

# 第13章 压杆稳定

## §13.2 两端铰支细长压杆的临界压力

# 目录

CONTENTS

- 1 两端铰支细长压杆的临界压力推导
- 2 讨论分析
- 3 矩形截面的细长压杆的失稳

# 1. 两端铰支细长压杆的临界压力推导

如图：两端铰支杆受压力F作用

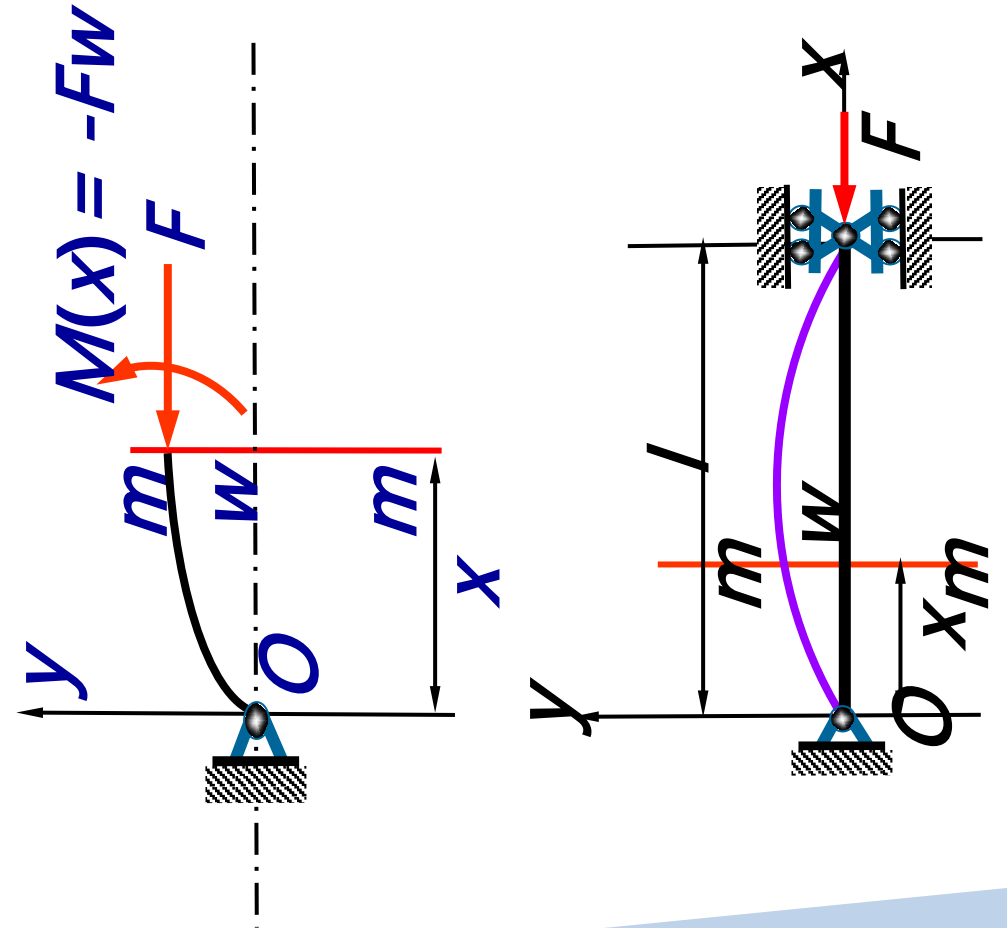
假设：压杆在微弯平衡状态，即压杆处于平衡稳定和不稳定平衡之间的临界状态。

研究微弯平衡状态

x处截面的弯矩

$$\sum M = 0 \quad M + Fw = 0$$

$$M = -Fw$$



# 1. 推导两端铰支细长压杆的临界压力

已知:  $M = -Fw$

代入挠曲线近似微分方程

$$\frac{d^2 w}{dx^2} = \frac{M}{EI} = \frac{-Fw}{EI}$$

即  $\frac{d^2 w}{dx^2} = -\frac{F}{EI} w$

记  $k^2 = \frac{F}{EI}$

$$\frac{d^2 w}{dx^2} + k^2 w = 0$$

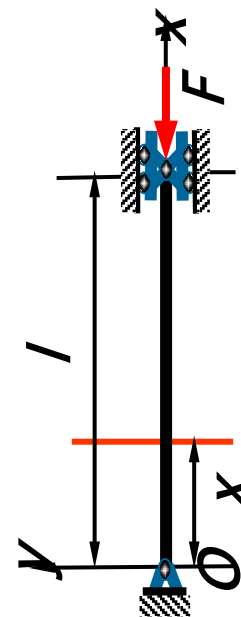
通解:  $w = A \sin kx + B \cos kx$

$A$ 、 $B$ 为积分常数, 待定

边界条件: (1)  $x = 0$  时, 得  $w = 0$

$$B = 0$$

$$w = A \sin kx$$



# 1. 推导两端铰支细长压杆的临界压力

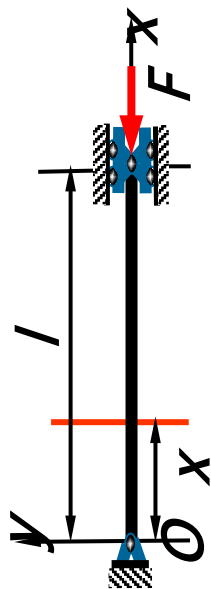
$$B = 0, w = A \sin kx$$

$$(2) x = l \text{ 时}, w = 0$$

$$A \sin kl = 0$$

若  $A = 0$  , 则  $w \equiv 0$   
故  $A$  不能为零, 必有  $\sin kl = 0$

$$kl = n\pi \quad (n = 0, 1, 2, \dots) \quad k = \frac{n\pi}{l}$$



$$k^2 = \frac{F}{EI} = \left(\frac{n\pi}{l}\right)^2 \text{ 得 } F = \frac{n^2 \pi^2 EI}{l^2}$$

取  $n=1$  压力为最小。

两端铰支压杆的临界压力:

$$F_{cr} = \frac{\pi^2 EI}{l^2} \text{ —— 欧拉公式}$$

## 2. 讨论分析

1) 两端铰支压杆的临界压力

$$F_{cr} = \frac{\pi^2 EI}{l^2}$$

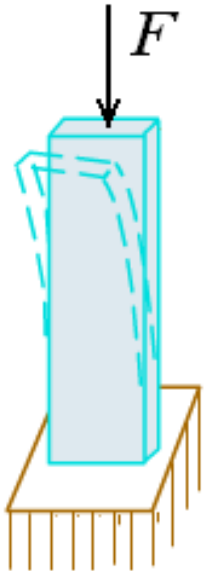
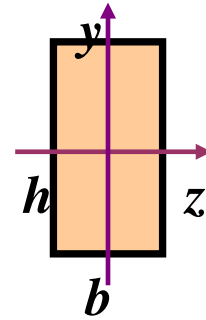
2) 弯曲曲线公式  $w = A \sin \frac{\pi}{l} x$  , 半个正弦波曲线。

3) 几点说明：

- 只适用于线弹性下两端铰支的理想压杆。
- A数值不能确定。
- $I$ -各个方向约束情况相同时，应该取最小的形心主惯性矩。

### 3. 矩形截面的细长压杆失稳

举例：矩形截面在哪个平面内失稳？（绕哪个轴转动）



$$I_z = \frac{1}{12}bh^3 \quad I_y = \frac{1}{12}hb^3 \quad \because h > b \quad \therefore I_z > I_y \quad F_{cr} = \frac{\pi^2 EI_y}{l^2}$$

所以矩形截面压杆首先在 $xz$ 平面内失稳弯曲（即绕 $y$ 轴转动）。