$$



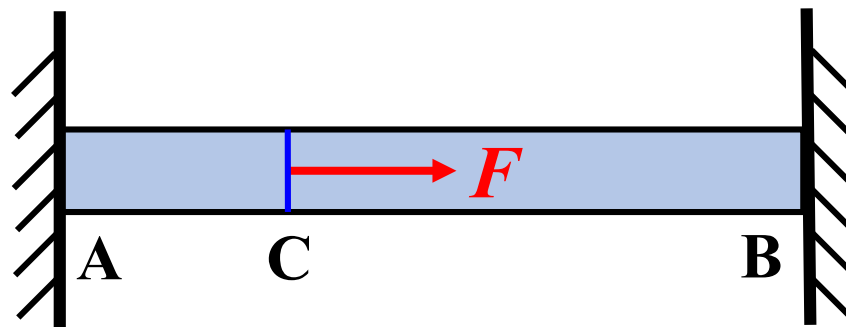
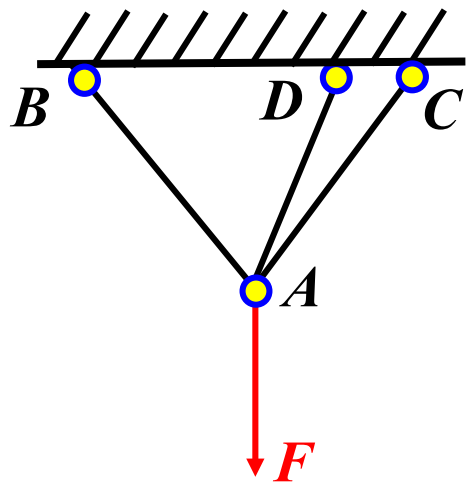
轴力可由静力平衡方程求得：

未知力（内力）个数=独立的平衡方程数

## §2.9 拉伸、压缩的超静定问题

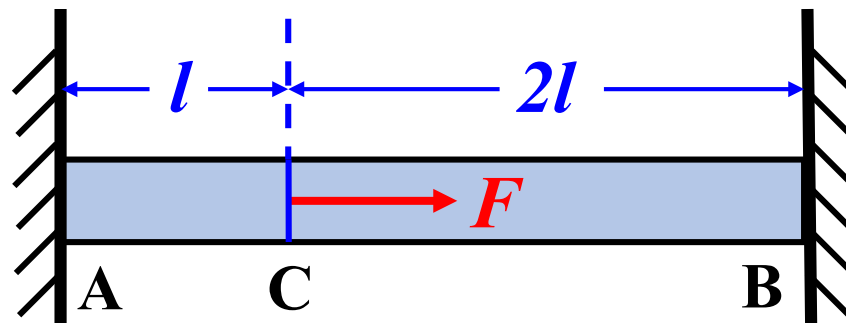
**超静定结构：**结构的强度和刚度均得到提高

静力平衡方程不能解出全部未知力。



## §2.9 拉伸、压缩的超静定问题

### 例题2.13



求杆在A处与B处的受力。

分析杆件的受力和变形！

$$\Delta l_{AB} = 0$$

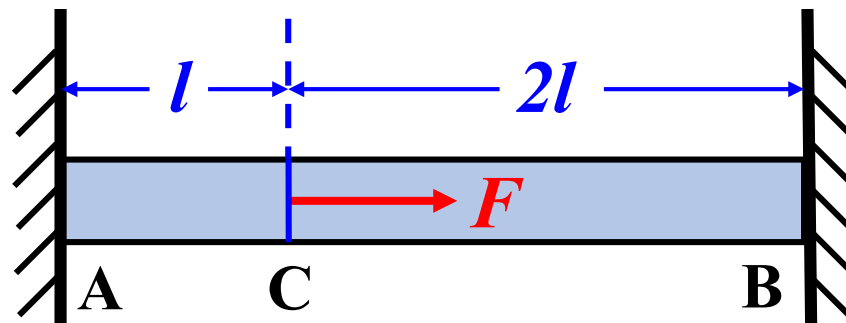
$$\Delta l_{AB} = \Delta l_{AC} + \Delta l_{CB} = 0$$

变形协调 (compatible) 方程



## §2.9 拉伸、压缩的超静定问题

### 例题2.13



求杆在A处与B处的受力。

拉压杆变形计算公式：

$$\Delta l_{AC} = F_A l_{AC} / EA$$

物理方程：力和变形的关系

$$\Delta l_{CB} = -F_B l_{CB} / EA$$

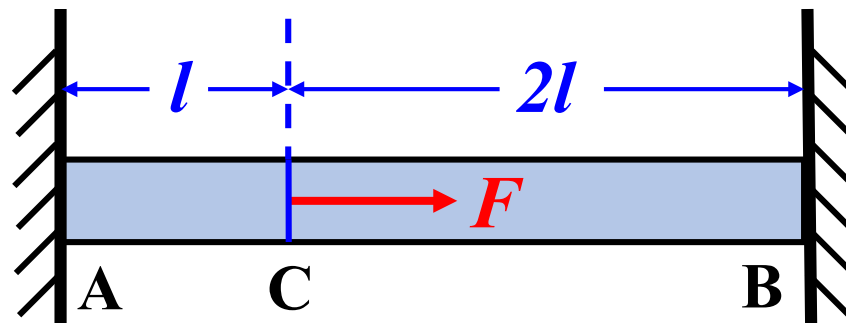
变形协调方程：

$$\Delta l_{AB} = \Delta l_{AC} + \Delta l_{CB} = 0$$

$$\Rightarrow F_A = 2F_B$$

## §2.9 拉伸、压缩的超静定问题

### 例题2.13

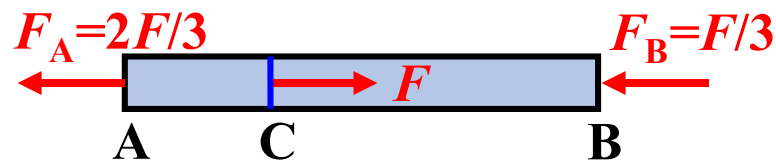


求杆在A处与B处的受力。

平衡方程

$$F_A + F_B = F$$

➔  $F_A = 2F/3, F_B = F/3$



思考：如何设计杆件，使得两端约束力相等？

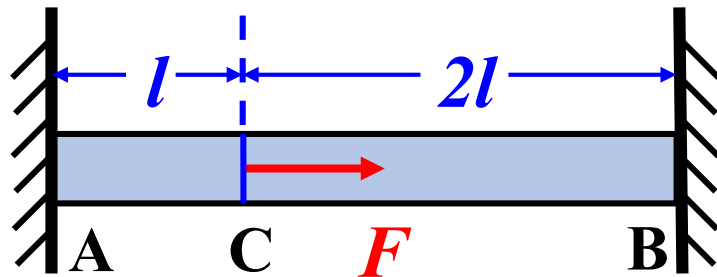
## §2.9 拉伸、压缩的超静定问题

### 超静定问题求解思路

除平衡方程外，还需根据多余约束对位移或变形的限制，建立各部分位移或变形之间的几何关系，即建立变形协调方程。同时利用力与位移或变形之间的物理关系，即物理方程或称本构方程。

超静定度（次）数：

$$n = \text{未知力的个数} - \text{独立平衡方程的数目}$$



## §2.9 拉伸、压缩的超静定问题

独立平衡方程数：

平面一般力系：3个

平面汇交力系：2个

平面平行力系：2个

平面共线力系：1个

空间任意力系：6个

## §2.9 拉伸、压缩的超静定问题

### 求解超静定问题的步骤

- (1) 列静力平衡方程，确定超静定度数 $n$ ;
- (2) 根据变形约束的条件，列变形协调方程;
- (3) 利用物理方程（胡克定律），建立力与变形的关系;
- (4) 联立补充方程和静力平衡方程，求解未知力。

## §2.9 拉伸、压缩的超静定问题

### 例题2.14

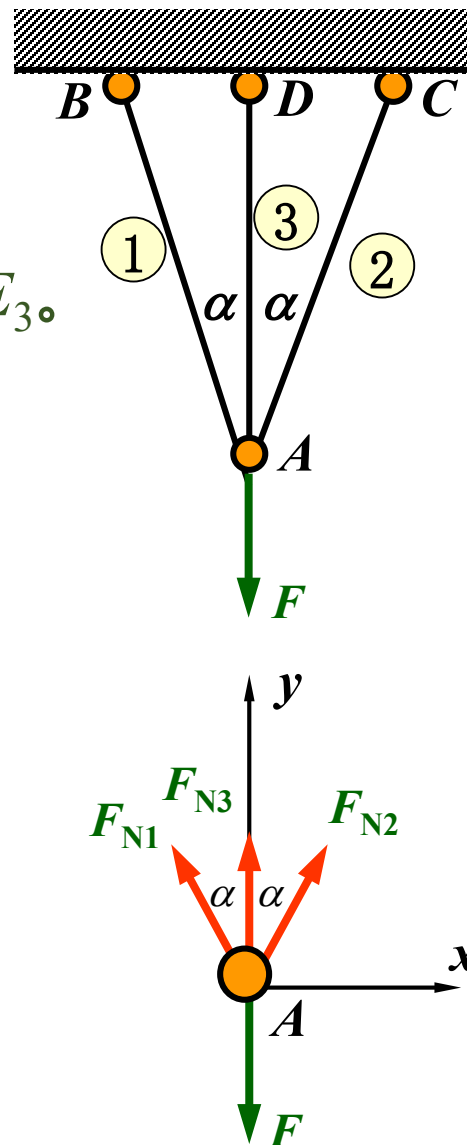
在图示结构中，设 1、2、3 三杆用铰链连结，如图所示， $l_1 = l_2 = l$ ， $A_1 = A_2 = A$ ， $E_1 = E_2 = E$ ，3杆的长度  $l_3$ ，横截面积  $A_3$ ，弹性模量  $E_3$ 。试求在沿铅垂方向的外力  $F$  作用下各杆的轴力。

解：1、列平衡方程：

$$\sum F_x = 0 \Rightarrow F_{N1} = F_{N2}$$

$$\sum F_y = 0 \Rightarrow F_{N1} \cos \alpha + F_{N2} \cos \alpha + F_{N3} - F = 0$$

因此，这是一次超静定问题。



## §2.9 拉伸、压缩的超静定问题

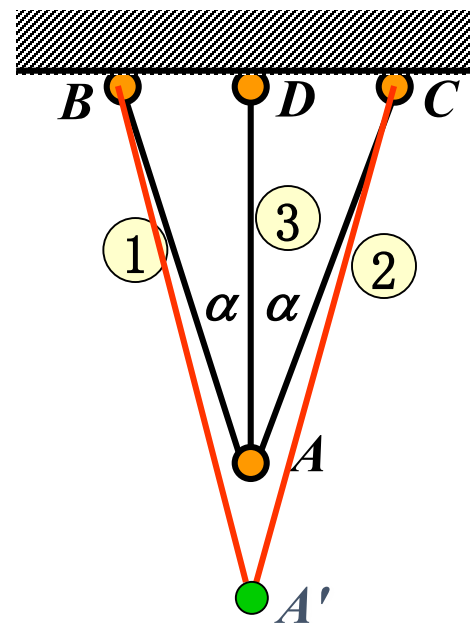
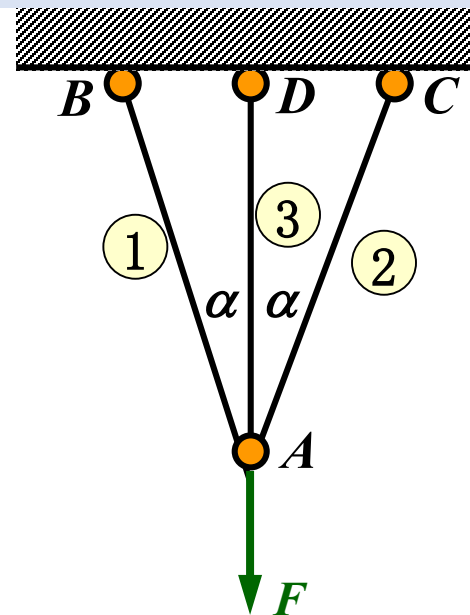
### 例题2.14

在图示结构中，设 1、2、3 三杆用铰链连结，如图所示， $l_1 = l_2 = l$ ， $A_1 = A_2 = A$ ， $E_1 = E_2 = E$ ，3杆的长度  $l_3$ ，横截面积  $A_3$ ，弹性模量  $E_3$ 。试求在沿铅垂方向的外力  $F$  作用下各杆的轴力。

解：2、变形协调方程：

由于问题在几何，物理及受力方面都是对称，所以变形后A点将沿铅垂方向下移。

变形协调条件是变形后三杆仍铰结在一起。





## §2.9 拉伸、压缩的超静定问题

### 例题2.14

在图示结构中，设 1、2、3 三杆用铰链连结，如图所示， $l_1 = l_2 = l$ ， $A_1 = A_2 = A$ ， $E_1 = E_2 = E$ ，3杆的长度  $l_3$ ，横截面积  $A_3$ ，弹性模量  $E_3$ 。试求在沿铅垂方向的外力  $F$  作用下各杆的轴力。

解：2、变形协调方程：

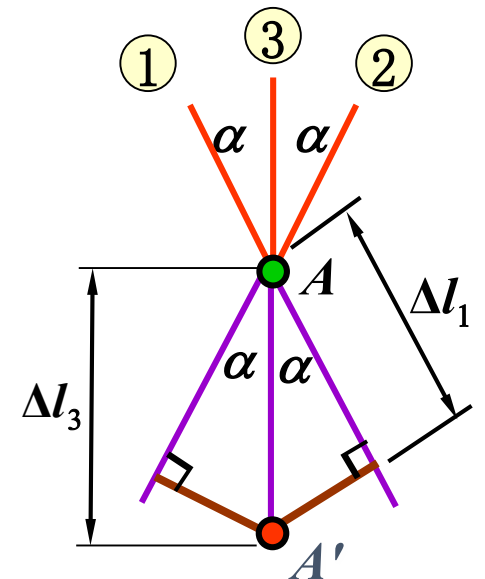
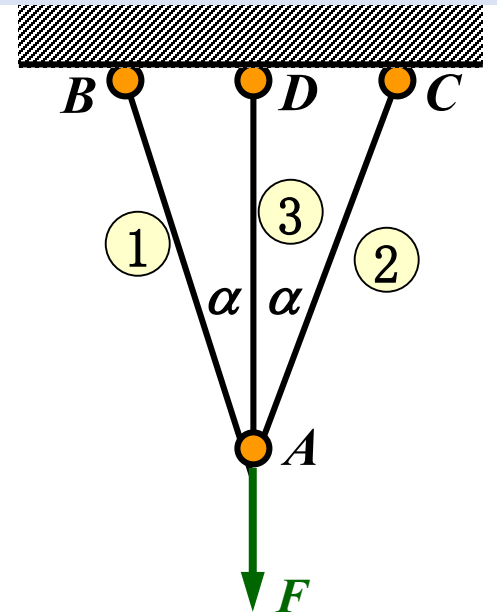
$$\Delta l_1 = \Delta l_3 \cos \alpha$$

物理方程：

$$\Delta l_1 = \frac{F_{N1} l_1}{EA} \quad \Delta l_3 = \frac{F_{N3} l_1 \cos \alpha}{E_3 A_3}$$

➡ 3、补充方程

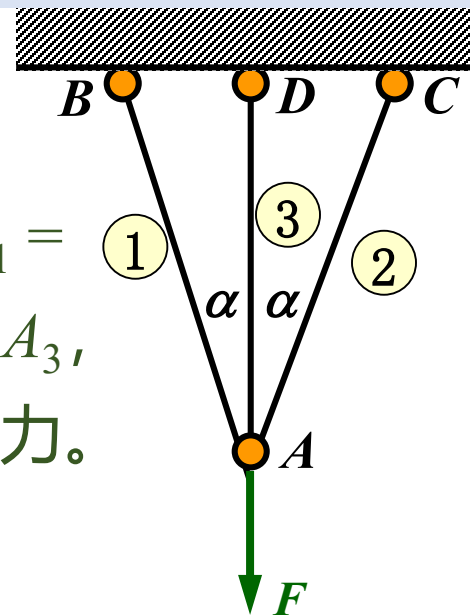
$$F_{N1} = F_{N3} \frac{EA}{E_3 A_3} \cos^2 \alpha$$



## §2.9 拉伸、压缩的超静定问题

### 例题2.14

在图示结构中，设 1、2、3 三杆用铰链连结，如图所示， $l_1 = l_2 = l$ ， $A_1 = A_2 = A$ ， $E_1 = E_2 = E$ ，3杆的长度  $l_3$ ，横截面积  $A_3$ ，弹性模量  $E_3$ 。试求在沿铅垂方向的外力  $F$  作用下各杆的轴力。



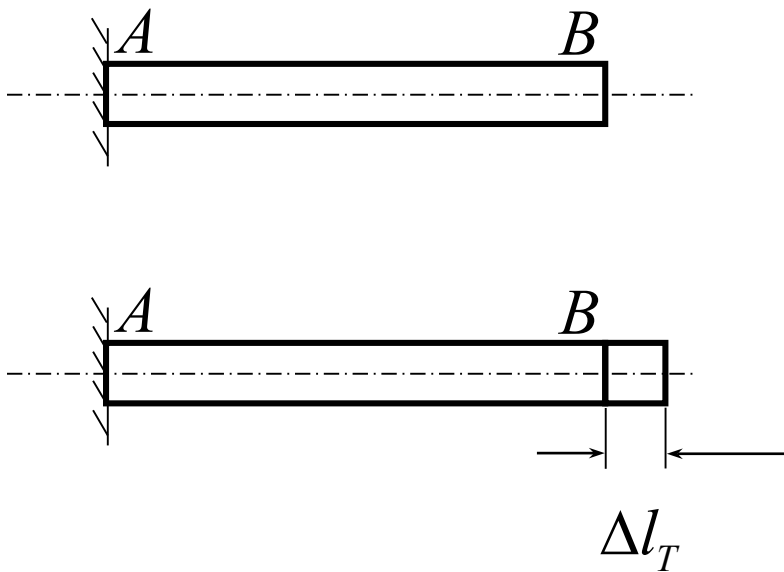
解：4、联立平衡方程与补充方程：

$$\left\{ \begin{array}{l} F_{N1} = F_{N2} \\ F_{N1} \cos \alpha + F_{N2} \cos \alpha + F_{N3} - F = 0 \\ F_{N1} = F_{N3} \frac{EA}{E_3 A_3} \cos^2 \alpha \end{array} \right. \quad \Rightarrow \quad \begin{aligned} F_{N3} &= \frac{F}{1 + 2 \frac{EA}{E_3 A_3} \cos^3 \alpha} \\ F_{N1} = F_{N2} &= \frac{F \cos^2 \alpha}{2 \cos^3 \alpha + \frac{E_3 A_3}{EA}} \end{aligned}$$

## §2.10 温度应力

温度变化引起物体的膨胀或收缩。

静定结构可以自由变形，不会引起构件的内力。



$\alpha_l$  — 材料的线胀系数

单位长度的杆温度升高 $1^\circ\text{C}$ 时杆的伸长量

单位:  $1/^\circ\text{C}$

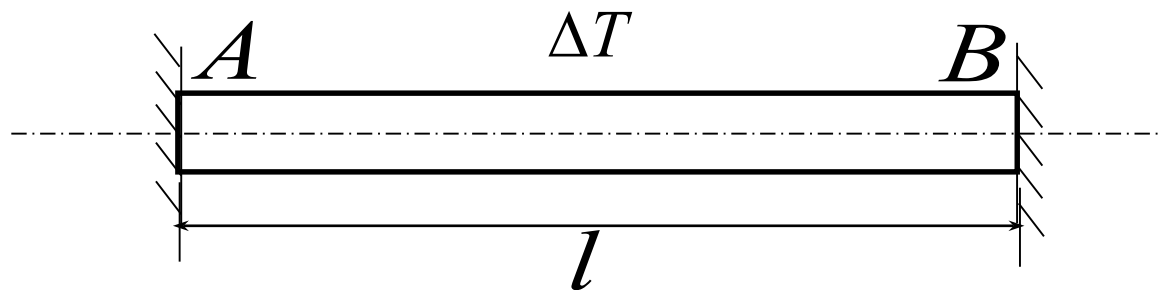
温度变化引起变形

$$\Delta l_T = \alpha_l \Delta T \cdot l$$

## §2.10 温度应力

温度变化引起物体的膨胀或收缩。

超静定结构的变形受到约束，由此产生的应力称为热应力或温度应力。

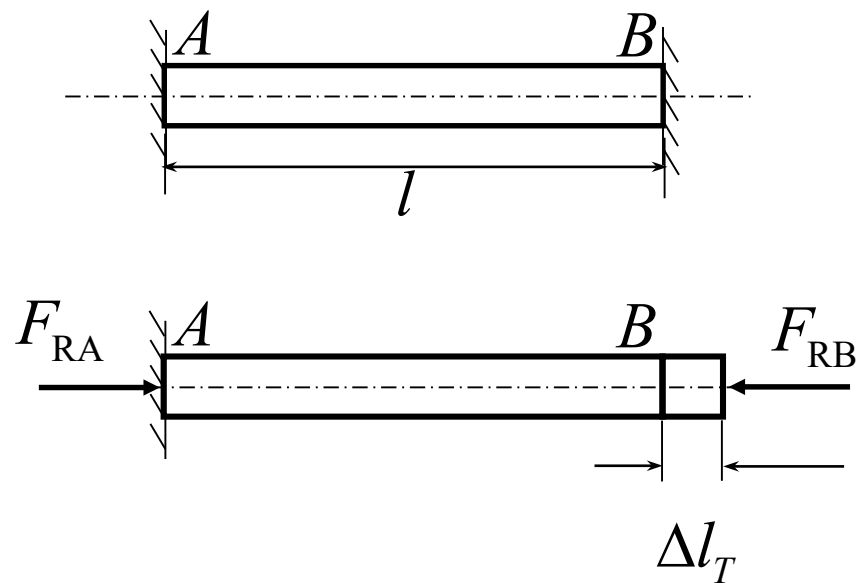


思考：这是几次超静定问题？

## §2.10 温度应力

### 例题2.15:

—两端刚性支承杆 $AB$ ，设计长为 $l$ ，横截面积为 $A$ ，材料的线膨胀系数为 $\alpha_l$ ，弹性模量为 $E$ 。若杆安装时的温度为 $T_1$ ，使用时温度为 $T_2$  ( $T_2 > T_1$ )，试求杆内的温度应力。



## §2.10 温度应力

解： 1、列出独立的平衡方程

$$F_{RA} - F_{RB} = 0$$

2、温度变化引起变形

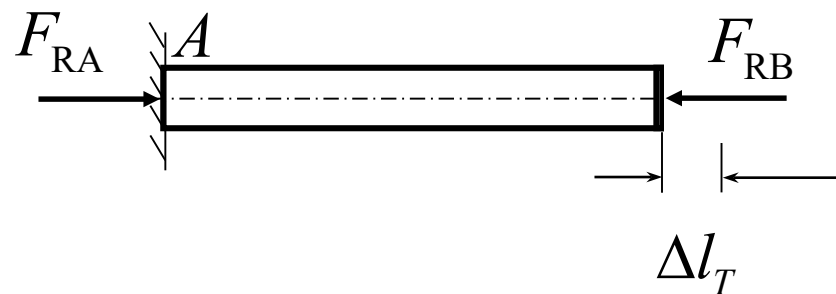
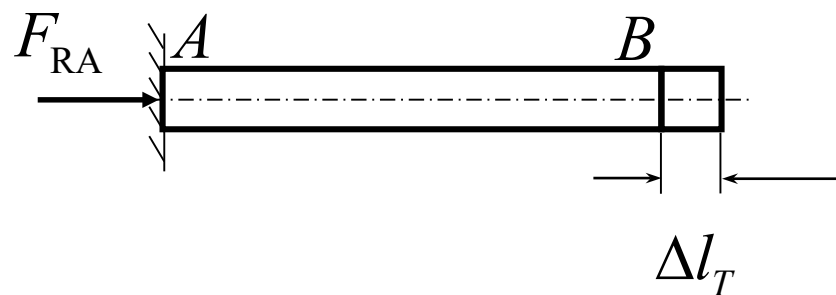
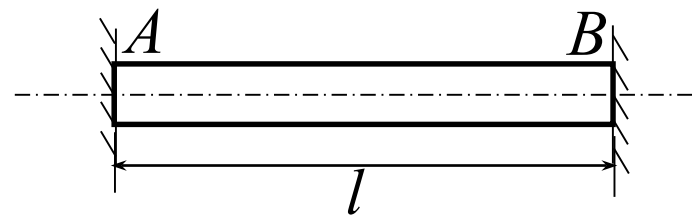
$$\Delta l_T = \alpha_l \Delta T \cdot l = \alpha_l (T_2 - T_1) \cdot l$$

3、端部约束力引起缩短

$$\Delta l_R = -\frac{F_R l}{EA}$$

4、杆的总长度不变 (变形协调)

$$\Delta l = \Delta l_T + \Delta l_R = 0$$



## §2.10 温度应力

### 4、求解约束力

$$F_R = EA\alpha_l\Delta T$$

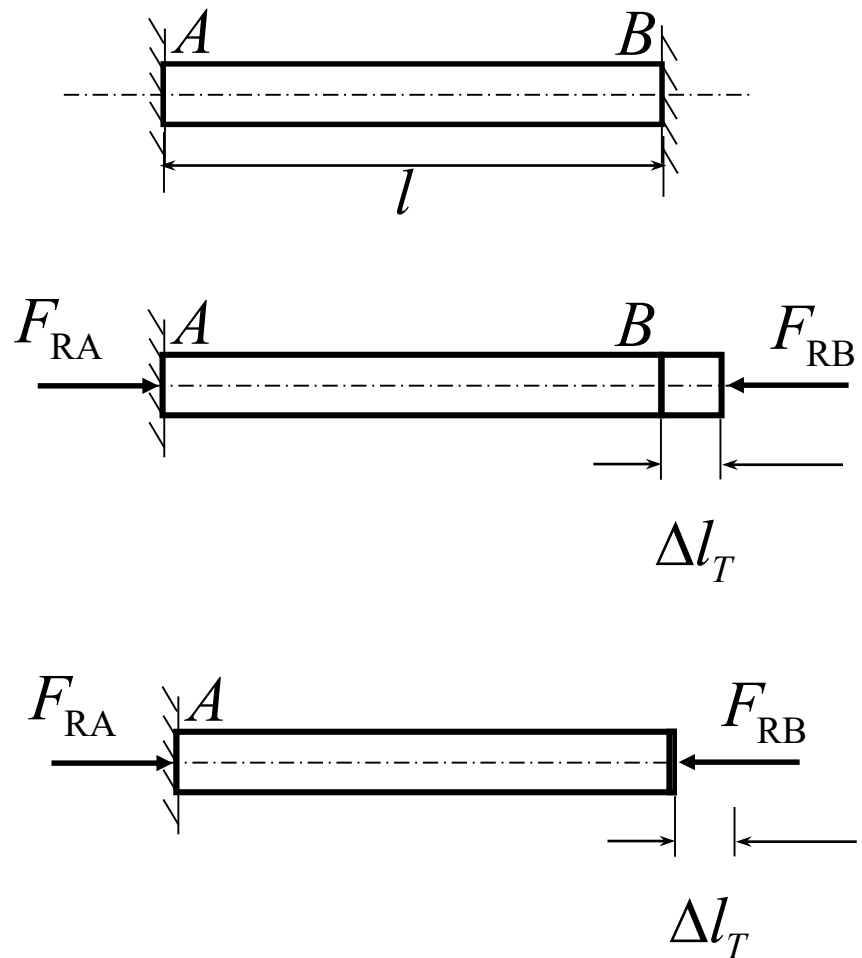
### ➡ 温度应力

$$\begin{aligned}\sigma_T &= \frac{F_{RB}}{A} = \alpha_l E \Delta T \\ &= \alpha_l E (T_2 - T_1)\end{aligned}$$

钢  $\alpha_l = 1.25 \times 10^{-5}/^{\circ}\text{C}$

混凝土  $\alpha_l = 1.0 \times 10^{-5}/^{\circ}\text{C}$

塑料的热膨胀系数很大，是碳钢的3~10倍





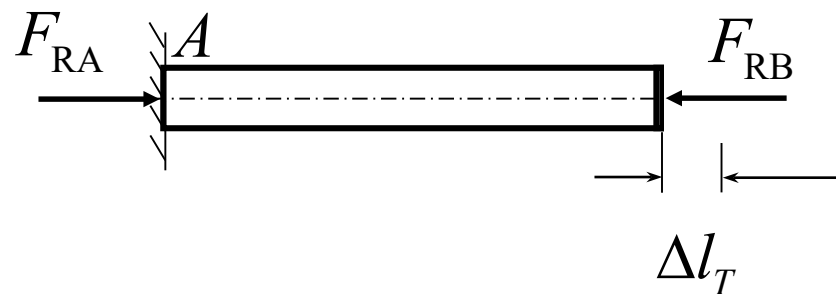
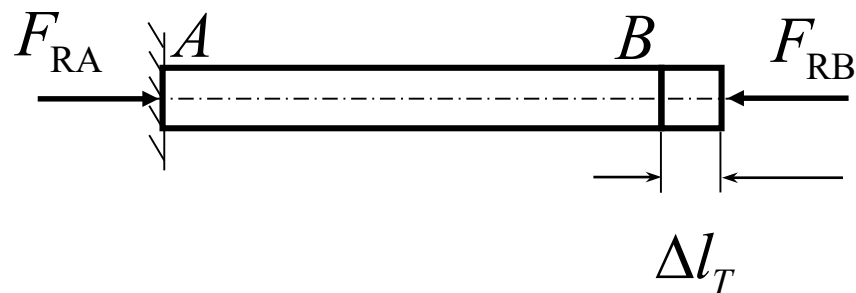
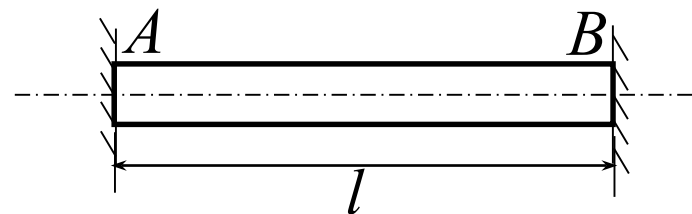
## §2.10 温度应力

钢  $\alpha_l = 1.25 \times 10^{-5}/^{\circ}\text{C}$ ,  $E = 200 \text{ GPa}$ ,

### 温度应力

$$\begin{aligned}\sigma_T &= \frac{F_{RB}}{A} = \alpha_l E \Delta T \\ &= (2.5 \Delta T \text{ } ^{\circ}\text{C}^{-1}) \text{ MPa}\end{aligned}$$

可见当  $\Delta T$  较大时，温度应力数值非常可观



## §2.10 温度应力

工程中温度应力预防与控制：

输油管道、蒸汽管道

隔一段距离要设一个弯道 - 膨胀弯（ $\Pi$ 型）**伸缩节**

降低因温度变化而产生的热应力，避免构件失效。



## §2.10 温度应力

工程中温度应力预防与控制：

工程中常采用预留空隙来减轻温度应力的影响。

如铁路钢轨接头处，混凝土路面中。



# 作业

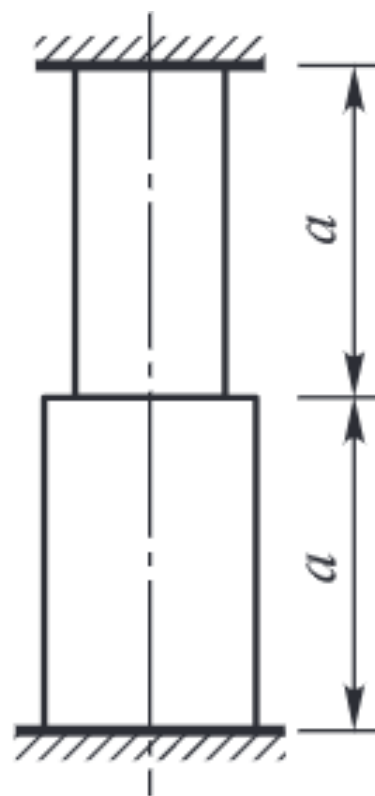


2.47 (温度应力)

**3.19日(下周二) 之前交**

# 作业

**2.47** 图示阶梯形钢杆的两端在  $T_1 = 5^\circ\text{C}$  时被固定, 杆件上下两段的横截面面积分别是  $A_{\text{上}} = 500 \text{ mm}^2$ ,  $A_{\text{下}} = 1\,000 \text{ mm}^2$ 。钢材的  $\alpha_l = 12.5 \times 10^{-6} \text{ }^\circ\text{C}^{-1}$ ,  $E = 200 \text{ GPa}$ 。当温度升高至  $T_2 = 25^\circ\text{C}$  时, 试求杆内各部分的温度应力。



题 2.47 图