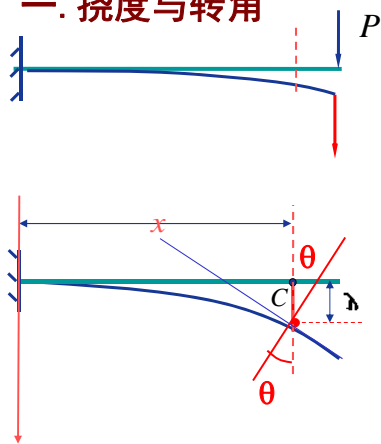


## 第9章 弯曲刚度问题

www.slope.com.cn

### 9.1 弯曲变形

#### 一. 挠度与转角



1、挠曲线：梁变形后的轴线

性质：连续、光滑、弹性、  
极其平坦的平面曲线

2、挠度：横截面形心沿垂直于  
轴线方向的位移。用“ $y$ ”表示

3、转角：横截面绕中性轴转过  
的角度。用“ $\theta$ ”表示



## 第9章 弯曲刚度问题

www.slope.com.cn

### 挠度和转角的关系

$y = v(x)$  ..... 挠曲线方程      挠度向下为正；向上为负

$\theta = \theta(x)$  ..... 转角方程      由变形前的横截面转到变形后，

$$\operatorname{tg} \theta = \frac{dy}{dx} = v'(x) \quad \text{顺时针为正；逆时针为负}$$

$\theta \approx \operatorname{tg} \theta \Rightarrow \theta = v'$       挠曲线为一条平坦的曲线

### 二. 刚度条件：许可挠度、许可转角



## 第9章 弯曲刚度问题

www.slope.com.cn

### 三. 挠曲线微分方程

#### 1、曲率与弯矩的关系：

$$\frac{1}{\rho} = \frac{M}{EI} \quad \rightarrow \quad \frac{1}{\rho(x)} = \frac{M(x)}{EI_z} \quad \dots\dots (1)$$

#### 2、曲率与挠曲线的关系（数学表达式）

$$\frac{1}{\rho(x)} = \pm \frac{y''}{[1 + (y')^2]^{\frac{3}{2}}} \quad \because y' \ll 1, \therefore \rightarrow \rightarrow \quad \frac{1}{\rho(x)} = \pm y'' \quad \dots\dots (2)$$

#### 3、挠曲线与弯矩的关系：

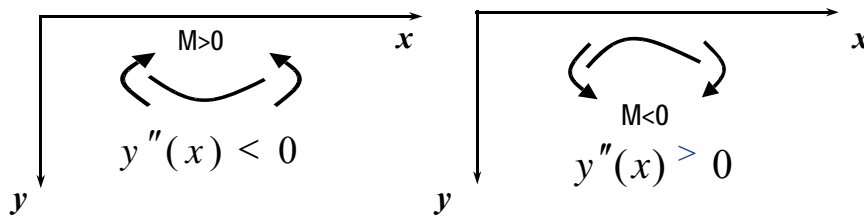
联立 (1)、(2) 两式得  $\rightarrow \rightarrow \quad \frac{M(x)}{EI} = \pm y''$

$$\rightarrow \rightarrow \quad EI y'' = \pm M(x)$$



## 第9章 弯曲刚度问题

www.slope.com.cn



结论：挠曲线近似微分方程——  $EI y'' = -M(x)$

$$\frac{d^2 y}{dx^2} = -\frac{M(x)}{EI}$$

挠曲线近似微分方程的近似性——忽略了剪力Q以及  $(y')^2$  对变形的影响

使用条件：弹性范围内工作的细长梁



## 第9章 弯曲刚度问题

www.slope.com.cn

### 9.2 积分法计算梁的变形

基本步骤：

- 1、根据荷载分段列出弯矩方程  $M(x)$
- 2、根据弯矩方程列出挠曲线的近似微分方程并进行积分

$$EIy''(x) = -M(x)$$

$$EIy'(x) = \int -M(x)dx + C_1$$

$$EIy(x) = \int (\int -M(x)dx)dx + C_1x + C_2$$



## 第9章 弯曲刚度问题

www.slope.com.cn

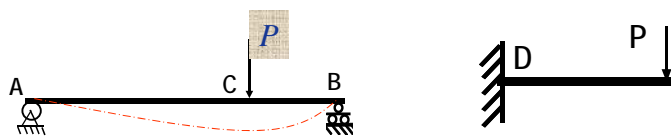
### 3、根据弯曲梁变形的边界条件和连续条件确定积分常数

- (1) 固定支座处：挠度和转角等于零
- (2) 固定铰支座处、可动铰支座处：挠度等于零
- (3) 在弯矩方程分段处：一般情况下左、右的两个截面挠度相等、转角相等



## 第9章 弯曲刚度问题

www.slope.com.cn



边界条件:  $y_A = 0$     $y_B = 0$     $y_D = 0$     $\theta_D = 0$

连续条件:  $y_{C左} = y_{C右}$     $\theta_{C左} = \theta_{C右}$

### 4、确定挠曲线方程和转角方程

### 5、计算任意截面的挠度、转角挠度的最大值、转角最大值



## 第9章 弯曲刚度问题

www.slope.com.cn

例

解:

a) 建立坐标系并写出弯矩方程

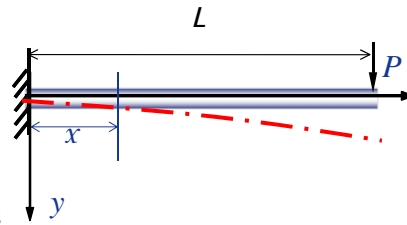
$$M(x) = -P(L-x)$$

b) 写出微分方程并积分

$$EIy'' = -M(x) = P(L-x)$$

$$EIy' = -\frac{1}{2}P(L-x)^2 + C_1$$

$$EIy = \frac{1}{6}P(L-x)^3 + C_1x + C_2$$



## 第9章 弯曲刚度问题

www.slope.com.cn

c) 应用位移边界条件求积分常数

$$x=0, y=0; \quad \theta=0 \quad \Rightarrow$$

$$\therefore C_1 = \frac{1}{2}PL^2; \quad C_2 = -\frac{1}{6}PL^3$$

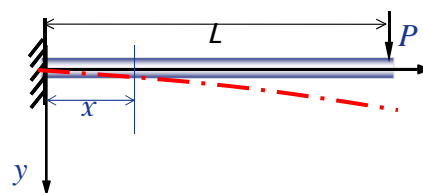
d) 确定挠曲线、转角方程

$$y(x) = \frac{P}{6EI} [3Lx^2 - x^3]$$

$$\theta = y' = -\frac{P}{2EI} [x^2 - 2Lx]$$

e) 自由端的挠度及转角

$$y(L) = \frac{PL^3}{3EI} \quad \theta(L) = \frac{PL^2}{2EI}$$



## 第9章 弯曲刚度问题

www.slope.com.cn

例：求图示梁的跨中的挠度和转角 ( $EI=$ 常数)  $a+b=l$

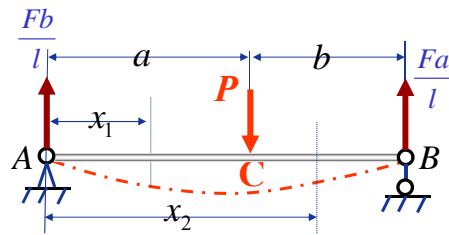
解：a) 建立坐标系并写出弯矩方程

左侧段 ( $0 \leq x_1 \leq a$ ) :

$$M(x_1) = \frac{Pb}{L} x_1$$

右侧段 ( $a \leq x_2 \leq L$ ) :

$$M(x_2) = \frac{Pb}{L} x_2 - P(x_2 - a)$$



## 第9章 弯曲刚度问题

www.slope.com.cn

b) 写出微分方程并积分

左侧段 ( $0 \leq x_1 \leq a$ ) :

$$EIy_1'' = -\frac{Pb}{L} x_1$$

$$EIy_1' = -\frac{Pb}{2L} x_1^2 + C_1$$

$$EIy_1 = -\frac{Pb}{6L} x_1^3 + C_1 x_1 + D_1$$

右侧段 ( $a \leq x_2 \leq L$ ) :

$$EIy_2'' = -\frac{Pb}{L} x_2 + P(x_2 - a)$$

$$EIw_2'' = -\frac{Pb}{2L} x_2^2 + \frac{P(x_2 - a)^2}{2} + C_2$$

$$EIy_2 = -\frac{Pb}{6L} x_2^3 + \frac{P(x_2 - a)^3}{6} + C_2 x_2 + D_2$$

c) 应用位移边界条件和连续条件求积分常数

$$x = 0, y = 0; \quad x = L, y = 0. \quad x_1 = x_2 = a, \quad y_1 = y_2; \quad y_1' = y_2'$$

$$\Rightarrow C_1 = C_2 = \frac{Pb}{6L}(L^2 - b^2); \quad D_1 = D_2 = 0$$



## 第9章 弯曲刚度问题

www.slope.com.cn

### d) 确定挠曲线和转角方程

$$y_1 = \frac{Pbx_1}{6LEI} [L^2 - b^2 - x_1^2] \quad y_2 = \frac{Pb}{6LEI} \left[ \frac{L}{b}(x_2 - a)^3 - x_2^3 + (L^2 - b^2)x_2 \right]$$

$$\theta_1 = y_1' = \frac{Pb}{6LEI} [(L^2 - b^2) - 3x_1^2] \quad \theta_2 = y_2' = \frac{Pb}{2LEI} \left[ \frac{L}{b}(x_2 - a)^2 - x_2^2 + \frac{1}{3}(L^2 - b^2) \right]$$

### e) 跨中点挠度及两端端截面的转角

$$y \Big|_{x=\frac{L}{2}} = \frac{Pb}{48EI} (3L^2 - 4b^2); \quad \theta = y' \Big|_{x=\frac{L}{2}} = \frac{Pb}{24LEI} [L^2 - 4b^2]$$

两端支座处的转角——  $\theta_A = \frac{Pab(L+b)}{6LEI}; \quad \theta_B = -\frac{Pab(L+a)}{6LEI}$



## 第9章 弯曲刚度问题

www.slope.com.cn

讨论：1、此梁的最大挠度和最大转角。

左侧  $\theta_{1\max} \rightarrow y_1'' = 0 \Rightarrow x_1 = 0$

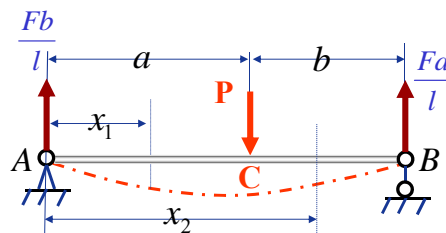
侧  $\theta_{1\max} = \theta_A = \frac{Pab(L+b)}{6LEI}$

段

右侧  $\theta_{2\max} \rightarrow y_2'' = 0 \Rightarrow x_2 = L$

侧  $\theta_{2\max} = \theta_B = -\frac{Pab(L+a)}{6LEI}$

段



## 第9章 弯曲刚度问题

www.slope.com.cn

当  $a > b$  时——最大转角

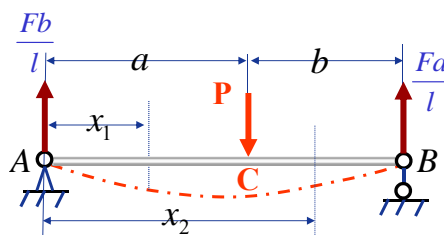
$$\theta_{\max} = \theta_B = \frac{Pab(L+a)}{6LEI}$$

当  $a > b$  时——最大挠度发生在AC段

$$y_{\max} \rightarrow y' = 0 \Rightarrow x_1 = \sqrt{\frac{L^2 - b^2}{3}} = \sqrt{\frac{a(a+2b)}{3}}$$

$x_1 < a \Rightarrow$  最大挠度一定在左侧段

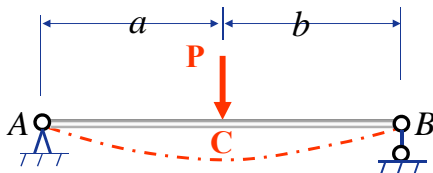
$$y_{\max} = y_1 \Big|_{x=x_1} = \frac{Pb}{9\sqrt{3}LEI} \sqrt{(L^2 - b^2)^3}$$



## 第9章 弯曲刚度问题

www.slope.com.cn

2、 $a=b$  时此梁的最大挠度和最大转角



$$\theta_{\max} = \theta_A = \theta_B = \pm \frac{PL^2}{16EI}$$

$$y_{\max} = y_C \Big|_{x=L/2} = \frac{PL^3}{48EI}$$

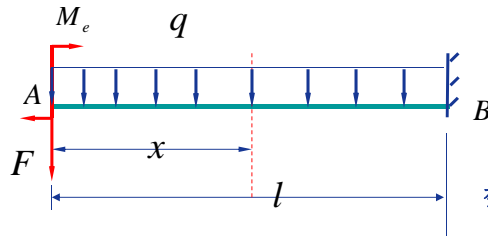




## 第9章 弯曲刚度问题

www.slope.com.cn

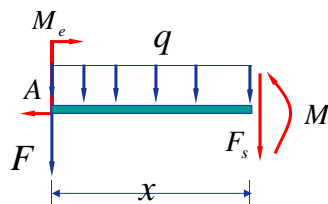
### 9.3 叠加法计算梁的变形



梁上有分布载荷，集中力与集中力偶

$$\text{弯矩: } M = M_e - Fx - \frac{qx^2}{2}$$

弯矩的叠加原理：梁在几个载荷共同作用下的弯矩值，等于各载荷单独作用下的弯矩的代数和



$$M = M_1 + M_2 + M_3 \quad \left\{ \begin{array}{l} EI y_1'' = M_1(x) \\ EI y_2'' = M_2(x) \\ EI y_3'' = M_3(x) \end{array} \right.$$



NANJING UNIVERSITY

## 第9章 弯曲刚度问题

www.slope.com.cn

叠加法计算梁的变形：

$$EI y'' = M(x) \quad \left\{ \begin{array}{l} y'' = y_1'' + y_2'' + y_3'' \\ M(x) = M_1 + M_2 + M_3 \end{array} \right.$$

一、前提条件：弹性、小变形

二、叠加原理：各荷载同时作用下，梁任一截面的挠度或转角，等于各荷载分别单独作用下同一梁同一截面挠度或转角的代数和

$$\theta_B(F_1, F_2, \dots, F_n) = \theta_{B1}(F_1) + \theta_{B2}(F_2) + \dots + \theta_{Bn}(F_n)$$

$$y_B(F_1, F_2, \dots, F_n) = y_{B1}(F_1) + y_{B2}(F_2) + \dots + y_{Bn}(F_n)$$



NANJING UNIVERSITY

## 第9章 弯曲刚度问题

www.slope.com.cn

### 三、叠加法的特征：

- 1、梁在简单载荷作用下挠度、转角应为已知或有变形表可查
- 2、叠加法适用于求梁个别截面的挠度或转角值

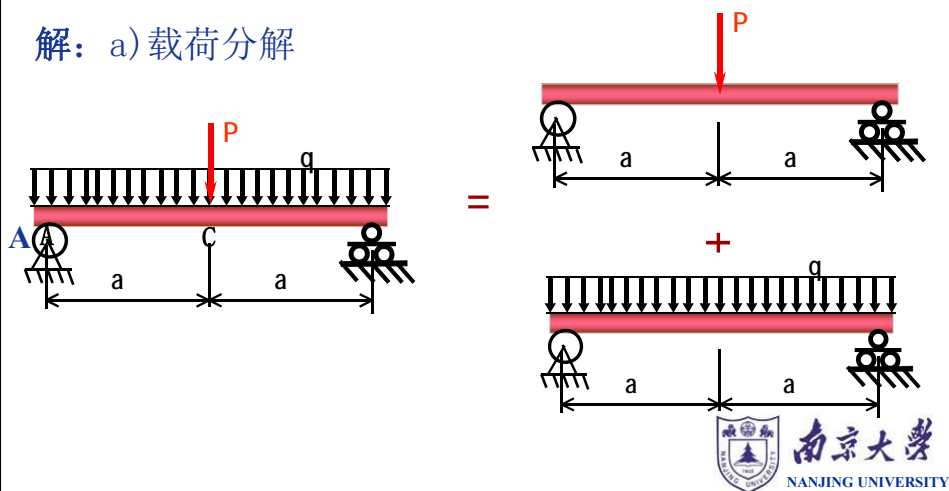


## 第9章 弯曲刚度问题

www.slope.com.cn

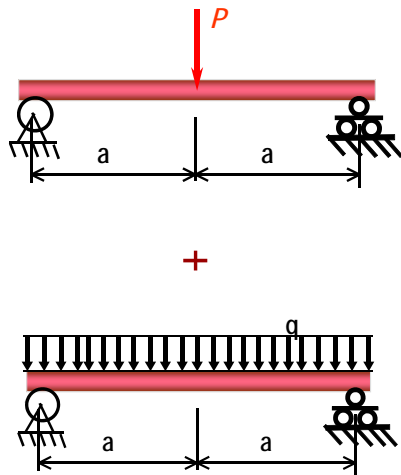
例：叠加法求A截面的转角和C截面的挠度。

解：a) 载荷分解



## 第9章 弯曲刚度问题

www.slope.com.cn



b) 由梁的简单载荷变形表7.1, 查得简单载荷引起的变形

$$\theta_{FA} = \frac{PL^2}{16EI} = \frac{Pa^2}{4EI}$$

$$y_{FC} = \frac{PL^3}{48EI} = \frac{Pa^3}{6EI}$$

$$\theta_{qA} = \frac{qL^3}{24EI} = \frac{qa^3}{3EI}$$

$$y_{qC} = \frac{5qL^4}{384EI} = \frac{5qa^4}{24EI}$$



## 第9章 弯曲刚度问题

www.slope.com.cn

c) 转角、挠度叠加:

$$\theta_A = \theta_{FA} + \theta_{qA} = \frac{a^2}{12EI} (3F + 4qa)$$

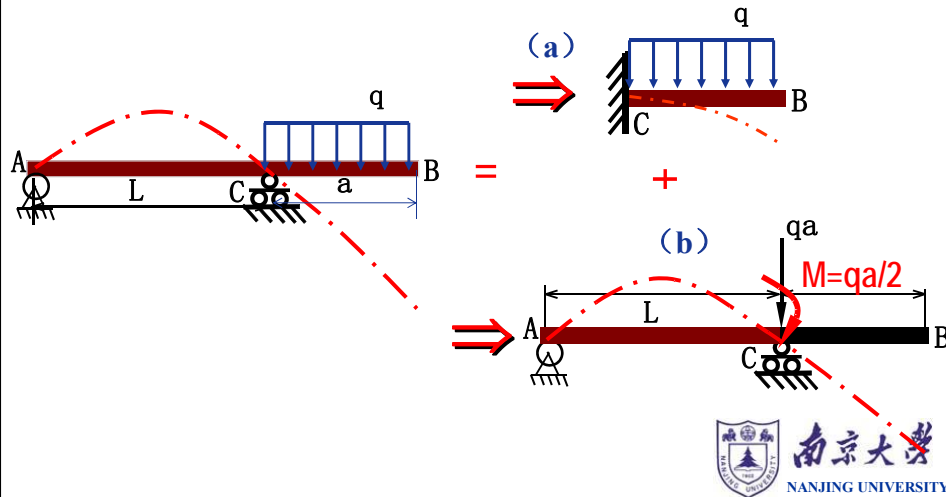
$$y_C = y_{FA} + y_{qC} = \frac{5qa^4}{24EI} + \frac{Fa^3}{6EI}$$



## 第9章 弯曲刚度问题

www.slope.com.cn

例：求图示梁B截面的挠度（ $EI$  已知）



## 第9章 弯曲刚度问题

www.slope.com.cn

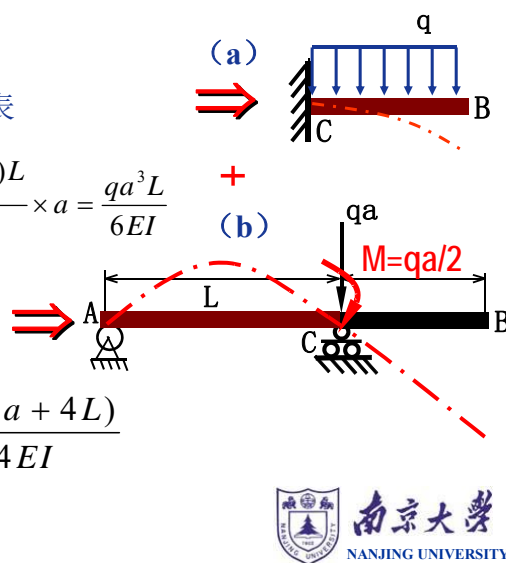
解：1) 结构分解如图

2) 查梁的简单载荷变形表

$$y_{Ba} = \frac{qa^4}{8EI}; y_{Bb} = \theta_{Cb} \times a = \frac{(\frac{1}{2}qa^2)L}{3EI} \times a = \frac{qa^3L}{6EI}$$

3) 叠加

$$y_B = y_{Ba} + y_{Bb} = \frac{qa^4}{8EI} + \frac{qa^3L}{6EI} = \frac{qa^3(3a + 4L)}{24EI}$$

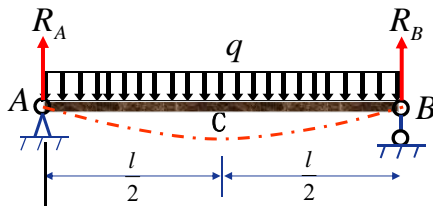


## 第9章 弯曲刚度问题

www.slope.com.cn

### 9.4 简单超静定梁

#### 静定问题



$$\sum m_A = 0, \quad R_B l - \frac{ql^2}{2} = 0.$$

$$\sum m_B = 0, \quad R_A = \frac{ql}{2}, \quad R_B = 0.5ql.$$

由平衡方程可以解出全部未知数  
平衡方程数 = 未知数

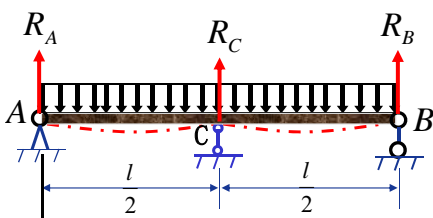


NANJING UNIVERSITY

## 第9章 弯曲刚度问题

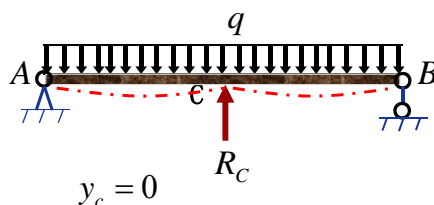
www.slope.com.cn

#### 超静定问题



二个平衡方程，三个未知数

平衡方程数 < 未知数



去掉多余约束而成为形式上的静定结构 — 基本静定基



NANJING UNIVERSITY

## 第9章 弯曲刚度问题

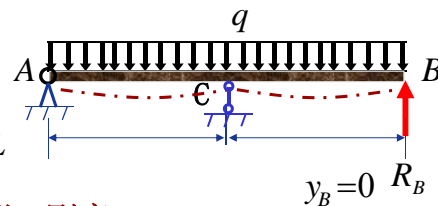
www.slope.com.cn

解超静定的步骤 —— (静力、几何、物理条件)

- 1、用多余约束反力代替多余约束 (取静定基, 原则: 便于计算)
- 2、在多余约束处根据变形协调条件列出变形的几何方程
- 3、把物理条件代入几何方程列出力的补充方程求出多余反力

分析——  $y_c = y_{cq} + y_{cR_c} = 0$

$$-\frac{5ql^4}{384EI} + \frac{R_c l^3}{48EI} = 0 \Rightarrow R_c = \frac{5}{8}qL$$



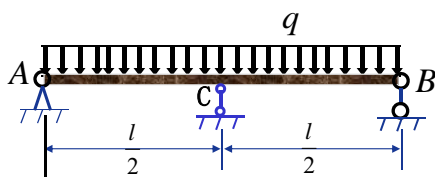
计算梁的内力、应力、强度、变形、刚度



## 第9章 弯曲刚度问题

www.slope.com.cn

例 已知梁的EI, 梁的长度, 求各约束反力。



解: 1) 研究对象: AB梁,

受力分析:  $R_A, R_B, R_C, ql$

$$\sum Y = 0, R_A + R_B + R_C - ql = 0$$

$$\sum M_A = 0, R_B l + 0.5R_C l - 0.5ql^2 = 0$$

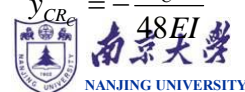
2) 选用静定基, 去 C 支座

3) 变形协调方程

$$y_C = y_{Cq} + y_{CR} = 0$$

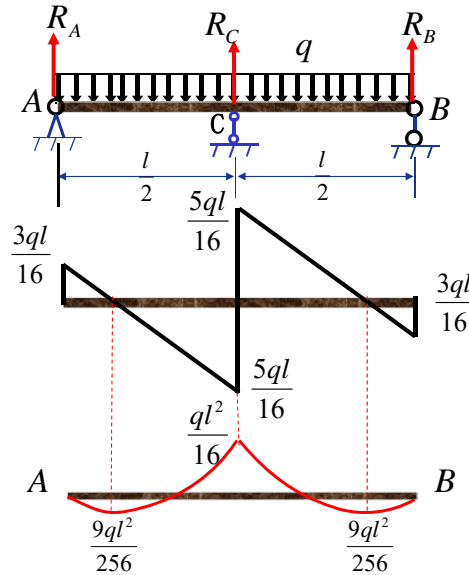
4) 物理条件

$$y_{Cq} = \frac{5ql^4}{384EI}, \quad y_{CR} = -\frac{R_C l^3}{48EI}$$



## 第9章 弯曲刚度问题

www.slope.com.cn



联立求解:

$$\frac{5ql^4}{384EI} - \frac{R_C l^3}{48EI} = 0$$

$$\Rightarrow R_C = \frac{5}{8} qL$$

$$R_A = R_B = \frac{3ql}{16}$$

剪力图、弯矩图



## 第9章 弯曲刚度问题

www.slope.com.cn

梁的刚度校核

$$\frac{v_{\max}}{L} \leq \left[ \frac{v}{L} \right]$$

$$\theta_{\max} \leq [\theta]$$

校核不通过时需采取的措施:

1. 增大梁的抗弯刚度EI
2. 调整跨长、改变结构（例如减少跨长、增加约束、改变力的施加方式和支座位置、预加反弯度）



