

# Министерство науки и высшего образования Российской Федерации Федеральное государственное бюджетное образовательное учреждение высшего образования

# «Московский государственный технический университет имени Н. Э. Баумана

(национальный исследовательский университет)» (МГТУ им. Н.Э. Баумана)

ФАКУЛЬТЕТ _	Фундаментальные науки
КАФЕДРА	Прикладная математика

### ДОМАШНЯЯ РАБОТА ПО КУРСУ

# «Математические модели прикладной механики» НА ТЕМУ:

# Раскрытие статической неопределимости балки при поперечном изгибе Вариант 15

Студент	ФН2-71Б		В. Г. Пиневич
	(Группа)	(Подпись, дата)	(И.О. Фамилия)
Преподаватель			Е.А. Максимова
преподав	атоль	(Подпись, дата)	(И.О. Фамилия)

Оглавление 2

## Оглавление

O6	бозначения	3
1.	Постановка задачи	4
2.	Схема нагружения в соответствии с индивидуальным заданием	5
3.	Степень статической неопределимости балки	5
4.	Переход к статически определимой балке	5
5.	Балка под действием только реакции $R_3$	6
6.	Прогиб балки только при реакции $R_3 \ldots \ldots$	8
7.	Статически определимая балка без реакции $R_3$	9
8.	Прогиб статически определимой балки без $R_3$	10
9.	Определение силы реакции $R_3$	11
10	. Расчёт статически неопределимой балки	11
	10.1.Изгибающий момент и перерезывающая сила	11
	10.2. Прогиб исходной балки	12
11	.Наибольшее растягивающее напряжение	13
<b>12</b>	.Заключение	14
Ст	THEOR HEROTI SOPSHILLY HEMOHUMVOD	15

Обозначения 3

#### Обозначения

- L длина трети балки, м;
- b основание прямоугольного поперечного сечения балки, м;
- h высота прямоугольного поперечного сечения балки, м;
- E продольный модуль упругости (модуль Юнга),  $\Pi$ а;
- $J_3$  осевой момент инерции относительно нейтральной оси, м<sup>4</sup>;
- $W_3$  момент сопротивления сечения при изгибе, м $^3$ ;
- $R_3$  сила реакции, приложенная вместо отброшеной связи, H;
- $M_i$  момент,  $\mathbf{H} \cdot \mathbf{M}$ ;
- $P_i$  сила или реакция, H;
- $q^{\circ}$  равномерно распределённая нагрузка, H/M;
- $M_3$  изгибающий момент, Н·м;
- Q перерезывающая сила, H;
- w величина прогиба балки, м;
- $\sigma_{11}^{max}$  максимальное растягивающее напряжение,  $\Pi$ а.

#### 1. Постановка задачи

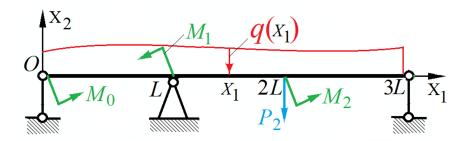


Рис. 1. Общая схема нагружения статически неопределимой балки

В соответствии с индивидуальным заданием необходимо использовать тип связи  $R_3$ . Это означает, что при раскрытии статической неопределимости шарнирную опору балки при  $x_1 = 3L$  следует заменить подлежащей определению реакцией  $R_3$  с положительным направлением вдоль положительного направления координатной оси  $Ox_2$ . Положительные направления нагружающих силовых факторов соответствуют их направлениям, отмеченным на рис. 1 стрелками.

Для индивидуального варианта заданы моменты  $M_0=M,\ M_1=-M,\ M_2=0,$  прикладываемая сила  $P_2=-P$  и распределённая нагрузка  $q(x_1)=q^\circ,\ x_1\in(0,2L).$ 

При этом  $M=2000~{\rm H\cdot m},~P=1000~{\rm H},~q^\circ=1000~{\rm H/m},~L=1~{\rm m}.$  Прямоугольное поперечное сечение балки имеет основание  $b=30~{\rm mm}$  и высоту  $h=65~{\rm mm}.$  Балка выполнена из малоуглеродистой стали с продольным модулем упругости (модулем Юнга)  $E=210~\Gamma\Pi{\rm a}.$ 

## 2. Схема нагружения в соответствии с индивидуальным заданием

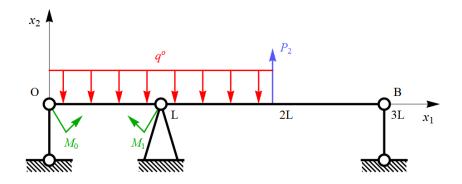


Рис. 2. Схема нагружения балки для заданного варианта

#### 3. Степень статической неопределимости балки

Для полученной системы неизвестными являются 3 реакции в шарнирах. Однако можем записать всего 2 уравнения равновесия, а именно уравнение равновесия сил в проекции на вертикальную ось и уравнение равновесия моментов относительно точки. Значит, система является 1 раз статически неопределимой, то есть для определения всех возникающих реакций недостаточно только уравнений статики.

### 4. Переход к статически определимой балке

В соответствии с индивидуальным вариантом отбросим указанную в задании наложенную связь  $P_3$  и заменим её соответствующей реакцией  $R_3$ . Таким образом осуществим переход к статически определимой балке.

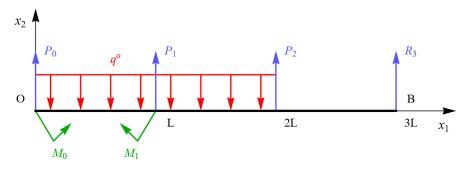


Рис. 3. Нагружение для статически определимой балки

Уравнение равновесия сил в проекции на вертикальную ось  $Ox_2$  имеет вид

$$\sum P = 0 \implies R_3 + P_1 + P_2 + P_0 - 2L \cdot q^\circ = 0.$$

Аналогично уравнение равновесия моментов относительно точки В

$$\sum M = 0 \implies M_0 - M_1 + 2L \cdot P_1 + L \cdot P_2 + 3L \cdot P_0 - L^2 \cdot q^\circ = 0.$$

Откуда получим

$$\begin{cases}
P_1 = \frac{1}{L} (M_0 - M_1) - 3R_3 - 2P_2 + 5L \cdot q^{\circ}, \\
P_0 = \frac{1}{L} (M_1 - M_0) + 2R_3 + P_2 - 3L \cdot q^{\circ}.
\end{cases}$$
(1)

### 5. Балка под действием только реакции $R_3$

Будем считать, что на балку действует только реакция  $R_3$ , приложенная вместо отброшенной связи, а все остальные нагружающие силовые факторы отсутствуют.

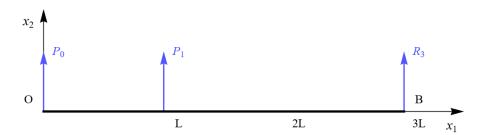


Рис. 4. Нагружение балки только реакцией  $R_3$ 

Уравнения равновесия сил в проекции на вертикальную ось  $Ox_2$  и моментов относительно точки B в этом случае имеют вид

$$\begin{cases} R_3 + P_1 + P_0 = 0, \\ 2L \cdot P_1 + 3L \cdot P_0 = 0. \end{cases}$$

Откуда получим

$$\begin{cases} P_1 = -3R_3, \\ P_0 = 2R_3. \end{cases}$$
 (2)

Для упрощения выкладок введём функции

$$f_n(x) = \begin{cases} \frac{x^n}{n!}, & x > 0, \\ 0, & x \le 0, \end{cases} \quad n \in \mathbb{Z}_+.$$

Эти функции для  $a \ge 0$  обладают свойствами:

1)  $f_n'(x-a) = f_{n-1}(x-a)$  для  $n \in \mathbb{N}$ , причём  $f_0'(x-a) = 0$ .

2) 
$$\int_{0}^{x} f_{n}(\xi - a) d\xi = f_{n+1}(x - a)$$
 для  $n \in \mathbb{Z}_{+}$ .

Тогда можно записать выражение для изгибающего момента

$$M_0(x_1) = R_3 f_1(x_1 - 3L) + P_1 f_1(x_1 - L).$$

Перерезывающая сила связана с изгибающим моментом следующим образом:

$$Q(x_1) = \frac{\mathrm{d}M_3(x_1)}{\mathrm{d}x_1}.\tag{3}$$

Тогда

$$Q(x_1) = R_3 f_0(x_1 - 3L) + P_1 f_0(x_1 - L).$$

С учётом (2) имеем

$$\begin{cases} M_3(x_1) = R_3 \left( f_1(x_1) - 3f_1(x_1 - L) \right), \\ Q(x_1) = R_3 \left( f_0(x_1) - 3f_0(x_1 - L) \right). \end{cases}$$
(4)

Построим в безразмерных переменных эпюры изгибающего момента и перерезывающей силы в случае, когда действует только сила реакции  $R_3$ , приложенная вместо отброшенной связи.

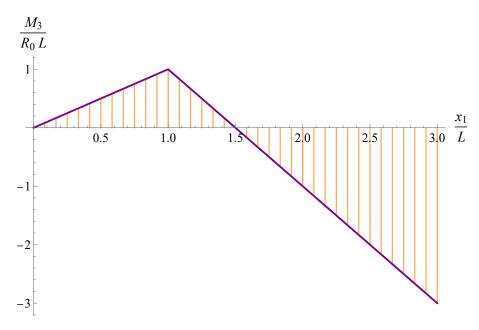


Рис. 5. Эпюра изгибающего момента при действии только  $R_3$ 

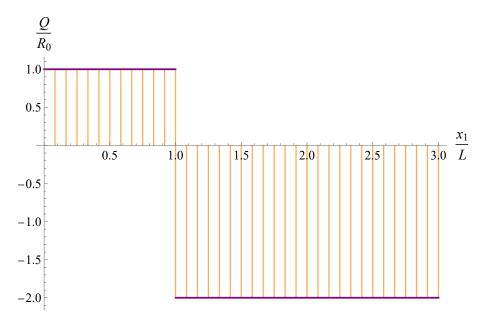


Рис. 6. Эпюра перерезывающей силы при действии только  $R_3$ 

#### 6. Прогиб балки только при реакции $R_3$

Дифференциальное уравнение для прогиба балки

$$\frac{\mathrm{d}^2 w(x_1)}{\mathrm{d}x_1^2} = \frac{M_3(x_1)}{EJ_3}.$$

Общее решение имеет вид

$$w(x_1) = w(0) + w'(0)x_1 + \int_0^{x_1} dt \int_0^t \frac{M_3(\xi)}{EJ_3} d\xi.$$
 (5)

Ранее была отброшена одна связь в точке  $x_1 = 3L$ . Тогда остаётся 2 закрепления в точках  $x_1 = L$  и  $x_1 = 0$ , в которых балка не должна прогибаться. В этом случае имеем следующие граничные условия:

$$w(L) = 0, \quad w(0) = 0.$$
 (6)

С учётом (4) прогиб балки под действием только реакции  $R_3$ 

$$w(x_1) = \frac{R_3}{EJ_3} \left( f_3(x_1) - 3f_3(x_1 - L) + L^3 - \frac{1}{6}L^2 x_1 \right).$$
 (7)

В точке  $x_1 = 0$ 

$$w_{R_3} = w(0) = \frac{L^3}{3EJ_3}R_3. (8)$$

#### 7. Статически определимая балка без реакции $R_3$

Будем считать, что на балку действуют все силовые факторы, кроме реакции  $R_3$ , приложенной вместо отброшенной связи.

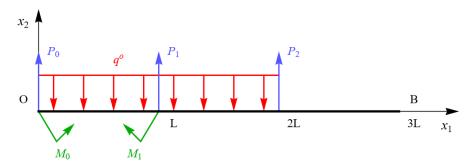


Рис. 7. Нагружение балки без учёта реакции  $R_3$ 

Уравнения равновесия сил в проекции на вертикальную ось  $Ox_2$  и моментов относительно точки O в этом случае имеют вид

$$\begin{cases} P_1 + P_2 + P_0 - 2L \cdot q^\circ = 0, \\ M_0 - M_1 + L \cdot P_1 + 2L \cdot P_2 - 2L^2 \cdot q^\circ = 0. \end{cases}$$

Откуда получим

$$\begin{cases}
P_1 = \frac{1}{L} (M_1 - M_0) - 2P_2 + 2L \cdot q^{\circ}, \\
P_0 = \frac{1}{L} (M_0 - M_1) + P_2.
\end{cases} \tag{9}$$

В этом случае выражение для изгибающего момента имеет вид

$$M_3(x_1) = M_1 f_0(x_1 - L) - M_0 f_0(x_1) + P_1 f_1(x_1 - L) + + P_2 f_1(x_1 - 2L) - q^{\circ} f_2(x_1) + q^{\circ} f_2(x_1 - 2L).$$
(10)

С учётом (3) перерезывающая сила

$$Q(x_1) = P_1 f_0(x_1 - L) + P_2 f_0(x_1 - 2L) - q^{\circ} f_1(x_1) + q^{\circ} f_1(x_1 - 2L).$$
(11)

Построим эпюры изгибающего момента и перерезывающей силы для статически определимой балки в случае, когда действуют все силовые факторы, кроме реакции  $R_3$ , приложенной вместо отброшенной связи, с учётом (9) при значениях параметров в соответствии с индивидуальным заданием.

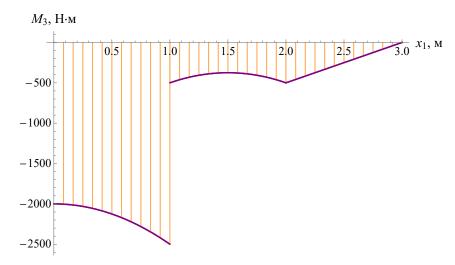


Рис. 8. Эпюра изгибающего момента без учёта реакции  $R_3$ 

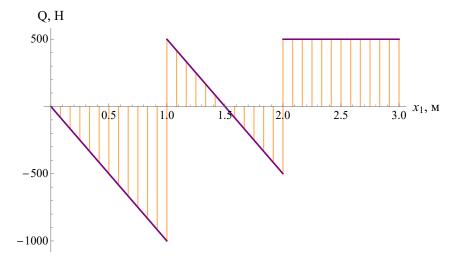


Рис. 9. Эпюра перерезывающей силы без учёта реакции  $R_3$ 

### 8. Прогиб статически определимой балки без $R_{ m 3}$

С учётом (5), (6) и (10) прогиб статически определимой балки без реакции  $R_3$ 

$$w(x_1) = \frac{1}{EJ_3} \left[ M_1 f_2(x_1 - L) - M_0 f_2(x_1) + P_1 f_3(x_1 - L) + P_2 f_3(x_1 - 2L) - q^{\circ} f_4(x_1) + q^{\circ} f_4(x_1 - 2L) + \frac{L^2}{24} \left( 32M_1 - 56M_0 - 12LP_2 - 13L^2 q^{\circ} \right) + \frac{L}{24} \left( 80M_0 - 32M_1 + 12LP_2 + 15L^2 q^{\circ} \right) x_1 \right].$$

$$(12)$$

В точке  $x_1 = 3L$ 

$$w_0 = w(3L) = \frac{L^2}{24EJ_3} \left( -24M_0 - 2L^2 q^{\circ} \right). \tag{13}$$

#### 9. Определение силы реакции $R_3$

Для статически неопределимой балки в точке  $x_1=0$  имеем закрепление, поэтому прогиб в этой точке отсутствует. Тогда для определения силы реакции  $R_3$  можно воспользоваться условием

$$w_{R_3} + w_0 = 0.$$

С учётом (8) и (13) имеем

$$R_3 = \frac{L^2}{24EJ_3} \left( 24M_0 + 2L^2 q^{\circ} \right) \frac{3EJ_3}{L^3}.$$

Тогда из (1) получим силы реакции для статически неопределимой балки

$$\begin{cases} P_1 = \frac{51}{32}Lq^{\circ} - \frac{7}{8}P_2 + \frac{1}{12L}(14M_0 + M_2), \\ P_0 = \frac{13}{96}Lq^{\circ} - \frac{3}{8}P_2 + \frac{1}{12L}(M_0 + 2M_1). \end{cases}$$

При значениях параметров в соответствии с индивидуальным заданием

$$R_3 = 6250 \text{ H}, \quad P_1 = -15750 \text{ H}, \quad P_0 = 10500 \text{ H}.$$

#### 10. Расчёт статически неопределимой балки

#### 10.1. Изгибающий момент и перерезывающая сила

Выражения для изгибающего момента и перерезывающей силы статически неопределимой балки можно получить путём сложения соответствующих выражений для балки под действием только силы реакции  $R_3$ , приложенной вместо отброшенной связи, а также статически определимой балки без учёта силы реакции  $R_3$ .

После сложения (4) с (10) и (11) соответственно с учётом (9) получим

$$M_3(x_1) = M_1 f_0(x_1 - L) - M_0 f_0(x_1) + R_3 f_1(x_1) + \left(P_1 - \frac{3}{2}R_3\right) f_1(x_1 - L) + P_2 f_1(x_1 - 2L) - q^{\circ} f_2(x_1) + q^{\circ} f_2(x_1 - 2L).$$

С учётом (3) перерезывающая сила

$$Q(x_1) = R_3 f_0(x_1) + \left(P_1 - \frac{3}{2}R_3\right) f_0(x_1 - L) - P_2 f_0(x_1 - 2L) - q^{\circ} f_1(x_1) + q^{\circ} f_2(x_1 - 2L).$$

Построим эпюры полученных изгибающего момента и перерезывающей силы для статически неопределимой балки при значениях параметров в соответствии с индивидуальным заданием.

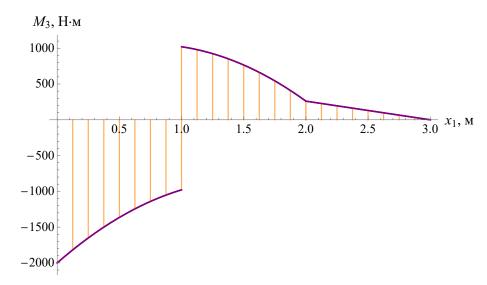


Рис. 10. Эпюра изгибающего момента статически неопределимой балки

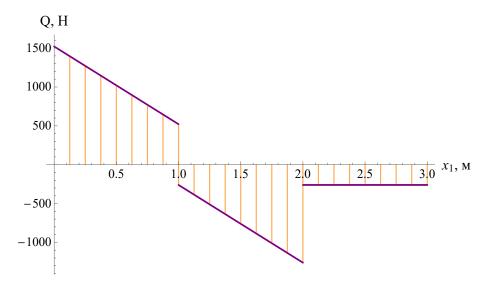


Рис. 11. Эпюра перерезывающей силы статически неопределимой балки

#### 10.2. Прогиб исходной балки

Выражения для прогиба статически неопределимой балки также можно получить путём сложения соответствующих выражений для балки под действием только силы реакции  $R_3$ , а также статически определимой балки без учёта силы реакции  $R_3$ .

После сложения (7) и (13) с учётом (9) получим

$$w(x_1) = \frac{1}{EJ_3} \left[ M_1 f_2(x_1 - L) - M_0 f_2(x_1) + R_3 f_3(x_1) + \left( P_1 - \frac{3}{2} R_3 \right) f_3(x_1 - L) + \right.$$

$$+ P_2 f_3(x_1 - 2L) - q^{\circ} f_4(x_1) + q^{\circ} f_4(x_1 - 2L) + \frac{L^2}{48} \left( 32M_1 - 56M_0 - 12LP_2 - 13L^2 q^{\circ} \right) +$$

$$+ \frac{L}{48} \left( 80M_0 - 32M_1 + 12LP_2 + 15L^2 q^{\circ} \right) x_1 \right].$$

Для балки с прямоугольным поперечным сечением с основанием b и высотой h осевой момент инерции относительно нейтральной оси имеет вид

$$J_3 = \frac{bh^3}{12}.$$

Построим график зависимости прогиба для статически неопределимой балки при значениях параметров в соответствии с индивидуальным заданием.

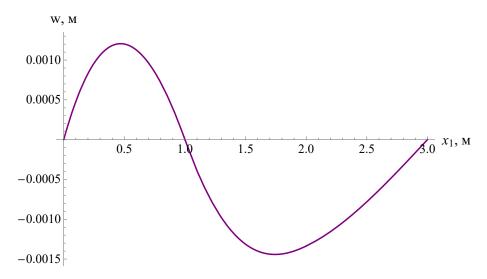


Рис. 12. Прогиб статически неопределимой балки

## 11. Наибольшее растягивающее напряжение

Максимальное растягивающее напряжение в поперечном сечении, симметричном относительно нейтральной оси, можно определить по формуле

$$\sigma_{11}^{max} = \frac{M_3}{W_3}.$$

Для прямоугольного поперечного сечения момент сопротивления сечения при изгибе имеет вид

$$W_3 = \frac{bh^2}{6}.$$

Наибольшее по абсолютной величине значение изгибающего момента  $M_0$  достигается при  $x_1=0$ . Тогда

$$\sigma_{11}^{max} = 6 \frac{|M_0|}{bh^2}.$$

При значениях параметров в соответствии с индивидуальным заданием

$$\sigma_{11}^{max}\approx 94{,}675~\mathrm{M}\Pi\mathrm{a}.$$

#### 12. Заключение

В данной работе для заданной пары металлов были получены следующие результаты:

- 1) изображена схема нагружения статически неопределимой балки в соответствии с индивидуальным заданием;
- 2) проверена степень статической неопределимости балки;
- 3) в соответствии с индивидуальным вариантом осуществлён переход к статически определимой балке путём отбрасывания указанной в задании наложенной связи  $P_0$  и замены её соответствующей реакцией  $R_3$ ;
- 4) построены эпюры изгибающего момента и перерезывающей силы только от действия указанной выше реакции, приложенной вместо отброшенной связи (шарнирной опоры);
- 5) найдена однозначная аналитическая зависимость величины прогиба балки под действием только реакции  $R_3$ ;
- 6) построены эпюры изгибающего момента и перерезывающей силы для статически определимой балки без учёта отброшенной связи и её силы реакции;
- 7) для статически определимой балки найдена аналитическая зависимость величины прогиба от продольной координаты;
- 8) из равенства нулю алгебраической суммы полученных в пп. 5 и 7 прогибов балки в сечении, соответствующем отброшенной опоре, получена зависимость реакции  $R_3$  в этом сечении от остальных заданных параметров;
- 9) для исходной статически неопределимой балки построены эпюры изгибающего момента и перерезывающей силы, а также определена зависимость прогиба балки от продольной координаты и построен график этой зависимости;
- 10) для поперечного сечения балки с наибольшим по абсолютному значению изгибающим моментом найдено наибольшее растягивающее напряжение.

#### Список использованных источников

- 1. Зарубин В.С., Кувыркин Г.Н. Математические модели механики и электродинамики сплошной среды. М.: Изд-во МГТУ им. Н.Э. Баумана, 2008. 512 с.
- 2. Зарубин В. С., Кувыркин Г. Н., Станкевич И. В. Математические модели прикладной механики. М.: Изд-во МГТУ им Н. Э. Баумана, 2016. 282 с.
- 3. Феодосьев В.И. Сопротивление материалов. 15-е изд. М.: Изд-во МГТУ им Н.Э. Баумана, 2010. 590 с.