

继续把“摒弃似是而非”落到实处

——关于梁弯曲变形和位移分析的精讲课

5月25日，是关于梁弯曲变形和位移分析的一堂精讲课。

课前，学生已经自主学习了梁的变形与曲率、梁的三种位移、挠度与转角的相互关系。

这节课开始，李老师通过提问考察了学生的自主学习情况，并提示：

在小变形的情形下，轴向位移与挠度相比为高阶小量，故通常不考虑；

转角与挠度的关系写成 $\frac{dw}{dx} = \theta$ 的前提是：小变形、忽略剪切变形。

这一堂精讲课主要有几部分内容：梁的小挠度微分方程及其积分、叠加法确定梁的挠度与转角、梁的刚度设计。

一、梁的小挠度微分方程及其积分

在正应力分析中，已经建立了曲率与弯矩和弯曲刚度之间的关系，而数学中给出了以挠度的一阶导数和二阶导数表示的曲率公式。联立二者，可以得到挠度与弯矩和弯曲刚度之间的关系式，在小变形的情形下，进一步就得到确定梁挠度和转角的微分方程——小挠度微分方程，其正负号与坐标取向有关。



小挠度微分方程

力学中的曲率公式

$$\frac{1}{\rho} = \frac{M}{EI}$$

数学中的曲率公式

$$\frac{1}{\rho} = \frac{\left| \frac{d^2w}{dx^2} \right|}{\left[1 + \left(\frac{dw}{dx} \right)^2 \right]^{3/2}}$$



小挠度微分方程

小挠度情形下 $\left(\frac{dw}{dx} \right)^2 \ll 1$

$$\frac{1}{\rho} = \frac{\left| \frac{d^2w}{dx^2} \right|}{\left[1 + \left(\frac{dw}{dx} \right)^2 \right]^{3/2}} \Rightarrow \frac{d^2w}{dx^2} = \pm \frac{M}{EI}$$

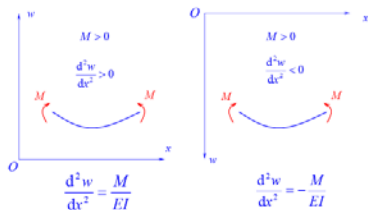
对于弹性曲线的小挠度微分方程，式中的正负号与 w 坐标的取向有关。

14

15



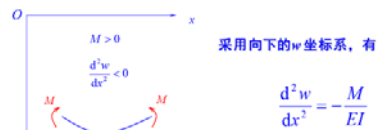
小挠度微分方程



16



小挠度微分方程



17

在这一部分的讲解中，范老师设计了两个问题：

1、小挠度微分方程中的“±”是怎么来的？

2、如何在不同坐标系中快速地判断挠度二阶导数的正负号？

对于第 1 个问题，学生很快回答：把绝对值符号去掉，需要加“±”；对于第 2 个问题，范老师启发学生：挠度的二阶导数就是一阶导数的变化率，而一阶导数的几何意义就是切线的斜率，所以就看切线斜率是递增的还是递减的。

对于等截面梁，写出弯矩函数，代入小挠度微分方程中，对 x 作不定积分，就可以得到含积分常数的挠度方程与转角方程。需要指出的是：如果梁上的载荷不连续，就要分段建立弯矩函数，代入微分方程后，分段积分。每增加一段就增加两个积分常数。

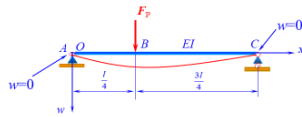
积分常数由梁的约束条件与连续条件确定。



积分常数的确定

积分法中常数由梁的约束条件与连续条件确定。约束条件是指约束对于挠度和转角的限制：

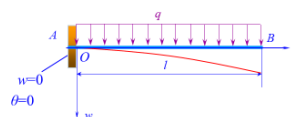
★ 在固定铰支座和辊轴支座处，约束条件为挠度等于零： $w=0$ ；



积分常数的确定

积分法中常数由梁的约束条件与连续条件确定。约束条件是指约束对于挠度和转角的限制：

★ 在固定端处，约束条件为挠度和转角都等于零： $w=0$ ， $\theta=0$ 。



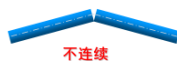
积分常数的确定

积分法中常数由梁的约束条件与连续条件确定。约束条件是指约束对于挠度和转角的限制：

连续条件是指，梁在弹性范围内加载，其轴线将弯成一条连续光滑曲线。

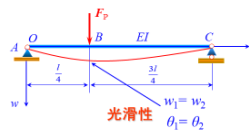
连续光滑包含两层含义：

一是连续不断开；



连续光滑包含两层含义：

二是光滑（可微）——没有折点；



李老师特别强调了连续光滑的含义：

1、连续不断开；

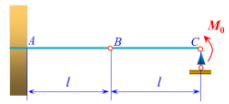
2、光滑没有折点。

连续光滑是贯穿梁的变形和位移分析的一个重要概念，除了确定积分常数，还应用于画挠度曲线的大致形状。

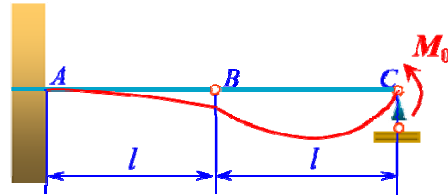
引导学生做完两个练练手的问题后，对积分法进行了总结，并提出一个思考问题进行课堂研讨。



思考问题



- 1、有几个约束力？怎样确定这些约束力？
- 2、应用小挠度微分方程确定梁的挠度方程，需要分成几段积分？
- 3、怎样利用约束条件和连续条件确定积分常数？



42

通过对这个问题的研讨，同学们发现：中间铰处挠度连续，但转角不连续。

二、叠加法确定梁的挠度与转角

在位移与力是线性关系的条件下，工程中通常采用叠加法计算很多复杂情形下梁的位移：

叠加法应用于多个载荷作用的情形；

叠加法应用于间断性分布载荷作用的情形；

逐段刚化法——叠加法的另一种形式；

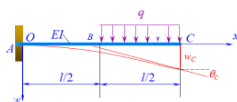
叠加法应用于确定斜弯曲时的位移。

对于叠加法应用于间断性分布载荷作用的情形，李老师给出一个练练手的问题，先请同学们看一下挠度表中有没有现成的结果，并提示：能不能把载荷变成有表可查的情形？

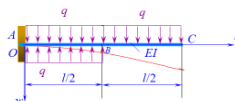
罗发程同学到讲台展示了一下他的想法，将载荷变为有表可查的两种情形的叠加。只是第二种情形中，梁的左半部分有表可查，而右半部分没有变形、只有位移，进一步应用连续光滑的概念即可得到右半部分任意横截面的位移。



练练手4



- 已知：悬臂梁受力如图所示， q 、 l 、 EI 均为已知。
求：C截面的挠度 w_C 和转角 θ_C 。



解：1. 首先，将梁上的载荷变成有表可查的情形

为了利用挠度表中关于梁全长承受均布载荷的计算结果，计算自由端C处的挠度和转角，先将均布载荷延长至梁的全长，为了不改变原来载荷作用的效果，在AB段还需再加上集度相同、方向相反的均布载荷。

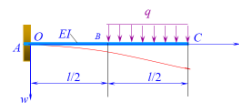
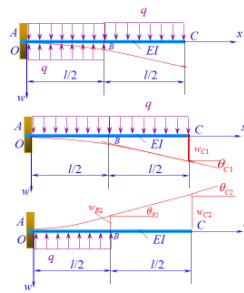
54

55



解：2. 再将处理后的梁分解为简单载荷作用的情形，计算各个简单载荷引起的挠度和转角

分别画出这两种情形下的挠度曲线大致形状。于是，由挠度表中关于承受均布荷载悬臂梁的计算结果，上述两种情形下自由端的挠度和转角分别为

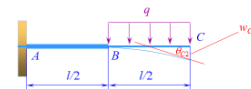
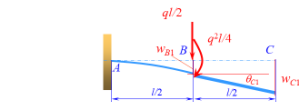
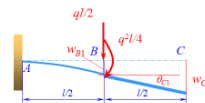
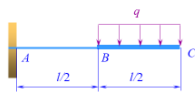


4. 思考与讨论

本例还有别的叠加方法吗？

问题的最后，李老师问：还有没有别的叠加方法？唐振家同学回答：先把 AB 段视为刚体，考察 BC 段变形对 C 截面位移的影响，这个可以通过查挠度表得到结果；再把 BC 段视为刚体，考察 AB 段变形对 C 截面位移的影响，可以通过力系简化得到 B 截面上的载荷，也是有表可查的情形。

李老师总结了唐振家的方法，进一步讲授了逐段刚化法，并启发引导同学们用逐段刚化法求解了这个问题，同时提示：在 B 截面处的连续光滑至关重要。



$$w_{C1} = w_{B1} + \theta_{B1} \times \frac{l}{2} \quad \theta_{C1} = \theta_{B1}$$

$$w_C = w_{C1} + w_{C2} \quad \theta_C = \theta_{C1} + \theta_{C2} = \theta_{B1} + \theta_{C2}$$

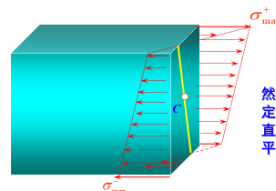
叠加法应用于确定斜弯曲时的位移则主要由同学们自主学习完成。李老师综合了正应力分析、梁的变形和位移分析两方面的内容，总结了平面弯曲和斜弯曲的区别。



斜弯曲与平面弯曲区别的小结

综合平面弯曲与斜弯曲的分析结果，斜弯曲与平面弯曲的主要区别在于：

- ★ 斜弯曲加载方向与横截面的形心主轴方向不一致。
- ★ 斜弯曲情形下中性轴虽然通过横截面形心，但与加载方向不垂直。
- ★ 斜弯曲情形下总挠度的方向与加载方向不一致。



在斜弯曲情形下，横截面依然存在中性轴，而且中性轴一定通过横截面的形心，但不垂直于加载方向，这是斜弯曲与平面弯曲的重要区别之一。

中性轴方向与加载方向的关系？

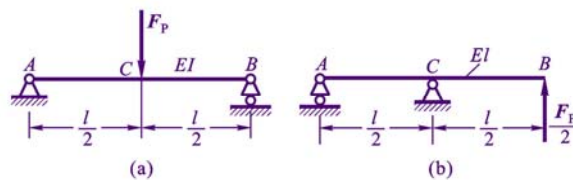
中性轴方向与总挠度方向的关系？

三、梁的刚度设计

对于主要承受弯曲的梁和轴，挠度和转角过大会影响构件或零件的正常工作。李老师从工程意义和设计准则两方面展开讲解，跟同学们一起讨论了一个练练手的问题。

下课之前进行了随堂测试，考察的知识点与本堂课密切相关，全班 18 名同学全部正确。

第 18 次随堂测试题



图中两种梁：

- (A) 受力不同，弯矩图相同，变形和位移都不相同；
- (B) 载荷不同但受力相同，弯矩图相同，变形相同但位移不相同；
- (C) 受力不同，弯矩图相同，变形和位移都相同；
- (D) 载荷与受力都不相同，弯矩图相同、变形与位移都不相同。

正确答案是：