

Документ подписан простой электронной подписью

МИНИСТЕРСТВО СЕЛЬСКОГО ХОЗЯЙСТВА РОССИЙСКОЙ ФЕДЕРАЦИИ

РОССИЙСКИЙ ГОСУДАРСТВЕННЫЙ АГРАРНЫЙ УНИВЕРСИТЕТ –МСХА

Должность: И.о. начальника учебно-методического управления

Дата подписания: 09.04.2024 14:41:52

им. К.А. ТИМИРЯЗЕВА

Уникальный программный ключ:

49d49750726343fa86fcecf25d926262c30745ce

Институт механики и энергетики имени В.П. Горячкина

Кафедра «Сопротивление материалов и детали машин»

А.Г. ГАМИДОВ

СОПРОТИВЛЕНИЕ МАТЕРИАЛОВ

*методические рекомендации по выполнению расчетно-графических
работ по дисциплине сопротивление материалов*

МОСКВА

2023

УДК 539.3/8 (076)

ББК 30.3

Г 18

Рецензент: кандидат технических наук, профессор кафедры "Инженерные конструкции" РГАУ- МСХА им. К. А. Тимирязева А. И. Голышев

Гамидов А.Г. Сопротивление материалов: Методические указания /
А.Г. Гамидов М.: РГАУ-МСХА имени К.А. Тимирязева, 2023. 45 с.

Методические рекомендации по выполнению расчетно-графических работ.

Методические рекомендации предназначены для выполнения расчетно-графических работ. Содержит варианты заданий и рекомендации по их выполнению. Предназначены для студентов-бакалавров очного отделения следующих направлений: 23. 03. 03 –«Эксплуатация транспортно-технологических машин и комплексов»; 35.03.06 – «Агроинженерия», профиль Технические системы в агробизнесе; 35.03.06 – «Агроинженерия», профиль Технический сервис в агропромышленном комплексе.

Рекомендовано к изданию учебно-методической комиссией Института ИМЭ им. Горячкина «Технический сервис в АПК» (протокол № 4 от 6.11.2021 г.).

Гамидов А.Г. 2023
ФБГОУ ВО РГАУ-МСХА. К.А. Тимирязева, 2023

Рекомендации к выполнению заданий

Для выполнения задания используются данные, приводимые в соответствующих таблицах (1–4). Студент должен взять данные из таблицы в соответствии с буквами своей фамилии (столбцы обозначены буквами русского алфавита, а строки цифрами), затем следует написать свою фамилию и пронумеровать буквы. Если число букв меньше числа строк в таблице, то запись фамилии нужно повторить и продолжить нумерацию.

Например, студенту Маркину для использования данных из таблицы №1, в которой девять строк, нужно выполнить следующее:

1) Записать и пронумеровать буквы:

«буквы» - М А Р К И Н М А Р

«цифры» - 1 2 3 4 5 6 7 8 9

если в группе есть однофамильцы, то они не используют первые буквы, например, второй и третий Маркины выписывают соответственно:

АРКИНМАРК и РКИНМАРКИ

2) Выписать из таблицы данные, соответствующие номеру строки и столбцу, в котором присутствует буква с соответствующей цифрой. В рассматриваемом примере имеем следующие данные:

$$M\ 1-A_1=60\text{мм}^2 \quad A\ 2-A_2=50\text{ мм}^2 \quad P\ 3-A_3=120\text{мм}^2$$

$$K\ 4-a_1=0,15\text{мм} \quad I\ 5-a_2=0,3\text{мм}; \quad H\ 6-a_3=0,4\text{мм}$$

$$M\ 7-F_1=18\text{ кН}; \quad A\ 8-F_2=-12\text{ кН}; \quad P\ 9-F_3=14\text{ кН}.$$

Каждое задание должно быть выполнено в отдельной тетради или скреплены на листах бумаги формата А–4 с полями шириной 3см и титульным листом, где указывается название работы, факультет, номер группы и фамилия с инициалами студента. В начале приводится условие задачи с расчетной схемой, далее следует решение, разбитое на этапы с заголовками. Выполненную работу студент представляет на проверку преподавателю. Работа считается выполненной при положительной оценке.

Данные к заданию №4.

Таблица 4.

		А,Б, В,	Г,Д, Е	Ж,З, И	К,Л, М	Н,О, П	Р,С, Т	У,Ф, Х	Ц,Ч,Щ, Ш	Э,Ю, Я	Ь,Ь, Ы
1	F,МН	0,42	0,34	0,36	0,38	0,62	0,54	0,46	0,62	0,38	0,34
2	L, м	3,6	4,4	5,6	3,6	4,6	3,8	4,8	5,2	6,4	3,2
3	σ , МПа	240	320	240	340	260	240	220	320	240	280
4	n	1,5	1,4	1,6	1,4	1,5	1,6	1,4	1,7	1,5	1,8
5	Схема	I	II	III	IV	I	II	III	IV	I	II
6	Сечение	1	2	3	4	5	6	7	8	2	6

Задание № 1

Расчёт на растяжение-сжатие

Для ступенчатого стального стержня (рис. 1), нагруженного действующими вдоль оси внешними силами, используя данные из табл. 1, выполнить следующее:

1. Построить эпюры нормальных сил N и нормальных напряжений σ .
2. Определить продольную деформацию стержня ΔL , если $E = 2 \cdot 10^5$ МПа – модуль Юнга для стали.

На рис. 1 показаны положительные направления внешних сил F .

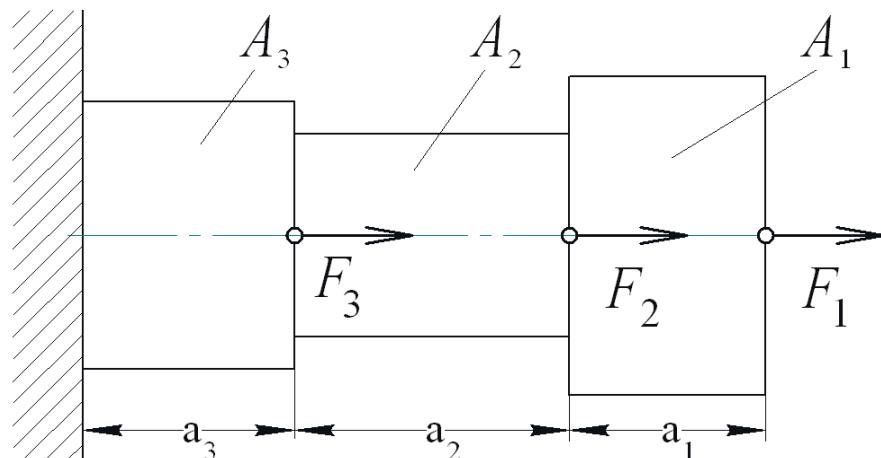


Рис. 1. Расчётная схема ступенчатого стержня

Методические указания

Рассмотрим пример выполнения задачи при следующих исходных данных:

$$A_1 = 100 \text{ мм}^2; A_2 = A_3 = 60 \text{ мм}^2; a_1 = a_2 = a_3 = 0,1 \text{ м}; F_1 = 10 \text{ кН}; F_2 = 0; F_3 = -20 \text{ кН}.$$

Решение:

Решение начинается с построения расчётной схемы задачи – это упрощённое изображение детали с внешними нагрузками.

Расчётная схема стержня дана на Рис. 2, где показаны истинные направления внешних сил F в точках их приложения.

Определение внутренних нагрузок и напряжений.

Для определения внутренних нагрузок используется метод сечений (правило РОЗУ). Отсечённые части стержня показаны на Рис. 3. Для уравновешивания отсечённой части со стороны отброшенной должна действовать в центре сечения нормальная сила:

$$N = \sum F_i,$$

где F_i – внешняя сила, действующая на рассматриваемую часть параллельно оси стержня, $F_i > 0$, если вызывает растяжение стержня и $F_i < 0$, если вызывает сжатие.

1-й участок: $N_1 = F_1 = 10 \text{ кН}$ (растяжение);

$$\sigma_1 = N_1/A_1 = 10 \cdot 10^3 / 100 = 100 \text{ МПа}$$

2-й участок: $N_2 = F_1 = 10 \text{ кН}$ (растяжение);

$$\sigma_1 = N_1/A_2 = 10 \cdot 10^3 / 60 = 167 \text{ МПа}$$

3-й участок: $N_3 = F_1 - F_3 = 10 - 20 = -10 \text{ кН}$ (сжатие);

$$\sigma_1 = N_3/A_2 = -10 \cdot 10^3 / 60 = -167 \text{ МПа}$$

По вычисленным нормальным силам и напряжениям строим эпюры (Рис.2).

Определение продольной деформации стержня.

Нормальная сила N связана с продольной деформацией (удлинением)

$$N = \left(\frac{E \cdot A}{a} \right) \Delta a,$$

участка стержня Δa законом Гука

$$\Delta a = \left(\frac{N}{A} \right) E = \sigma \frac{a}{E},$$

откуда следовательно, удлинение всего стержня:

$$\begin{aligned} \Delta L &= \Delta a_1 + \Delta a_2 + \Delta a_3 = (\sigma_1 a_1 + \sigma_2 a_2 + \sigma_3 a_3) / E = \\ &= (100 \cdot 100 + 167 \cdot 100 - 167 \cdot 100) / 2 \cdot 10^5 = 50 \cdot 10^{-3} \text{ мм (удлинение).} \end{aligned}$$

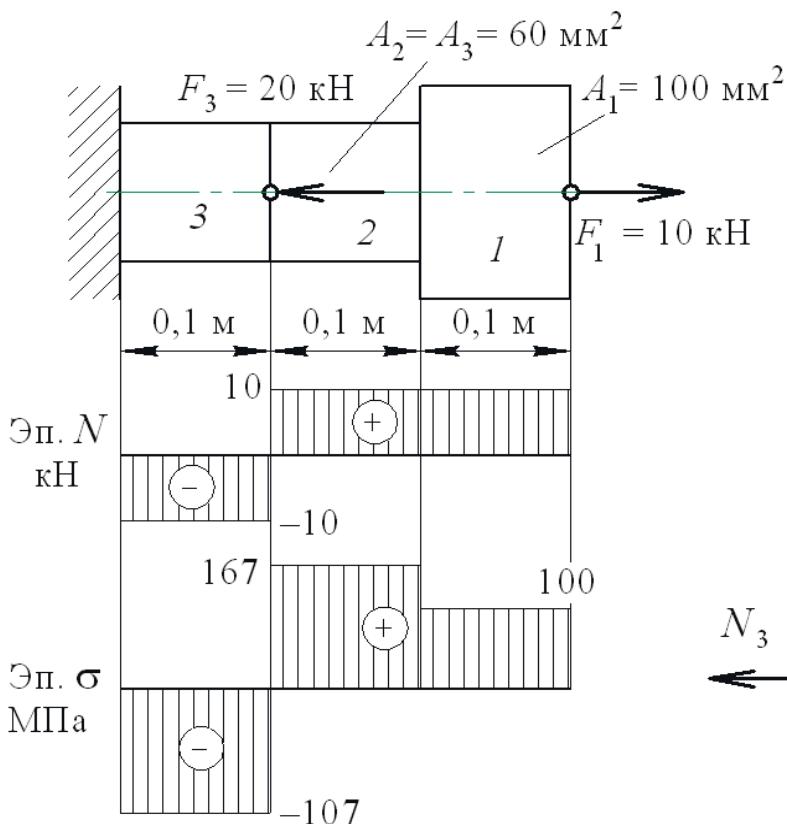


Рис. 2. Расчётная схема стержня с эпюрами

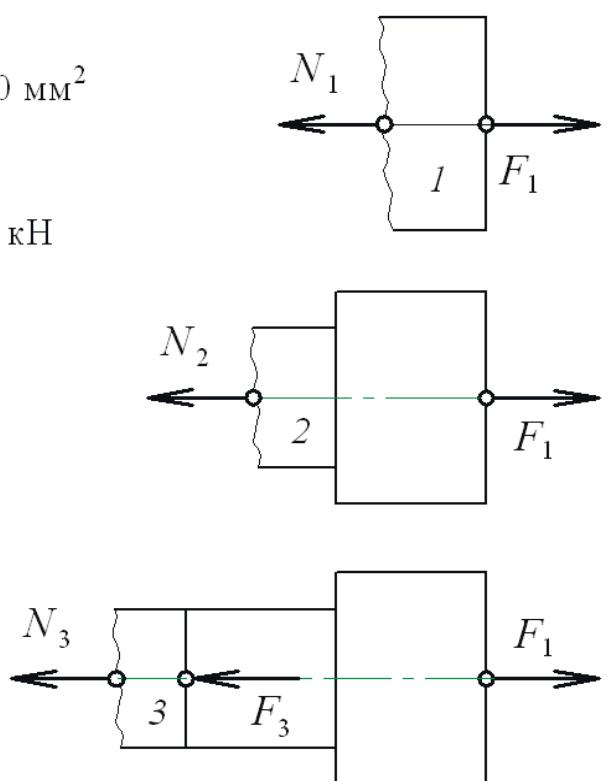


Рис. 3. Отсечённые части стержня

Удлинение стержня равно алгебраической сумме продольных деформаций участков, если деформация положительна, то участок удлиняется, если отрицательна – укорачивается.

Задание № 2

Расчёт балок на изгиб

Для двух балок (Рис. 4 и 5) используя данные из таблицы 2, выполнить следующее:

1. Построить эпюры поперечных сил Q и изгибающих моментов M_z .
2. Подобрать поперечное сечение из условия прочности для консольной балки в виде двутавра, а для балки на двух опорах – по чертежу (Рис. 6).
3. Определить перемещение свободного конца консольной балки (Рис.4).

Материал балок: сталь Ст3; $E = 2 \cdot 10^5$ МПа; $[\sigma] = 160$ МПа.

На рисунке 4 и 5 показаны положительные направления внешних нагрузок.

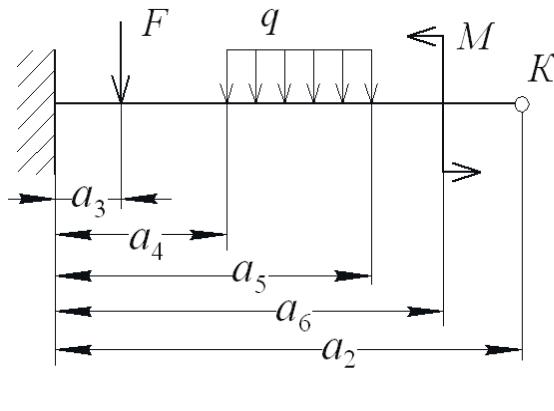


Рис. 4. Консольная балка

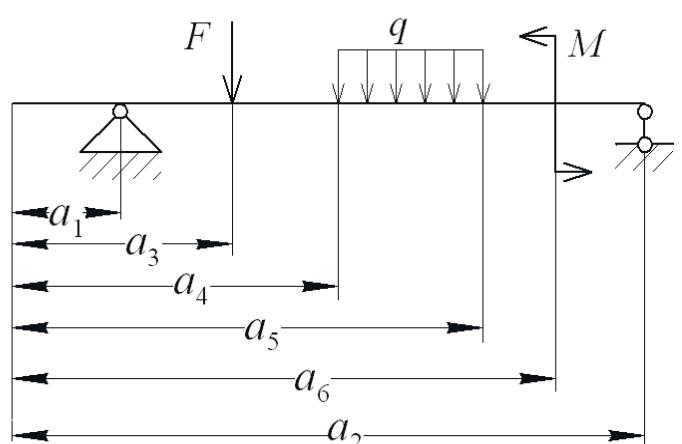


Рис. 5. Балка на двух опорах

Методические указания

Рассмотрим пример расчёта балки со следующими заданными внешними нагрузками: $q = 20$ кН/м; $F = -20$ кН; $M = -10$ кНм. Расчётная схема задачи представлена на рисунке 7 внешними нагрузками, действующими на балку, являются как заданные в условии задачи, так и неизвестные реакции опор.

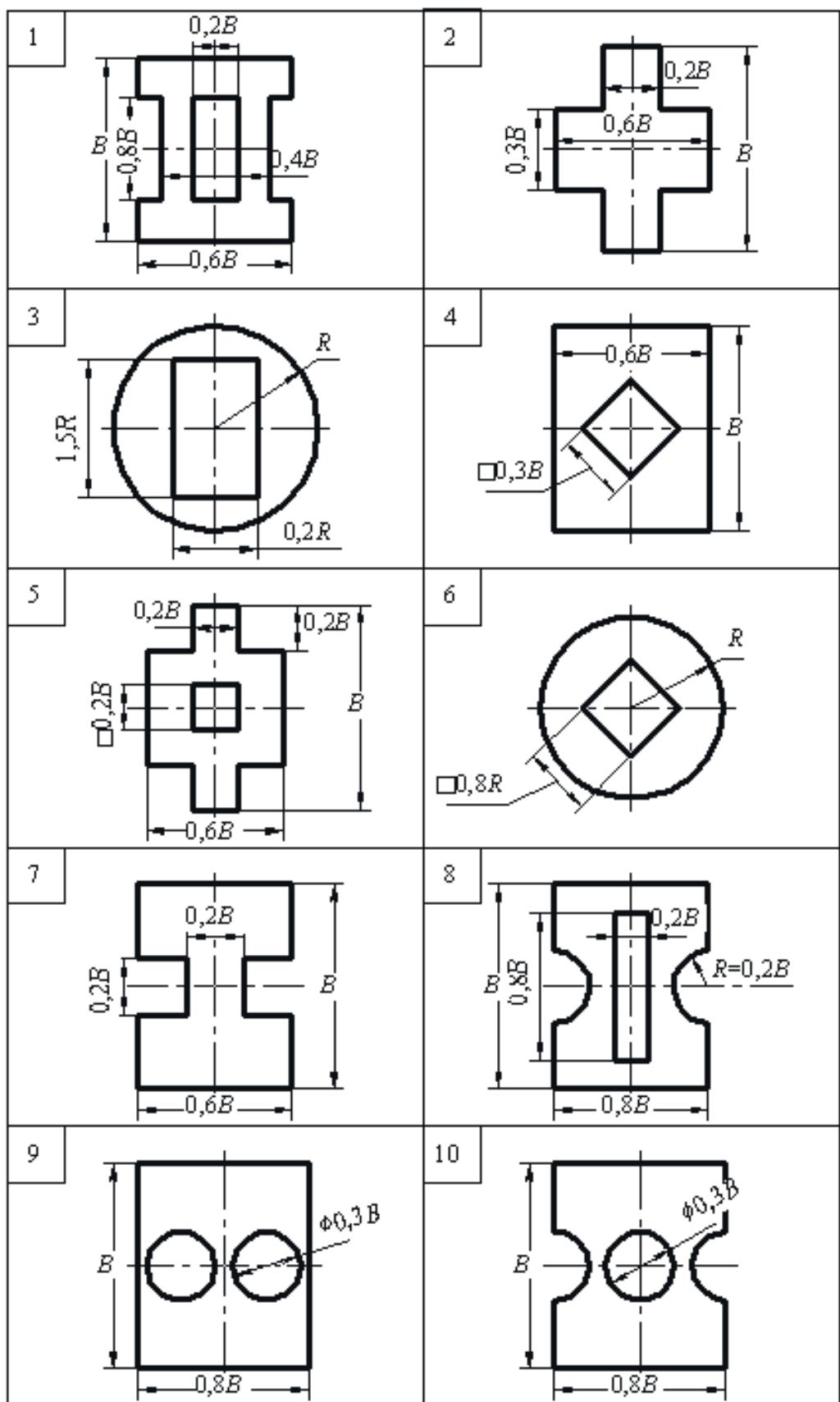


Рис. 6. Сечения балок

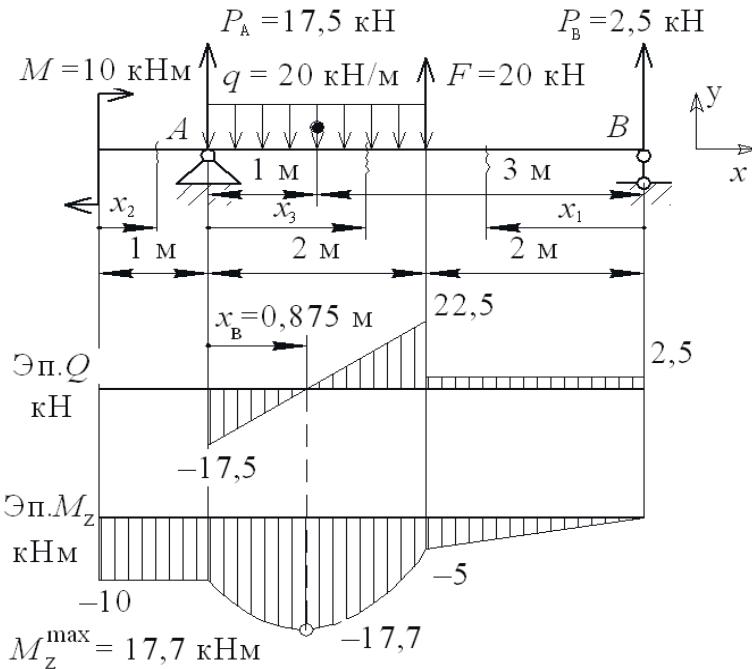


Рис. 7. Расчётная схема балки с эпюрами

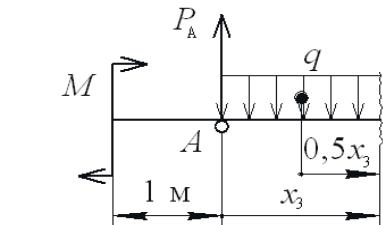
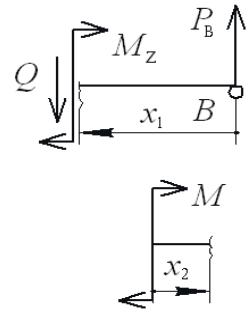


Рис. 8. Отсечённые части балки

1) Определение реакций опор

На чертеже изображаем в положительном направлении неизвестные реакции опор, в нашем случае это силы R_A и R_B , а горизонтальная реакция неподвижного шарнира А равна нулю, проекции сил в горизонтальном направлении отсутствуют.

Записываем условие равновесия балки: сумма моментов относительно шарниров A и B:

$$\Sigma M_{iA} = -M + F \cdot 2 + R_B \cdot 4 - (q \cdot 2) \cdot 1 = 0,$$

$$\Sigma M_{iB} = -M - F \cdot 2 - R_A \cdot 4 + (q \cdot 2) \cdot 3 = 0,$$

здесь $(q \cdot 2)$ – сила от распределённой нагрузки с интенсивностью q , действующей на участке балки длиной 2 м, а 1 и 3 м – соответственно плечи этой силы. Из уравнений условия равновесия находим $R_A = 17,5 \text{ kN}$, $R_B = 2,5 \text{ kN}$. Если вычисленное значение реакции положительно, то истинное направление её совпадает с выбранным при расчёте, если отрицательно, то на чертеже следует направление реакции изменить на противоположное. Для проверки вычислений берём любое уравнение равновесия, не использованное в расчёте, например, сумму проекций сил на вертикальную ось, которая должна равняться нулю:

$$\Sigma F_{iy} = R_A + R_B + F - (q \cdot 2) = 17,5 + 2,5 + 20 - (20 \cdot 2) = 0.$$

2) Построение эпюор Q и M_z

Внутренние нагрузки определяются методом сечений (Рис. 8). Поперечная сила Q равна алгебраической сумме внешних сил F_i , действующих перпендикулярно на рассматриваемую часть балки, то есть $Q = \sum F_i$, а изгибающий момент:

$$M_z = \sum M_i + \sum (F_i h_i),$$

где h_i – расстояние от силы F_i до сечения, M_i – внешний момент, что необходимо для равновесия рассматриваемой части балки. «Правило знаков» по-перечных сил и изгибающих моментов приведены на рисунке 9.

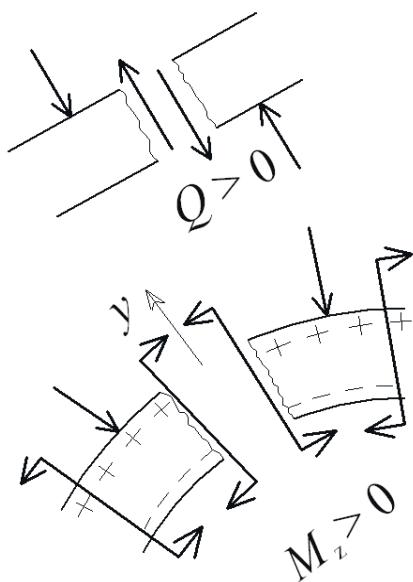


Рис. 9. Правило знаков

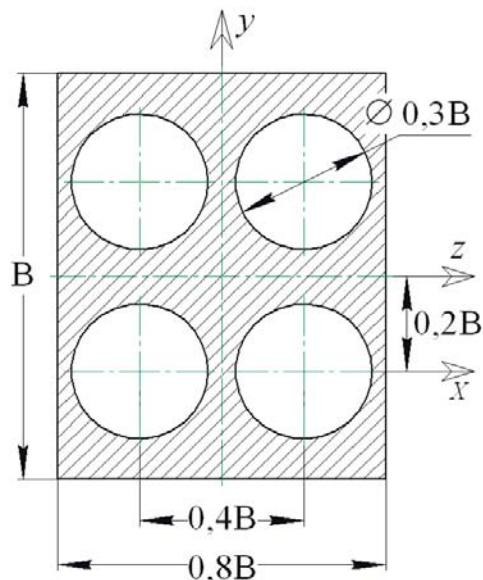


Рис. 10. Сечение балки

В « $\sum F_i$ » берётся $F_i > 0$, если сила действует так, как показано на рисунке 9, и $F_i < 0$, если наоборот. Эпюра M_z строится на растянутой части балки (на растянутых волокнах), для чего в « $\sum (F_i h_i)$ » и « $\sum M_i$ » следует брать $(F_i h_i) > 0$ и $M_i > 0$, если со стороны перпендикулярной балке оси у видны растянутые от этих нагрузок волокна (верхняя часть балки растягивается, а нижняя сжимается), а если сжатые, то $(F_i h_i) < 0$ и $M_i < 0$.

Разбиваем балку на участки. Границами участков являются точки приложения сосредоточенных нагрузок (внешних сил) F_i , границы распределенных нагрузок q и точки приложения внешних изгибающих моментов M . Таким образом, для рассматриваемой балки имеем три участка.

Для каждого участка применяем правило РОЗУ или «метод сечений».

I-й участок -рассечём в произвольном месте и отбросим любую часть, например, левую, тогда x_1 – координата сечения, а рассматриваемая правая часть балки должна быть в равновесии (Рис. 8). На рассматриваемую часть из внешних нагрузок действует только сила R_B , следовательно:

$$Q_1 = \Sigma R_i = R_B = 2,5 \text{ кН}, M_{z1} = \Sigma M_i + \Sigma (R_i h_i) = -R_B x_1 = -2,5 x_1,$$

$M_{z1} < 0$, так как растягивается нижняя часть балки. Для M_{z1} имеем уравнение прямой, следовательно, для построения эпюры M_{z1} достаточно двух значений на границах участка:

$$M_{z1}(0) = 0; M_{z1}(2) = -2,5 \cdot 2 = -5 \text{ кНм}.$$

Рассечём II–й участок и отбросим правую часть, x_2 – координата сечения.

$$Q_2 = 0; M_{z2} = -M = -10 \text{ кНм}.$$

III–й участок рассечём по распределённой нагрузке и отбросим правую часть:

$$Q_3 = -R_A + (qx_3) = -17,5 + (20 x_3)$$

Для Q_3 получаем уравнение наклонной прямой и строим её по двум точкам:

$$Q_3(0) = -17,5 \text{ кН}, Q_3(2) = -17,5 + 20 \cdot 2 = 22,5 \text{ кН}.$$

Изгибающий момент на третьем участке равен сумме внешних моментов с соответствующими знаками:

$$M_{z3} = -M - R_A x_3 + (q x_3)x_3/2 = -10 - 17,5 x_3 + 10x_3^2.$$

Это уравнение параболы, ветви которой направлены вверх, так как коэффициент перед x_3^2 – положительный. Для построения эпюры (графика параболы) достаточно трёх точек, возьмем две из них на границе участка:

$$M_{z3}(0) = -10 \text{ кН}, M_{z3}(2) = -10 - 17,5 \cdot 2 + 10 \cdot 2^2 = -5 \text{ кНм},$$

В качестве третьей точки возьмем координату вершины параболы x_o , т.е. экстремальную для M_{z3} точку. Для этого вычислим производную и приравняем ее нулю:

$$\frac{dM_{z3}}{dx_3} = -17,5 + 20x_o = 0$$

Обратим внимание, что выражение для $\frac{dM_z^{III}}{dx^3}$ совпадает с выражением для Q_3 .

$$-17,5 + 20x_0 = 0, \text{ откуда } x_0 = 17,5/20 = 0,875 \text{ м},$$

$$M_{z3}(0,875) = -10 - 17,5 \cdot 0,875 + 10 \cdot 0,875^2 = -17,7 \text{ кНм}.$$

Правильно построенная эпюра M_z имеет «излом» в сторону действия внешней силы и «скачок» под внешним моментом, равный этому моменту, а под распределённой нагрузкой эпюра M_z деформируется в сторону действия нагрузки.

По эпюре M_z определяем опасное сечение балки, т.е. место, где модуль изгибающего момента максимальен, в нашем случае $|M_z|_{\max} = M_z^{\max} = 17,7 \text{ кН}\cdot\text{м}$.

Условие прочности при изгибе:

$$\sigma = \frac{M_z^{\max}}{W_z} \leq [\sigma],$$

откуда осевой момент сопротивления:

$$W_z = \frac{M_z^{\max}}{[\sigma]} = \frac{17,7 \cdot 10^6}{160} = 110,6 \cdot 10^3 \text{ мм}^3 = 111 \text{ см}^3.$$

3) Подбор сечения балки

Для рассматриваемой балки подберем размер сечения, вид которого показан на рисунке 10. Так как сечение имеет оси симметрии, то эти оси (y и z) являются главными осями. Ось y , лежащую в плоскости действия внешних нагрузок, следует выбирать так, чтобы минимизировать площадь сечения.

Сечение (Рис. 10) составное, состоит из 5-ти фигур: один прямоугольник (1) и четыре круглых отверстия (2). Момент инерции сечения равен:

$$J_z = J_z^{(1)} - 4 J_z^{(2)} = 0,043 B^4 - 4 \cdot 0,001 B^4 = 0,039 B^4,$$

$$\text{где } J_z^{(1)} = (0,8B)^3 B / 12 = 0,043 B^4;$$

$$\begin{aligned} J_z^{(2)} &= J_x^{(2)} + [\pi (0,3B)^2 / 4] \cdot (0,2)^2 = 0,05(0,3B)^4 + [\pi (0,3B)^2 / 4] \cdot (0,2B)^2 = \\ &= (0,3B)^4 (0,05 + \pi 0,2^2 / 4) = 0,001 B^4. \end{aligned}$$

Осевой момент сопротивления сечения:

$$W_z = \frac{J_z}{y_{\max}} = \frac{J_z}{0,5B} = \frac{0,039B^4}{0,5B} = 0,078B^3 = 111 \text{ см}^3,$$

где J_z – осевой момент инерции сечения.

Следовательно, минимальная высота стержня, при котором прочность обеспечена:

$$B = \sqrt[3]{\frac{111}{0,078}} = \sqrt[3]{1423} = 11,2 \text{ см}.$$

Расчёт консольной балки

При расчёте консольной балки (Рис. 4) реакции в опоре (заделке) определять не обязательно, если при построении эпюр двигаться со свободного конца балки.

Рассмотрим пример с внешними нагрузками $q = 0$; $F = 10 \text{ кН}$; $M = 30 \text{ кНм}$, расчётная схема с эпюрами дана на рисунке 11, откуда $M_z^{\max} = 30 \text{ кНм}$.

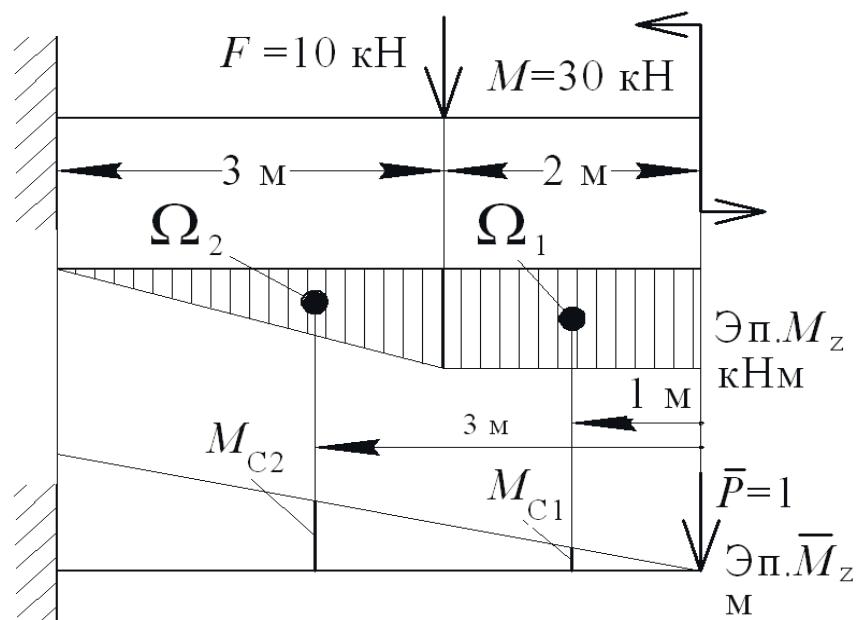


Рис. 11. К расчёту консольной балки

Из условия прочности минимальный осевой момент сопротивления:

$$W_z = \frac{M_z^{\max}}{[\sigma]} = \frac{30 \cdot 10^6}{160} = 185,5 \cdot 10^3 \text{ мм}^3 = 185,5 \text{ см}^3$$

Двутавровое сечение выбирается из таблицы сортамента (ГОСТ 8239-89), ближайшее к вычисленному W_z , например, двутавр № 20 с $W_z = 184 \text{ см}^3$.

$W_z > W_z$ – имеем недогрузку, при $W_z < W_z$ – имеем перегрузку. Отклонение реального напряжения σ от допускаемого в процентах:

$$\Delta\sigma = \frac{\sigma - [\sigma]}{[\sigma]} \cdot 100\% = \left(\frac{\sigma}{[\sigma]} - 1 \right) \cdot 100\% = \left(\frac{W_z}{W_z^{\max}} - 1 \right) \cdot 100\% = \left(\frac{185,5}{184} - 1 \right) \cdot 100\% = 0,8\%$$

в пределах допустимого.

Следует отметить, что при перегрузке $\Delta\sigma < 0$, или при недогрузке $\Delta\sigma > 0$, допускаются напряжения не превышающие 5 %. Для рассматриваемой балки выбранный двутавр № 20 удовлетворяет этому условию.

Определение перемещения свободного конца выбранной двутавровой балки № 20 следует вычислять по формуле Верещагина

$$y_K = \frac{\sum \Omega_i \bar{M}_{ci}}{EJ_z} = \frac{[-60 \cdot 1 + (-45) \cdot 3] \cdot 10^{12}}{2 \cdot 10^5 \cdot 1840 \cdot 10^4} = -53 \text{ мм (вверх)},$$

где Ω_i – площадь части эпюры M_z ; \bar{M}_{ci} – ордината эпюры M_z под центром тяжести Ω_i :

$$\Omega_1 = -30 \cdot 2 = -60 \text{ кНм}, \quad M_{C1} = 1 \text{ м};$$

$$\Omega_2 = 0,5(-30) \cdot 3 = -45 \text{ кНм}, \quad M_{C2} = 3 \text{ м};$$

$J_z = 1840 \text{ см}^4$ – осевой момент инерции двутавра № 20. Если $y_k < 0$, то перемещение точки K не совпадает с выбранным направлением единичной силы $\bar{F} = 1$.

Задание №3

Расчёты на изгиб с кручением круглого вала

На вращающемся с частотой n , круглом сплошном валу (Рис. 12), установлены связанные с двигателями ремённой передачей два ведущих шкива с диаметрами D_1 и D_2 , передающие валу мощности N_1 и N_2 , а так же ведомая шестерня с диаметром D_3 . Определить диаметр d стального вала по III теории прочности, приняв допускаемое напряжение $[\sigma] = 160$ МПа. Исходные данные взять из таблицы 3.

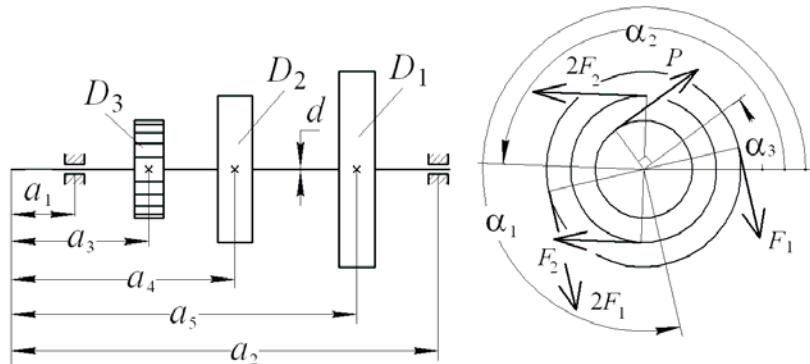


Рис. 12. Схема вала

Методические указания

На рисунке 12 показаны силы натяжения ремней $2F$ и F ремённой передачи, а также действующая на шестерню окружная сила зацепления шестерни P .

Если на деталь действуют внешние изгибающие нагрузки не в одной главной плоскости, то следует рассматривать их раздельно в двух главных плоскостях, а результат суммировать. Отдельно следует рассматривать также и внешние моменты, вызывающие деформацию кручения. Для круглого стержня все центральные оси главные, для нашего случая это оси y и z .

Решение задачи разберём на примере (Рис. 13).

1) *Определение внешних моментов, действующих на вал*

внешние моменты, приложенные к валу от первого шкива:

$$M_1 = 9,6 N_1 / n = 9,6 \cdot 12 / 1000 = 0,12 \text{ кН}\cdot\text{м},$$

внешние моменты приложенные к валу от второго шкива

$$M_2 = 9,6 N_2 / n = 9,6 \cdot 14 / 1000 = 0,13 \text{ кН}\cdot\text{м}.$$

Шестерня является ведомой, и момент M_3 от неё определяется из условия равновесия $\sum M_i = M_1 + M_2 - M_3 = 0$,

откуда $M_3 = M_1 + M_2 = 0,12 + 0,13 = 0,25 \text{ кН}\cdot\text{м}$.

2) Построение эпюры крутящего момента M_{kp}

Используя метод сечений имеем действующий со стороны отброшенной части крутящий момент $M_{kp} = \sum M_i$, где M_i – приложенный в плоскости, перпендикулярной оси, внешний момент $M_i > 0$, если виден со стороны сечения действующим против часовой стрелки, $M_i < 0$ – по часовой стрелке.

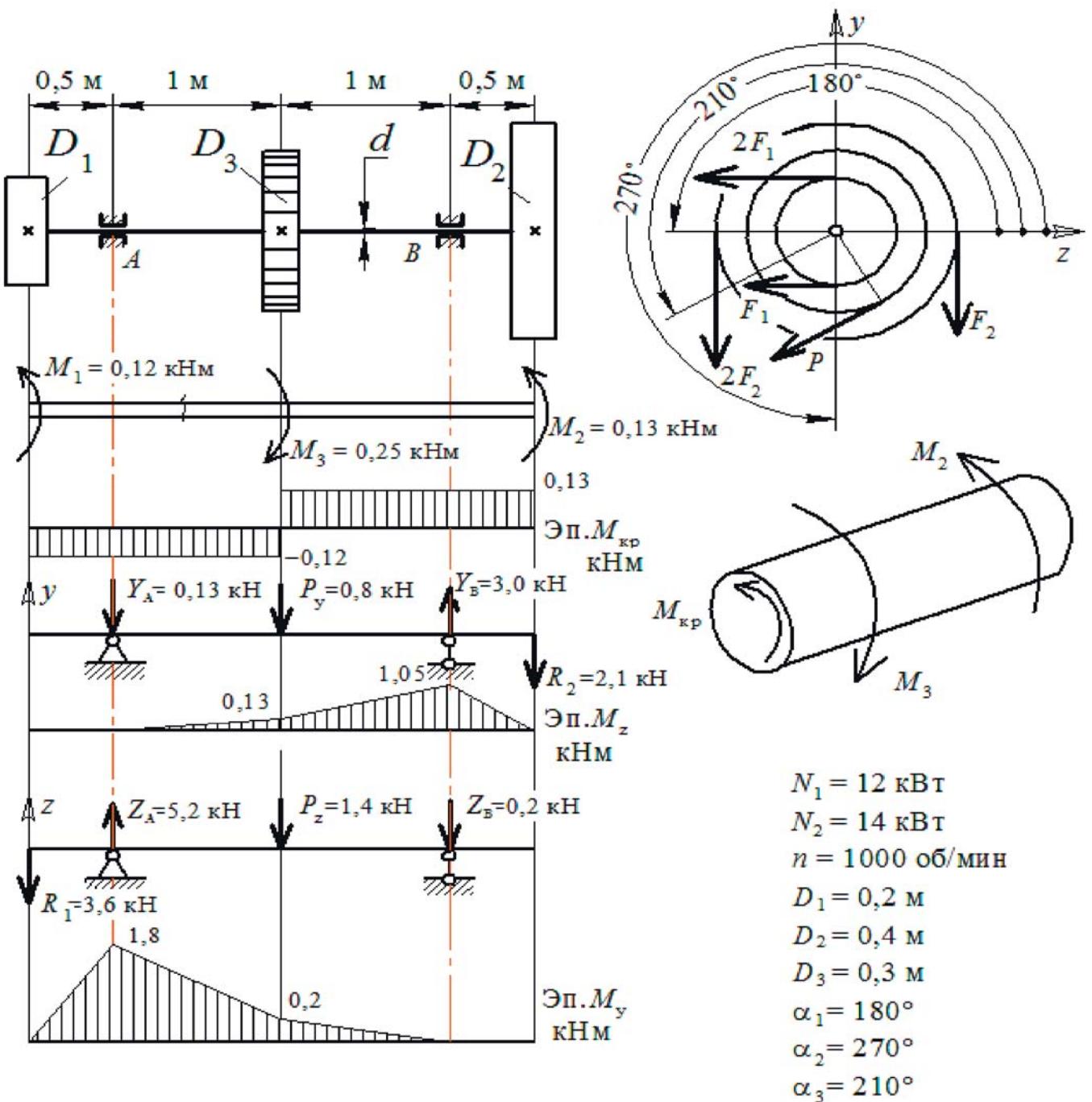


Рис. 13. Расчётные схемы вала с внешними нагрузками

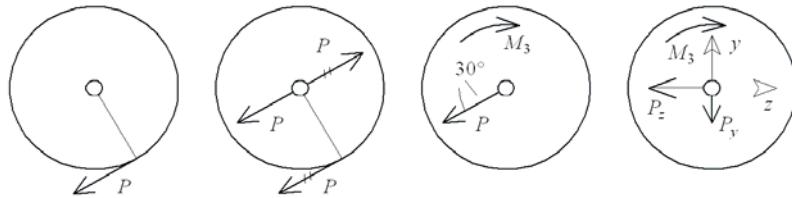


Рис. 14. Приведение силы Р к валу

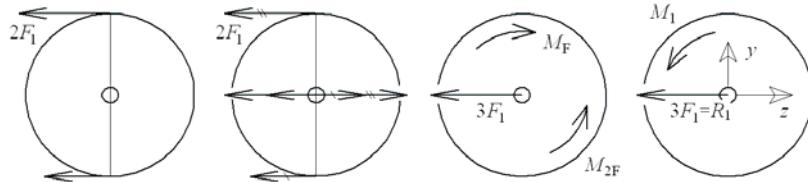


Рис. 15. Приведение силы F_1 и $2F_1$ к валу

Для показанной на рис. 13 отсечённой части вала

$$M_{KP} = M_2 - M_3 = 0,13 - 0,25 = -0,12 \text{ кНм.}$$

3) Определение внешних изгибающих нагрузок

Вначале следует определить внешние активные нагрузки, действующие на вал от шкивов и шестерни. Для этого воспользуемся методом приведения сил к центру вала как показано на рисунке 14 и 15 для шестерни и шкива.

Метод приведения сил включает в себя приложение к центру вала двух разнонаправленных сил, например F (рис. 14), действующих параллельно F , при этом характер нагрузок не изменяется, следовательно, действующую на шестерню силу F , можно заменить приложенной к центру вала силой F и действующим на вал моментом $M_3 = F D_3 / 2$, откуда $F = 2M_3 / D_3 = 2 \cdot 0,25 / 0,3 = 1,67 \text{ кН}$.

Так как действие силы F не совпадает с направлением выбранных осей, то её заменяем на проекции

$$F_Z = F \sin 60^\circ = 1,67 \sin 60^\circ = 1,4 \text{ кН,}$$

$$F_Y = F \cos 60^\circ = 1,67 \cos 60^\circ = 0,8 \text{ кН.}$$

Поступая аналогично для шкива (1) (рис. 15) имеем действующий на вал момент $M_1 = F_1 D_1 / 2$, откуда $F_1 = 2M_1 / D_1 = 2 \cdot 0,12 / 0,2 = 1,2 \text{ кН}$, и приложенную к центру вала силу

$$R_1 = 2F_1 + F_1 = 3F_1 = 3,6 \text{ кН.}$$

Для шкива (2), поступая аналогично, имеем

$$F_2 = 2M_2/D_2 = 2 \cdot 0,13/0,4 = 0,7 \text{ кН} \quad \text{и} \quad R_2 = 3F_2 = 2,1 \text{ кН.}$$

Кроме рассчитанных активных сил, действующих на вал следует определить также, реакции опор, которыми являются подшипники, при этом подшипники вала считаем шарнирными.

4) Построение эпюор изгибающих моментов

Деформация изгиба рассматривается раздельно в вертикальной и горизонтальной плоскостях. Эпюры изгибающих моментов M_z и M_y строятся также, как в *части 1 задания 2*, раздельно в вертикальной и горизонтальной плоскостях.

5) Определение диаметра вала

Рассматриваемый вал испытывает деформацию «изгиб с кручением», и так как материал вала – пластичная сталь, то можно использовать III теорию прочности (теория прочности Кулона). Для круглого вала изгиб с кручением можно заменить эквивалентным изгибом с моментом

$$M_{\text{из}} = \sqrt{M_y^2 + M_z^2 + M_{\text{кр}}^2}.$$

Следует подчеркнуть, что данное соотношение действительно только для валов с круглым поперечным сечением. Опасное сечение там, где $M_{\text{экв}}$ максимально. В нашем случае опасными сечениями могут быть опоры А или В.

$$\text{на опоре } A: M_{\text{экв}}^{111} = \sqrt{1,8^2 + 0^2 + 0,12^2} = 1,8 \text{ кНм};$$

$$\text{на опоре } B: M_{\text{экв}}^{111} = \sqrt{0^2 + 1,05^2 + 0,13^2} = 1,06 \text{ кНм};$$

следовательно, опасным является опора А.

Так как изгиб с кручением заменяется эквивалентным моментом, то следует использовать условие прочности при изгибе

$$\sigma = \frac{M_{\text{экв}}^{111}}{W_z} \leq [\sigma]$$

$$\text{откуда } W_z = 0,1d^3 \geq M_{\text{экв}} / [\sigma] = 1,65 \cdot 10^6 / 160 = 11250 \text{ мм}^3 \quad \text{и}$$

$$\text{диаметр вала } d \geq (112500)^{1/3} = 48,3 \text{ мм.}$$

Округляем до стандартного размера и принимаем диаметр вала $d = 50 \text{ мм}$

Задание №4

Расчёт на устойчивость сжатого стержня

1. Для показанного на рисунке 16 сечения стержня (стойки), составленного из нескольких профилей, подобрать сечение из условия устойчивости на продольный изгиб при заданном коэффициенте запаса прочности n_t .

2. Определить расстояние между приваренными к профилям соединительными планками из условия равной гибкости всего стержня и участка профиля между планками.

Исходные данные взять из таблицы 4.

Материал Ст.3, предел текучести $\sigma_t = 220$ МПа

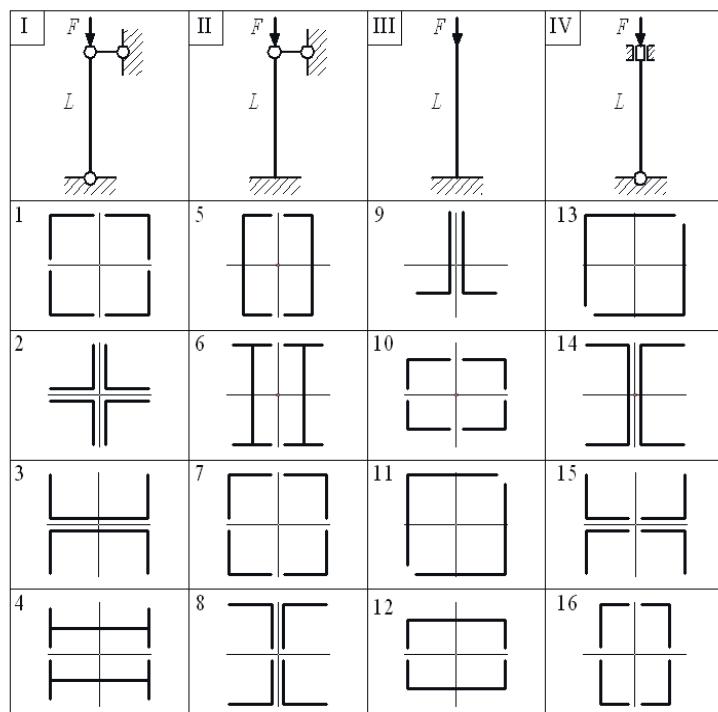


Рис. 16. Схемы стоек и сечений

Методические указания

Порядок решения рассмотрим на следующем примере.

Стойка длиной $L = 3$ м = 300 см, составленная из двух скреплённых поперечными соединительными планками швеллеров сжимается силой $F = 0,5$ МН, $n_t = 1,5$ и пределом текучести $\sigma_m = 240$ МПа, (Рис. 17), Следует подобрать номер швеллера.

леров из условия устойчивости на продольный изгиб и определить расстояние между соединительными планками.

1) Выбор сечения

Для расчёта на устойчивость используем практическую формулу расчёта сжатых продольной силой стержней

$$F/A = \varphi[\sigma]_{cж},$$

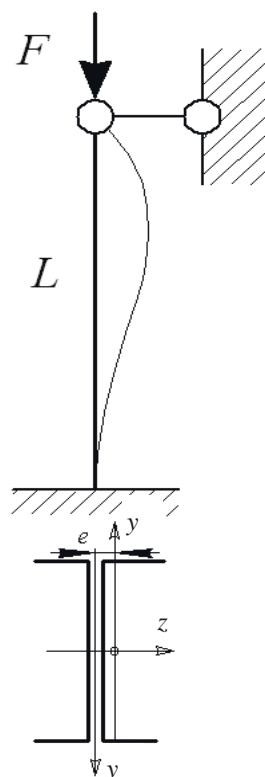


Рис. 17. Расчётная схема задачи

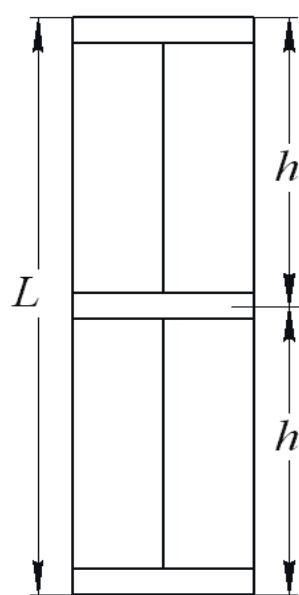


Рис. 18. Конструкция стойки

где A – площадь поперечного сечения стойки,

$[\sigma]_{cж} = \sigma_m / n_m$ – допускаемое напряжение, в нашем случае $[\sigma]_{cж} = 240 / 1,5 = 160$ МПа;

φ – коэффициент уменьшения допускаемого напряжения (табл. 5), зависит от материала и гибкости

$$\lambda = \frac{\mu L}{i_{\min}},$$

где μ – коэффициент, учитывающий характер закрепления концов стойки (в нашем случае $\mu = 0,7$),

$i_{\min} = \sqrt{\frac{J_{\min}}{A}}$ – радиус инерции сечения, J_Z – осевой момент инерции сечения относительно оси z .

Следует выбирать главную центральную ось сечения, относительно которой гибкость наибольшая. В нашем случае, очевидно, что $\lambda_z > \lambda_y$.

Для определения номера швеллера применяем метод последовательного приближения.

Шаг 1. Из практической формулы имеем $A = F / (\varphi [\sigma])$. Задаёмся $\varphi_1 = 0,5$ и находим $A = F / (\varphi_1 [\sigma]) = 0,5 / (0,5 \cdot 157) = 62,5 \cdot 10^{-4} \text{ м}^2 = 62,5 \text{ см}^2$.

Расчётная площадь сечения швеллера $A_1 = 62,5 / 2 = 31,25 \text{ см}^2$.

Из таблицы сортамента ГОСТ 8240-72 выбираем швеллер № 24, у которого $A_{\text{ш}} = 30,6 \text{ см}^2$, $J_y = 208 \text{ см}^4$, $z_o = 2,42 \text{ см}$. Для сечения стойки $J_y = 2(J_y + A_{\text{ш}} z_o^2) = 2(208 + 30,6 \cdot 2,42^2) = 774 \text{ см}^4$,

$$i_{\min} = \sqrt{\frac{J_{\min}}{2A_{\text{ш}}}} = \sqrt{\frac{774}{2 \cdot 30,6}} = 3,7 \text{ см}, \quad \lambda = \frac{\mu L}{i_z} = \frac{0,7 \cdot 300}{3,7} = 57$$

Из таблицы 5 определяем для $\lambda' = 50$, $\varphi' = 0,89$, для $\lambda'' = 60$, $\varphi'' = 0,86$, а для

$\lambda = 57$ используя метод линейной интерполяции, имеем

$\varphi = 0,1(\lambda'' - \lambda)(\varphi' - \varphi'') + \varphi'' = 0,1(60 - 57)(0,89 - 0,86) + 0,86 = 0,87$, так как значительно больше $\varphi_1 = 0,5$, расчёт следует продолжить.

Шаг 2. Задаемся $\varphi_2 = 0,5(\varphi_1 + \varphi) = 0,5(0,5 + 0,87) = 0,69$.

$A = F / (\varphi_2 [\sigma]) = 0,5 \cdot 10^4 / (0,69 \cdot 160) = 45,3 \text{ см}^2$, $A_2 = 45,3 / 2 = 22,7 \text{ см}^2$.

Выбираем швеллер № 18 : $A_{\text{ш}} = 20,7 \text{ см}^2$, $J_y = 86 \text{ см}^4$, $z_o = 1,94 \text{ см}$.

Для сечения стойки $J_y = 2(J_y + A_{\text{ш}} z_o^2) = 2(86 + 20,7 \cdot 1,94^2) = 328 \text{ см}^4$,

$$i_{\min} = \sqrt{\frac{J_{\min}}{2A_{\text{ш}}}} = \sqrt{\frac{328}{2 \cdot 20,7}} = 2,8 \text{ см}, \quad \lambda = \frac{\mu L}{i_{\min}} = \frac{0,7 \cdot 300}{2,8} = 75.$$

Из таблицы 5 для $\lambda' = 70$, $\varphi' = 0,81$, для $\lambda'' = 80$, $\varphi'' = 0,75$, а для $\lambda = 75$ имеем $\varphi_2 = 0,1(\lambda'' - \lambda)(\varphi' - \varphi'') + \varphi'' = 0,1(80 - 75)(0,81 - 0,75) + 0,75 = 0,78$

Выполним проверку:

фактическое напряжение в стержне

$$\sigma = \frac{F}{2A_{III}} = \frac{0,5}{2 \cdot 20,7 \cdot 10^{-4}} = 121 \text{ МПа}$$

отклонение напряжения от допускаемого

$$\delta = \frac{(\sigma - \varphi[\sigma])}{\sigma} \cdot 100\% = \frac{(121 - 0,78 \cdot 160)}{121} \cdot 100\% = -3,1\%,$$

следовательно, имеем недогрузку в 3 % в пределах допустимого окончательно выбираем швеллер № 18.

(допускается перегрузка до 5 %).

2) Определение расстояния между соединительными планками

Расстояние h между сварными швами (планками) рисунок 18 определяем из условия равной гибкости λ_{III} одного швеллера между планками и λ стойки, то есть $\lambda_{III} = \lambda = 75$. Минимальный радиус инерции для швеллера № 18 из таблицы сортамента $i_{min} = 2,04 \text{ см}$,

$$\lambda_{III} = \mu_{III} h / i_{min},$$

принимая $\mu_{III} = 1$, имеем:

$$h = \lambda_{III} i_{min} / \mu_{III} = 75 \cdot 2,04 / 1 = 153 \text{ см.}$$

число участков между соединительными планками $n = L/h = 300/153 = 1,96$. округляя в большую сторону принимаем $K = 2$ и расстояние между планками

$$h_{III} = L/K = 300/2 = 150 \text{ см.}$$

ПРИЛОЖЕНИЕ

К расчёту на продольный изгиб

Таблица 5.

Гибкость λ	Φ для сталей	
	Ст2 , Ст3 , Ст4	Ст5
0	1,00	1,00
10	0,99	0,98
20	0,96	0,95
30	0,94	0,92
40	0,92	0,89
50	0,89	0,86
60	0,86	0,82
70	0,81	0,76
80	0,75	0,70
90	0,69	0,62
100	0,60	0,51
110	0,52	0,43
120	0,45	0,37
130	0,40	0,33
140	0,36	0,29
150	0,32	0,26
160	0,29	0,24
170	0,26	0,21
180	0,23	0,19
190	0,21	0,17
200	0,19	0,16

Ориентировочные значения основных допускаемых напряжений

Материал	Допускаемое напряжение [σ], МПа	
	на растяжение	на сжатие
Чугун серый в отливках	28 ... 80	120 ... 150
Сталь Ст2		140
Сталь Ст3		160
Сталь Ст3 в мостах		140
Сталь машиностроительная (конструкционная) углеродистая		60 ... 250
Сталь машиностроительная (конструкционная) легированная		100 ... 400 и выше
Медь		30 ... 120
Латунь		70 ... 140
Бронза		60 ... 120
Алюминий		30 ... 80
Бронза алюминиевая		80 ... 120
Дуралюмин		80 ... 150
Текстолит		30 ... 40
Гетинакс		50 ... 70
Фанера бакелизированная		40 ... 50
Сосна вдоль волокон	7 ... 10	10 ... 12
Сосна поперек волокон	-	1,5 ... 2
Дуб вдоль волокон	9 ... 13	13 ... 15
Дуб поперек волокон	-	2 ... 3,5
Каменная кладка	до 0,3	0,5 ... 4
Кирпичная кладка	до 0,2	0,6 ... 2,5
Бетон	0,1 ... 0,7	1,0 ... 9

Приложение 7

Допускаемые напряжения на срез для заклепочных и сварных соединений

Тип соединений	Напряжение на срез, МПа
Заклепочное:	
основные элементы из стали 20	100
заклепка в рассверленных отверстиях (класс В)	140
заклепка в продавленных отверстиях (класс С)	100
Сварное:	
сварка ручная, электроды с тонкой обмазкой	80
сварка ручная, электроды с толстой обмазкой	110
сварка автоматическая	110

Приложение 8

Пределы текучести и прочности при растяжении

Материал	Предел теку- чести σ_T (МПа)	Предел проч- ности σ_B (МПа)
Углеродистые стали	180-470	320-900
Ст.3	240	380-470
Ст.6	310	600-720
Легированные стали	400-1500	700-1700
Сталь хромистая 20Х	650	800
Сталь хромокремнемарганцевая 35ХГСА	1400	1650
	-	120-380
Чугун	70-380	130-420
Алюминиевые сплавы	330	450-500
Дюралюминий Д16	55-220	170-340
Магниевые сплавы	700-800	800-900
Титановый сплав ВТ4	80-450	200-480
Циркониевые сплавы	250	600
Уран	-	280-380
Бериллий	-	80-100
Текстолит	-	80
Сосна вдоль волокон	-	30-90
Стекло	-	75
Органическое стекло	-	1000
Стеклопластик	-	-
Бетон		

Приставки для образования кратных и дольных единиц

Приставка	Обозначение	Множитель
Тера	Т	10^{12}
Гига	Г	10^9
Мета	М	10^6
Кило	к	10^3
Гекто	г	10^2
Дека	да	10^1
Деци	д	10^{-1}
Санти	с	10^{-2}
Милли	м	10^{-3}
Микро	мк	10^{-6}
Нано	н	10^{-9}
Пико	п	10^{-12}

Латинский алфавит

Печатные буквы	Рукописные буквы	Название	Печатные буквы	Рукописные буквы	Название
A a	A a	а	N n	N n	эн
B b	B b	бэ	O o	O o	о
C c	C c	цэ	P p	P p	пэ
D d	D d	дэ	Q q	Q q	ку
E e	E e	э	R r	R r	эр
F f	F f	эф	S s	S s	эс
G g	G g	гэ (жэ)	T t	T t	тэ
H h	H h	ха (аи)	U u	U u	у
I i	I i	и	V v	V v	вэ
J j	J j	йот	W w	W w	дубль вэ
K k	K k	(жи)	X x	X x	икс
L l	L l	ка	Y y	Y y	игрек
M m	M m	эль	Z z	Z z	зет (дзет)

Греческий алфавит

Αα	альфа	Νν	ни (ни)
Ββ	бэта	ΞΞ	кси
Γγ	гамма	Οο	омикрон
Δδ	дельта	Ππ	пи
Εε	эпсилон	Ρρ	ро
Ζζ	дзета	Σσ	сигма
Ηη	эта	Ττ	тай
Θθ	тэта	Φφ	фи
Ιι	йота	Χχ	хи
Κκ	капа	Υυ	юпсильон (ипсильон)
Λλ	ламбда	Ψψ	пси
Μμ	мю (ми)	Ωω	омега

Формулы алгебры и тригонометрии

Корни квадратного уравнения $ax^2+bx+c=0$

$$x_{1,2} = \frac{-b \pm \sqrt{b^2 - 4ac}}{2a}$$

Некоторые приближенные формулы. Если $\alpha < 1$, то

$$(1 \pm \alpha)^2 = 1 \pm n\alpha$$

$$e^\alpha = 1 + \alpha$$

$$\ln(1 + \alpha) = \alpha$$

$$\sin \alpha = \alpha$$

$$\cos \alpha = 1 - \alpha^2 / 2$$

$$\operatorname{tg} \alpha = \alpha$$

Основные тригонометрические формулы:

$$\sin^2 \alpha + \cos^2 \alpha = 1$$

$$\sec^2 \alpha - \operatorname{tg}^2 \alpha = 1$$

$$\csc^2 \alpha - \operatorname{ctg}^2 \alpha = 1$$

$$\sin \alpha \cdot \csc \alpha = 1$$

$$\cos \alpha \cdot \sec \alpha = 1$$

$$\operatorname{tg} \alpha \cdot \operatorname{ctg} \alpha = 1$$

$$\sin \alpha = \frac{1}{\sqrt{1 + \operatorname{ctg}^2 \alpha}}$$

$$\cos \alpha = \frac{1}{\sqrt{1 + \operatorname{tg}^2 \alpha}}$$

$$\sin 2\alpha = 2 \sin \alpha \cdot \cos \alpha$$

$$\cos 2\alpha = \cos^2 \alpha - \sin^2 \alpha$$

$$\operatorname{tg} 2\alpha = \frac{2 \operatorname{tg} \alpha}{1 - \operatorname{tg}^2 \alpha}$$

$$\operatorname{ctg} 2\alpha = \frac{\operatorname{ctg}^2 \alpha - 1}{2 \operatorname{ctg} \alpha}$$

$$\sin^2 \frac{\alpha}{2} = \frac{1 - \cos \alpha}{2}$$

$$\cos^2 \frac{\alpha}{2} = \frac{1 + \cos \alpha}{2}$$

$$\sin(\alpha \pm \beta) = \sin \alpha \cos \beta \pm \cos \alpha \sin \beta$$

$$\cos(\alpha \pm \beta) = \cos \alpha \cos \beta \pm \sin \alpha \sin \beta$$

$$\operatorname{tg}(\alpha \pm \beta) = \frac{\operatorname{tg} \alpha \pm \operatorname{tg} \beta}{1 \pm \operatorname{tg} \alpha \cdot \operatorname{tg} \beta}$$

$$\operatorname{ctg}(\alpha \pm \beta) = \frac{\operatorname{ctg} \alpha \cdot \operatorname{ctg} \beta \pm 1}{\operatorname{ctg} \beta \pm \operatorname{ctg} \alpha}$$

$$\sin \alpha + \sin \beta = 2 \sin \frac{\alpha + \beta}{2} \cos \frac{\alpha - \beta}{2}$$

$$\sin \alpha - \sin \beta = 2 \cos \frac{\alpha + \beta}{2} \sin \frac{\alpha - \beta}{2}$$

$$\cos \alpha + \cos \beta = 2 \cos \frac{\alpha + \beta}{2} \cos \frac{\alpha - \beta}{2}$$

$$\cos \alpha - \cos \beta = -2 \sin \frac{\alpha + \beta}{2} \sin \frac{\alpha - \beta}{2}$$

$$\operatorname{tg} \alpha \pm \operatorname{tg} \beta = \frac{\sin(\alpha \pm \beta)}{\cos \alpha \cdot \cos \beta}$$

$$\operatorname{ctg} \alpha \pm \operatorname{ctg} \beta = \pm \frac{\sin(\alpha \pm \beta)}{\sin \alpha \cdot \sin \beta}$$

$$2 \sin \alpha \cdot \sin \beta = \cos(\alpha - \beta) - \cos(\alpha + \beta)$$

$$2 \cos \alpha \cdot \cos \beta = \cos(\alpha - \beta) + \cos(\alpha + \beta)$$

$$2 \sin \alpha \cdot \cos \beta = \sin(\alpha - \beta) + \sin(\alpha + \beta)$$

Таблица производных и интегралов

Функция	Производная	Функция	Производная
x^n	nx^{n-1}	$\sin x$	$\cos x$
$\frac{1}{x}$	$-\frac{1}{x^2}$	$\cos x$	$-\sin x$
$\frac{1}{x^n}$	$-\frac{n}{x^{n+1}}$	$\operatorname{tg} x$	$\frac{1}{\cos^2 x}$
\sqrt{x}	$\frac{1}{2\sqrt{x}}$	$\operatorname{ctg} x$	$-\frac{1}{\sin^2 x}$
e^x	e^x	$\arcsin x$	$\frac{1}{\sqrt{1-x^2}}$
e^{nx}	ne^{nx}	$\arccos x$	$-\frac{1}{\sqrt{1-x^2}}$
a^x	$a^x \ln a$	$\operatorname{arctg} x$	$\frac{1}{1+x^2}$
$\ln x$	$\frac{1}{x}$	$\operatorname{arcctg} x$	$-\frac{1}{1+x^2}$
\sqrt{u}	$\frac{u'}{2\sqrt{u}}$	$\operatorname{sh} x$	$\operatorname{ch} x$
$\ln u$	$\frac{u'}{u}$	$\operatorname{ch} x$	$-\operatorname{sh} x$
$\frac{u}{v}$	$\frac{vu' - uv'}{v^2}$	$\operatorname{th} x$	$\frac{1}{\operatorname{ch}^2 x}$
		$\operatorname{cth} x$	$-\frac{1}{\operatorname{sh}^2 x}$
$\int x^n dx = \frac{x^{n+1}}{n+1}, n \neq -1$		$\int \frac{dx}{\cos^2 x} = \operatorname{tg} x$	
$\int \frac{dx}{x} = \ln x$		$\int \frac{dx}{\sin^2 x} = -\operatorname{ctg} x$	
$\int \sin x dx = -\cos x$		$\int e^x dx = e^x$	
$\int \cos x dx = \sin x$		$\int \frac{dx}{1+x^2} = \operatorname{arctg} x$	
$\int \operatorname{tg} x dx = -\ln \cos x$		$\int \frac{dx}{\sqrt{1-x^2}} = \arcsin x$	
$\int \operatorname{ctg} x dx = \ln \sin x$		$\int \frac{dx}{\sqrt{x^2-1}} = \ln(x + \sqrt{x^2-1})$	

Основные обозначения

<i>№</i>	<i>Название</i>	<i>обозначение</i>
1	2	3
1	Внешние силы	P, F
2	Равнодействующая	R
3	Реакция опор	$V_a \ H_a \ V_b \ H_b$
4	Вес стержня	Q
5	Удельный вес материала	γ
6	Внутренние силы: Нормальная Поперечная Крутящий момент	N Q_{yx} M_x или M_k
7	Удельное давление	ρ
8	Погонная сила	q
9	Натяжение ветвей ремня	$T \ t$
10	Напряжение : Нормальные Главные касательные полные в наклонных сечениях допускаемые при растяжении сжатии.	$\sigma_{x,y,z}$ $\sigma_{1,2,3}$ $\tau_{yx} \ \tau_{xy}$ P $\sigma_a \ \tau_a$ $[\tau] \ [\sigma]$ $[\sigma_p]$ $[\sigma_c]$
11	Момент инерции : Оевые Полярные Центробежный При кручении некруглых стержней	$j_z \ j_y$ j_p j_{yz} j_k
12	Моменты сопротивления: Оевые Полярные Центробежный При кручении некруглых стержней	W $W_Y \ W_Z$ W_p W
13	Модули упругости: Продольной упругости Модуль сдвига Приведенный модуль упругости	E G E_{pr}
14	Деформации: Линейная абсолютная Линейная относительная Угол сдвига Угол закручивания Относительный угол закручивания	Δl ϵ γ Ψ θ

	Угол поворота сечения балки при изгибе Прогиб	θ y,z
15	Мощность	N,W
16	Работа	A
17	Энергия потенциальная Кинетическая	U T
18	Удельная энергия	u
19	Удельная работа	a
20	Площадь поперечного сечения	F, A
21	Радиусы инерции	$i_z \ i_y$
22	Статические моменты	$S_y \ S_z$
23	Осадка пружины	λ
24	Диаметр пружины: Наружный Внутренний Средний Диаметр проволки	D_h D_b D d
25	Перемещения: От задних сил От единичных сил	Δl_p δ_{ki}
26	Коэффициенты запаса: Статические Циклические (изгиб с кручением) Нормативные Запаса устойчивости	n_r, n_b $n_\sigma \ n_\tau$ n $[n_r], [n_b]$ n
27	Динамическая сила Динамическое напряжение	P_g, F_g σ_d
32	Критическая сила Критическое напряжение	P_{kp} σ_{kp}
29	Коэффициент продольного изгиба Коэффициент закрепления концов стержня	Ψ μ
30	Коэффициент асимметрии цикла Амплитуда цикла Среднее напряжение	τ_σ, τ_τ σ_a σ_{cp}
31	Коэффициент концентрации напряжения: Теоретический Эффективный	$\alpha_\sigma, \alpha_\tau$ $\alpha_{\sigma\tau}$
32	Коэффициент качества поверхности	β_σ, β_τ
33	Масштабный коэффициент	$\varepsilon_\sigma, \varepsilon_\tau$
34	Коэффициент влияния асимметрии цикла	Ψ_σ, Ψ_τ
35	Предел выносливости материала: При симметричном цикле При пульсирующем цикле При любом цикле	σ_{-1}, τ_{-1} σ_0, τ_0 σ_r, τ_r
36	Предел выносливости детали	σ_{-1g}, τ_{-1g}

Наименование материала	Модуль упругости $E \cdot 10^{-5}$, МПа	Модуль сдвига $G \cdot 10^{-4}$, МПа	Коэффициент поперечной деформации μ	Удельный вес $\gamma, \frac{kg}{m^3}$
Сталь углеродистая	2-2,1	8-8,1	0,24-0,33	78,5
Сталь легированная	2,1-2,2	8-8,1	0,25-0,3	77,5-78,5
Чугун серый	0,78-1,5	4,4	0,23-0,27	68-76
Чугун серый модифицированный	1,2-1,6	5,1-6,9	0,24-0,28	70-75
Бронза оловянная	0,75-1,20	-	0,32-0,35	87,6-88,2
Медь холоднотянутая	1,3	4,9	-	89,4
Медь прокатная	1,1	4	0,31-0,34	-
Алюминиевые сплавы	0,69-0,71	2,7	0,33	26,4-28
Магниевые сплавы	0,39-0,44	-	0,34	17,6-18
Свинец	0,15-0,2	0,69	0,42	113
Стекло	0,49-0,58	0,19-0,22	0,25-0,27	9,1
Органическое стекло	0,03-0,04	-	0,35-0,38	11,8-12
Кладка кирпичная	0,025-0,03	-	-	-
Бетон с пределом прочности 10 МПа	0,146-0,196	-	0,16-0,18	-
15 МПа	0,164-0,214	-	0,16-0,18	-
20 МПа	0,182-0,232	-	0,16-0,18	-
Дерево вдоль волокон	0,09-0,15	0,055	-	4,8-5,4 (сосна)
Дерево поперек волокон	0,004-0,01	0,04-0,07	-	-
Текстолит	0,04-0,06	-	-	13-14,5
Гетинакс	0,1-0,18	0,08-0,25	-	13-14
Винипласт	0,003-0,04	-	0,35-0,37	13,8-14,3
Капрон	0,014-0,02	0,045-0,048	0,35-0,38	11-11,4
Эпоксидные смолы	0,025-0,032	-	0,33	12-12,7
Фотопласт 3	0,012-0,014	-	0,33	21,4
Стекловолокнит	0,35	-	0,29	17-18
Стеклопластик (вд. волокон)	0,21	-	-	19
Полиэтилен ВД	0,0015-0,0025	-	0,4	9,2
Полиэтилен НД	0,005-0,008	-	0,39	9,2-9,7
Каучук	0,00008	-	0,47	-

Приложение 17

Значения эффективных коэффициентов концентрации напряжения

Валы, оси с поперечным круглым отверстием						
Вид деформации	$\frac{d_0}{d}$	Временное сопротивление для стали, МПа				
		500	600	800	1000	
Изгиб	0,05-0,10	1,90	1,95	2,05	2,15	
	0,15-0,25	1,74	1,77	1,86	1,95	
Кручение	0,05-0,25	1,75	1,78	1,83	1,92	
Валы, оси о шпоночными канавками						
Вид деформации	Временное сопротивление для стали, МПа					
	500	600	700	800	900	100
Изгиб	1,5	1,6	1,2	1,8	1,9	2,0
кручение	1,4	1,5	1,6	1,7	1,8	1,9

Для заметок

Для заметок

Методическое издание

ГАМИДОВ Абдурахман Гаджиевич

СОПРОТИВЛЕНИЕ МАТЕРИАЛОВ

Методические рекомендации по выполнению
расчетно-графических работ

Издано в редакции составителей
Корректура составителей
Отпечатано с оригинала
Предоставленного составителями

Подписано в печать 30.09.2023 г.
Формат 60x84 1/16
Усл. печ. л.2,7