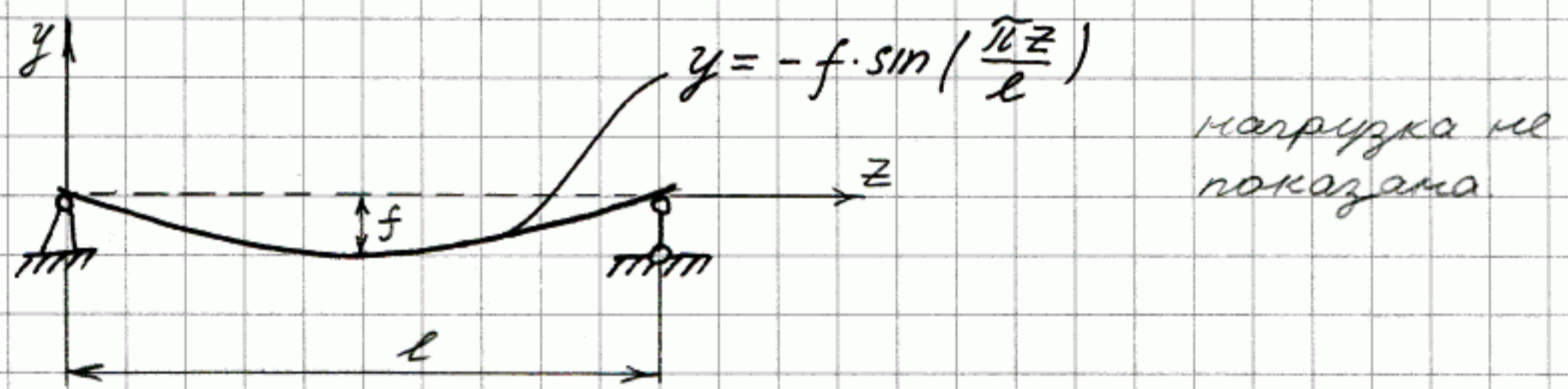


Приближённый метод
(метод Тимошенко)

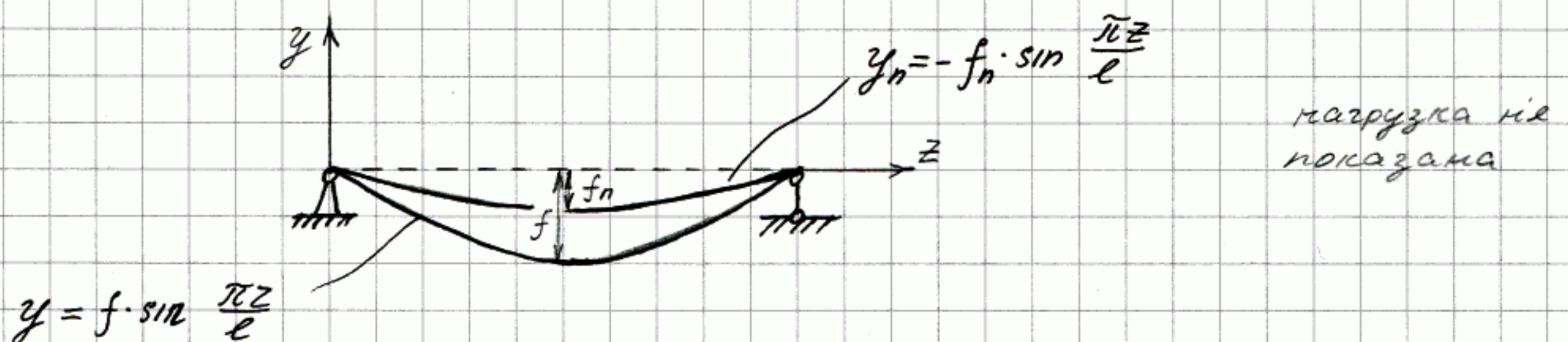
Точный метод расчёта, как мы видим, весьма сложен, а его высокая точность на практике инженеру не всегда нужна - всё равно она „тонет“ в разбросе характеристик материала, приближённости самой расчётной схемы и т.д. и т.п.

Это привело к широкому распространению приближённых способов расчёта, основанных, например, на допущении, что изогнутая ось балки принимает форму синусоиды:



Это предположение позволяет получить практически достаточно точные результаты при действии поперечных нагрузок, направленных в одну сторону.

Пусть максимальный прогиб балки при действии одной лишь поперечной нагрузки — f_n — при добавлении к ней продольной силы S увеличился до значения f :



Выясним, как соотносятся прогибы f и f_n :

$$\begin{cases} EJ_x \cdot y_n'' = M_{xn} \\ EJ_x y'' = M_x = M_{xn} - S \cdot y \end{cases}$$

$$EJ_x y'' = EJ_x y_n'' - S \cdot y$$

$$EJ_x (y'' - y_n'') = -S \cdot y$$

$$EJ_x \cdot \left(-f \frac{\pi^2}{l^2} \cdot \sin \frac{\pi z}{l} + f_n \frac{\pi^2}{l^2} \cdot \sin \frac{\pi z}{l} \right) = -S \cdot f \cdot \sin \frac{\pi z}{l}$$

$$\frac{\pi^2 EJ_x}{l^2} \cdot (f - f_n) = S \cdot f$$

где P_3 — Эйлера сила, численно равная $P_{кр}$

$$f = \frac{f_n}{1 - \frac{S}{P_3}}$$

или

$$f = k_T \cdot f_n \tag{XII.1}$$

где

$$k_T = \frac{1}{1 - \frac{S}{P_3}} \text{ — коэффициент Тимошенко. } \tag{XII.2}$$

Применяя эту формулу, следует иметь в виду, что эйлера сила P_3 введена в выражение (VIII.2) чисто формально. Поэтому в отличие от критической нагрузки $P_{кр}$ сила P_3 используется при любой гибкости балки λ , даже при $\lambda < \lambda_{кр}$.

Выражения (XII.1) и (XII.2) обычно применяют и при других типах опорных закреплений сжато-изогнутых балок. В этом случае Эйлерова сила вычисляется по формуле (XI.4):

$$P_E = \frac{\pi^2 E I_x}{(\mu l)^2}$$

Выражения (XII.1) и (XII.2) дают удовлетворительные результаты, когда сжимающая сила S не превышает $0,8 P_{кр}$.

Предполагая, что углы поворота поперечных сечений стержня и внутренний изгибающий момент по его длине пропорциональны друг другу, получаем простые формулы:

$$\theta = k_T \cdot \theta_n$$

(XII.3)

$$M_x = k_T \cdot M_{x_n}$$

(XII.4)