

کاربرد جداسازهای سربی - لاستیکی به عنوان میراگرهای برشی

حبيب سعیدمنیر^{*} و کیوان زینالی^۲

^۱ استادیار گروه عمران دانشکده فنی، دانشگاه ارومیه

^۲ دانشجوی کارشناسی ارشد عمران - سازه دانشکده فنی، دانشگاه ارومیه

چکیده

هدف اصلی از این تحقیق، بررسی و مطالعه رفتار دینامیکی جداساز سربی - لاستیکی به عنوان میراگر برشی در موقعیت بادبندی شورون سازه‌هاست. در این مقاله تحلیل‌های عددی و تست‌های آزمایشگاهی بر روی این دستگاه انجام گرفته است. این دستگاه از صفحات لاستیکی و فولادی و همچنین هسته سربی تشکیل شده است. لایه‌های لاستیکی در بین لایه‌های فولادی چسبانده شده‌اند. در ابتدا مدل اجزاء محدود به بعدی دستگاه با استفاده از نرم‌افزار ABAQUS ایجاد شده و مورد تحلیل قرار گرفت. در این مدل سازی، خواص Hyper-elastic لایه‌های لاستیکی مورد استفاده قرار گرفته است. با استفاده از این مدل، جزئیات فنی دستگاه به صورت مناسبی تنظیم و سپس این میراگر در آزمایشگاه زلزله دانشگاه ارومیه ساخته شد. آن‌گاه دستگاه بروزو یک درجه آزادی مدل نصب گردیده و مجموعه تحت تحريك زلزله‌های مختلف شبیه‌سازی شده قرار گرفت. در ادامه تحقیق، مدل عددی سازه به همراه میراگر در نرم‌افزار SAP2000 ایجاد و نتایج آزمایشگاهی مقایسه و کالیبره شد. آن‌گاه مدل‌های چند سازه چندین طبقه مجهز به میراگر در نرم افزار SAP2000 ایجاد و تأثیر دستگاه میراگر سربی - لاستیکی در بهبود پاسخ آن‌ها بررسی گردید. نتایج حاصل نشانگر تأثیر نصب میراگر سربی - لاستیکی در کاهش جابجایی نسبی سازه یک درجه آزادی می‌باشد. از دیگر مزایای این دستگاه می‌توان به سادگی ساخت و نصب آن در انواع سازه‌ها اشاره کرد.

واژگان کلیدی: جداساز سربی - لاستیکی، میراگر، کنترل غیرفعال، میز لرزه.

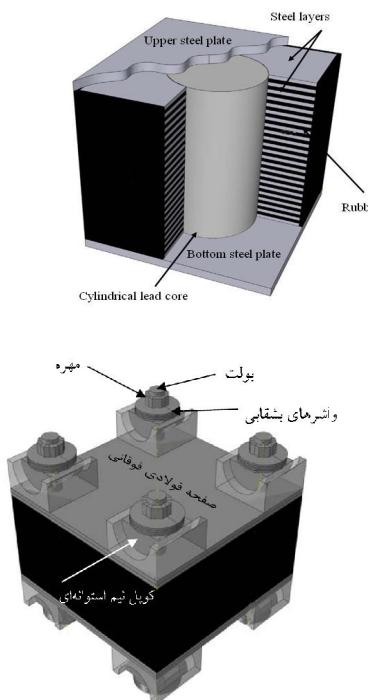
۱- مقدمه

فرکانس‌های ارتعاشات زمین را فیلتر کرده و مانع عبور آن به سازه می‌شود. در نتیجه از ایجاد خرابی در ساختمان جلوگیری می‌شود. جداسازی پی‌ها، یک وسیله موثر برای کنترل لرزه‌ای سازه‌های کوتاه و متوسط می‌باشد زیرا این سازه‌ها معمولاً دارای فرکانس‌های طبیعی بزرگتری نسبت به سازه‌های بلند می‌باشند. کاربرد جداسازهای لرزه‌ای در سازه‌های واقعی، از دهه ۱۹۶۰ میلادی شروع شد. از زمانی که اولین ساختمان با پایه‌های جدا شده، Foothill Community Law and Justice Center، در ایالت کالیفرنیای آمریکا، احداث گردید. از آن تاریخ به بعد سیستم‌های جداساز لرزه‌ای در انواع مختلف و در ساختمان‌ها با سیستم‌های مهار جانبی متفاوت بکار گرفته شده‌اند. عمده‌ترین سیستم بکار گرفته شده برای جداسازی پایه‌ها، سیستم جداساز لاستیکی می‌باشد که در آن لایه‌های لاستیکی با ورقه‌های فولادی تقویت شده‌اند. در این دستگاه از لاستیک‌هایی که توانایی تحمل فشار قائم زیاد را دارند استفاده می‌گردد ولی جهت پایدار ساختن این لایه‌های عایق‌ساز در برابر کمایش جانبی، ورقه‌ای فولادی مابین آن‌ها جایگذاری می‌گردد. در این شرائط، جداساز قابلیت تغییر شکل‌های جانبی بزرگی را پیدا می‌کند و در اثر تحريكات زلزله، ارتعاشات زیادی را از خود نشان می‌دهد. هرچند سازه در این حالت از تأثیر این تحريكات

اکثر سازه‌ها در معرض ارتعاشات بسیاری قرار دارند. این ارتعاشات می‌توانند ناشی از نیروهای باد، تحريك زلزله، ارتعاشات ماشین آلات یا بسیاری منابع دیگر باشند. در اغلب موارد، به ویژه زمانی که سازه‌ها تحت تحريك‌های قوی زلزله هستند، این ارتعاشات می‌توانند منجر به صدمه دیدن سازه و یا تخریب آن گردد. میرائی ذاتی بالا در سازه‌ها می‌تواند احتمال آسیب سازه را کاهش دهد. در سازه‌هایی که تحت اثر ارتعاشات قوی قرار می‌گیرند، میرائی خود سازه برای کاهش ارتعاشات کافی نیست. در این خصوص، مطالعات و تحقیقات تئوریک و آزمایشگاهی فراوانی انجام شده تا با افزایش میرائی در سازه، اثرات این تحريكات کاهش داده شوند. کنترل غیرفعال یکی از مؤثرترین روش‌ها در این خصوص می‌باشد که می‌تواند انرژی وارد به سازه را به روش‌های مختلف از آن خارج و مانع آسیب‌دیدگی آن گردد [۳-۱].

جداسازی پایه‌ها یکی دیگر از روش‌های کنترل لرزه‌ای سازه‌هاست. این سیستم باعث جداسدن کل سازه یا قسمتی از سازه از زمین شده و مانع رسیدن تأثیرات زمین لرزه به سازه اصلی می‌شود [۴]. سازه‌ای که بر روی مصالحی که دارای سختی جانبی کمی می‌باشد بنا می‌گردد، دارای یک پی انعطاف‌پذیر خواهد بود. این پی انعطاف‌پذیر در حین وقوع زلزله، برخی از

نیرویی است که در حالت پس از باربرداری و بارگذاری مجدد و برگشتن به جابجایی صفر ایجاد می‌شود.

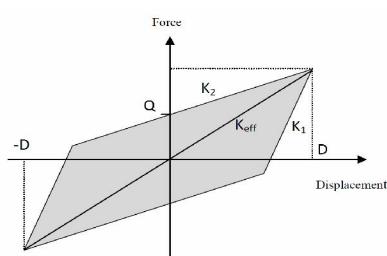


شکل ۱- تصویر شماتیک میراگر سربی - لاستیکی

این مورد در شکل (۲) نشان داده شده است. با توجه به عبارات $D \geq D_y$ و $D \leq Q/K_2$ می‌توان سختی موثر دستگاه را طبق رابطه (۱) بدست آورد.

$$K_{eff} = k_2 + \frac{Q}{D} \quad , \quad D \geq D_y \quad (1)$$

که در این رابطه، D جابجایی منجر به تسلیم سرب است. با توجه به رابطه فوق، میرایی مؤثر β_{eff} طبق رابطه (۲) تعیین می‌شود [۴ و ۵].



شکل ۲- منحنی هیسترزیس عمومی جدادازهای سربی - لاستیکی [۴]

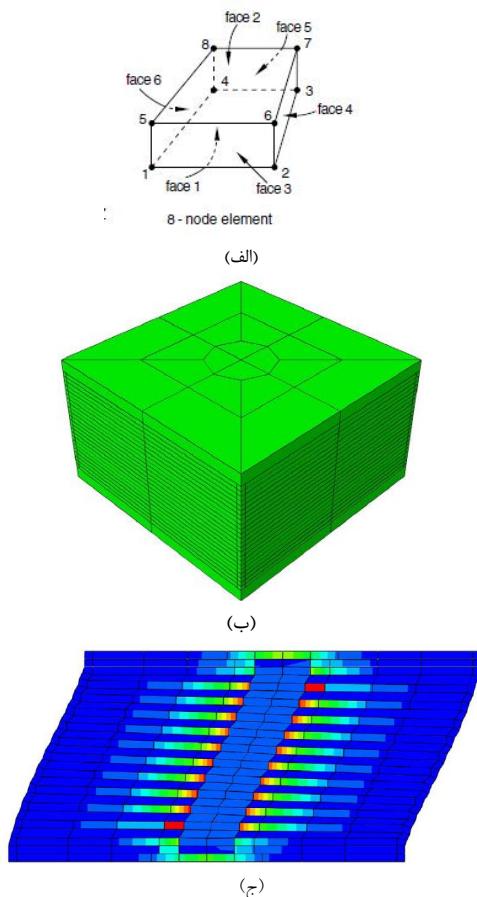
به دور می‌ماند ولی این ارتعاشات می‌بایستی به نحوی از سیستم جداداز خارج گرددند. بنابراین، بکارگیری یک میراگر غیرفعال به همراه جداگرها اهمیت خود را نشان می‌دهد [۴]. میراگرهای بکار رفته می‌توانند از نوع میراگر غیرفعال لزجی، تسلیم فلزات، میراگر اصطکاکی و یا میراگر سربی بوده باشد. در این راستا، میراگر سربی توسط دکتر رابینسون در لایه‌های جداداز به نحو مؤثری بکار گرفته شد [۲]. فلذا جداداز سربی لاستیکی به عنوان یکی از مؤثرترین جدادازهای لزهای مطرح گردید و در سازه‌های زیادی مورد استفاده قرار گرفت.

با وجود این، با توجه به ابعاد بزرگ جدادازهای لزهای سربی لاستیکی و تکنولوژی بالای مورد نیاز برای ساخت آن‌ها، ساخت و اجرای چنین سیستم‌های بسیار پرهزینه می‌باشد. در مقاله حاضر، با توجه به مزایای جدادازهای سربی- لاستیکی، تغییرات و اصلاحاتی در این سیستم و محل نصب آن انجام شده است. به این صورت که جداداز از محل پی‌ها به موقعیت بادینی شورون برده شده و ابعاد آن بسیار کوچک‌تر شده است. در این تحقیق عددی - آزمایشگاهی، ابتدا این میراگر با استفاده از نرم‌افزار اجزاء محدود ABAQUS مدل شده و تحت تحلیل غیر خطی قرار گرفت. آن‌گاه با استفاده از نتایج این تحلیل، یک نمونه کوچک میراگر سربی- لاستیکی، با مشخصاتی که قابل آزمایش با دستگاه میز لزه آزمایشگاه بوده باشد، طراحی و ساخته شد. دستگاه حاضر از گروه دستگاه‌های کنترل غیرفعال بوده و تسلیم شدن قطعه سربی عامل اصلی پدیده جذب انرژی است.

۲- خصوصیات مکانیکی دستگاه جداداز سربی - لاستیکی

دستگاه جداداز سربی - لاستیکی از یک هسته سربی استوانه‌ای و چندین لایه لاستیک و فولاد تشکیل شده است. لایه‌های لاستیکی بین لایه‌های فولادی چسبانده شده‌اند. دستگاه مذکور در شکل (۱) نشان داده شده است.

لایه‌های فولادی تحت تأثیر نیروهای خارجی بر روی یکدیگر حرکت می‌کنند ولی هسته سربی در برابر این جابجایی لایه‌های فولادی مقاومت کرده و دچار تغییر شکل پلاستیک می‌شود. در نتیجه انرژی واردہ به سیستم، با این مکانیزم استهلاک انرژی جذب می‌شود. جداداز سربی- لاستیکی دارای یک حلقه هیسترزیس نیرو- جابجایی بوده که مطابق شکل (۲) به صورت دو خطی قابل مدل‌سازی است. در این مدل k_1 , k_2 و Q پارامترهای حلقه هیسترزیس می‌باشند ولی چون تعیین و اندازه‌گیری سختی الستیک K_1 مشکل می‌باشد، در نتیجه در مدل‌سازی از K_2 یا همان سختی فراتسلیم استفاده می‌شود. Q



شکل ۳- (الف) شکل عضو C3D8R (ب) مدل مش بندی شده میراگر در ABAQUS (ج) مدل تغییر شکل یافته میراگر

اینتابع، انرژی کرنشی ذخیره شده در یک ماده را بر حسب حجم نشان می دهد. ارتباط تنش و کرنش در مواد Hyper-elastic را می توان با رابطه (۳) نشان داد:

$$\sigma_{ij} = \frac{\partial U(\varepsilon)}{\partial \varepsilon_{ij}} \quad (3)$$

که در این رابطه σ_{ij} و ε_{ij} به ترتیب مؤلفه های تنش و کرنش می باشند. با توجه به این رابطه، فرم ها یا مدل های زیادی برای مدل سازی خواص Hyper-elastic لاستیک وجود دارند از قبیل Neo-Mooney-Rivlin, Vander Waals, Arrude-Boyce Reduced, Polynominal, Odgen, Hookean [۹] و Polynominal

Raos در سال ۱۹۹۲ [۱۰] چهار مدل Neo-Hookean, Mooney-Rivlin, Vander Waals و Odgen را مورد بررسی قرار داد و با توجه به این تحلیل ها مشاهده شد که مدل های Neo-Hookean و Mooney-Rivlin

$$\beta_{eff} = \frac{area\ of\ hysteresis\ loop}{2\pi k_{eff} D^2} \quad , \quad D \geq D_y \quad (2)$$

۳- خصوصیات لاستیک و سرب

لاستیک قابلیت تغییر شکل لاستیک در محدوده بالایی را دارد و این قابلیت باعث می شود که پس از بارگذاری و باربرداری های متناوب و متوالی به حالت اولیه خود باز گردد. لاستیک به طور عمده ای برای محافظت لرزه ای سازه ها در میراگرهای از قبیل میراگرهای ویسکوالاستیک و جداسازهای پایه ها استفاده شده است [۴ و ۶].

در دستگاه میراگر سربی - لاستیکی که در این مقاله مورد بررسی قرار گرفته است، لاستیک بین لایه های فولادی قرار گرفته و ورق های فولادی می توانند نسبت به هم حرکت کرده و مقاومت لازم را در برابر تحريك جانبی ایجاد کنند. هسته سربی که در دستگاه تعبیه شده، منجر به ایجاد حلقه هیسترزیس الاستوپلاستیک می شود [۴].

یکی از خصوصیات مهم سرب، خاصیت کریستال شدن مجدد است [۷]. در این تحقیق، از یک نوع آلیاژ سربی به نام Sn₆₃Pb₃₇ استفاده شده که دارای قابلیت های بسیار خوبی است. با توجه به این که هسته سربی دائمًا تحت تأثیر نیروهای رفت و برگشتی گرم شده و به حالت نیمه جامد تبدیل می شود، لذا آلیاژی مورد نیاز است که به محض قطع نیروهای وارد، بتواند موقعیت خود را حفظ کرده و به سرعت خنک شده و به حالت کاملاً جامد برگردد. این آلیاژ همه این ویژگی ها را دارا می باشد [۸].

۴- تحلیل اجزاء محدود

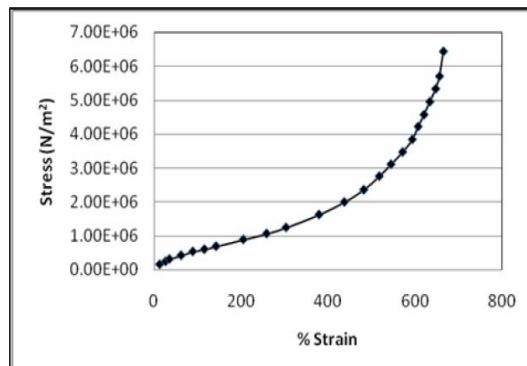
در این تحقیق، برای تحلیل اجزاء محدود میراگر سربی لاستیکی، از نرم افزار ABAQUS استفاده شده است. برای مدل سازی بلوک لاستیکی و فولادی و هسته سربی از اعضای سه بعدی C3D8R استفاده شده که اعضای ۸ گرهی بوده و انتگرال گیری کاهاش یافته را استفاده می کنند. همچنین خواص Hyper-elastic به اعضای لایه های لاستیکی اعمال شده است. برای تحلیل نیز مدول Explicit نرم افزار ABAQUS بکار گرفته شده است. شکل (۳) مدل مش بندی شده میراگر را در این نرم افزار نشان می دهد [۹].

در این مقاله برای تعریف رفتار Hyper-elastic مواد لاستیکی، از تابع U یا همان تابع انرژی ذخیره شده کرنشی استفاده شده است.

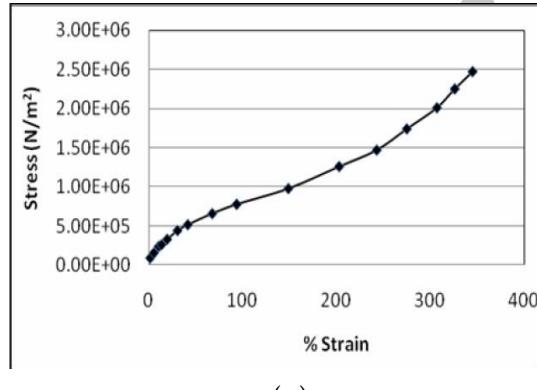
شده روی لاستیک مورد نیاز است. Yoshida محوری و دو محوری را بر روی انواع لاستیک‌ها انجام داد که نمودارهای مربوط به این آزمایش‌ها در شکل (۴) نشان داده شده است [۱۱].

یکی از فواید مدل‌سازی در ABAQUS ، قابلیت مدل‌سازی رفتار غیرالاستیک المان‌ها است. برای مدل کردن خواص پلاستیک مواد در ABAQUS، باید از تنش واقعی و کرنش واقعی به جای تنش و کرنش مهندسی استفاده کرد. کرنش مهندسی بصورت زیر تعریف می‌شود:

$$\varepsilon_{nom} = \frac{l - l_0}{l_0} = \frac{l}{l_0} - 1 \quad (10)$$



(الف)



(ب)

شکل ۴- (الف) نمودار تست‌های تک محوری
(ب) نمودار تست‌های دو محوری

که در رابطه فوق $\varepsilon = \ln \frac{l}{l_0} = \ln(1 + \varepsilon_{nom})$ طول تغییر یافته و l_0 طول اولیه نمونه و کرنش مهندسی می‌باشد. کرنش واقعی می‌تواند از رابطه (۱۱) بدست آید:

$$\varepsilon = \ln \frac{l}{l_0} = \ln(1 + \varepsilon_{nom}) \quad (11)$$

منطبق بر آزمایش‌های فشاری و کششی متوسط می‌باشند و دریافت که تنها مدل‌های VanderWaals و Odgen در تمامی محدوده‌ها می‌توانند منطبق بر نتایج آزمایشگاهی باشند. در این بخش، با توجه به این که مدل Odgen در مدل‌سازی لاستیک استفاده شده است، تنها مدل Odgen مورد بحث و بررسی قرار گرفته است.تابع انرژی کرنشی Odgen به صورت زیر تعریف می‌شود:

$$U = \sum_{i=1}^W \frac{2\mu_i}{\alpha_i^2} (\bar{\lambda}_1^{\alpha_i} + \bar{\lambda}_2^{\alpha_i} + \bar{\lambda}_3^{\alpha_i} - 3) + \sum_{i=1}^W \frac{1}{D_i} (j^{el} - 1)^{2i} \quad (4)$$

که μ_i و α_i و D_i پارامترهای وابسته به حرارت و دما بوده و مقاومت کششی اصلی است که از رابطه (۵) بدست می‌آید.

$$\bar{\lambda}_i = J^{-\frac{1}{3}} \lambda_i \quad (5)$$

و J نیز نسبت حجم کلی است که طبق رابطه زیر بدست می‌آید:

$$J = \frac{\lambda_1 \lambda_2 \lambda_3}{V_0} \quad (6)$$

که V_0 حجم اولیه بلوک لاستیکی و j^{el} نسبت حجم الاستیک می‌باشد که عبارتست از:

$$j^{el} = \frac{J}{J^{th}} \quad (7)$$

و J^{th} نسبت حجم حرارتی است که از رابطه (۸) بدست می‌آید:

$$J^{th} = (1 + \varepsilon^{th})^3 \quad (8)$$

و ε^{th} کرنش حرارتی خطی است. با توجه به اینکه مصالح لاستیک مورد استفاده در این مقاله ایزوترمال بوده و همچنین غیر قابل فشردنگی است در نتیجه طرف دوم رابطه (۴) برابر صفر خواهد شد و می‌توان نوشت:

$$U = \sum_{i=1}^W \frac{2\mu_i}{\alpha_i^2} (\bar{\lambda}_1^{\alpha_i} + \bar{\lambda}_2^{\alpha_i} + \bar{\lambda}_3^{\alpha_i} - 3) \quad (9)$$

برای مدل‌سازی رفتار Hyper-elastic لاستیک در ABAQUS نتایج آزمایش‌های تک محوری و دو محوری انجام

جدول ۱- مدل‌های مورد استفاده برای تحلیل اجزاء محدود

| Model | $t_s(m)$ | $t_R(m)$ | n_s | n_R | $D_L(m)$ |
|----------------|----------|----------|-------|-------|----------|
| M ₁ | 0.002 | 0.002 | 12 | 11 | 0.014 |
| M ₂ | 0.002 | 0.002 | 12 | 11 | 0.03 |
| M ₃ | 0.002 | 0.002 | 23 | 22 | 0.03 |
| M ₄ | 0.002 | 0.002 | 12 | 11 | 0.04 |
| M ₅ | 0.002 | 0.002 | 23 | 22 | 0.04 |
| M ₆ | 0.002 | 0.002 | 12 | 11 | 0.05 |

همچنین تنش واقعی از رابطه زیر بدست می‌آید:

$$\sigma = \sigma_{nom} (1 + \varepsilon_{nom}) \quad (12)$$

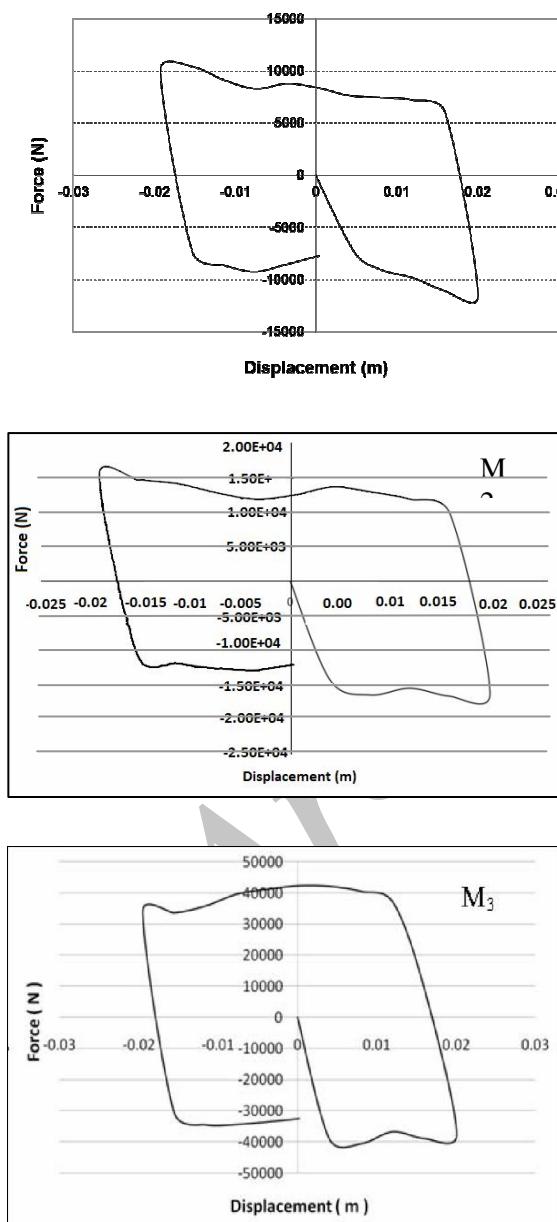
در رابطه فوق σ تنش واقعی و σ_{nom} نشانگر تنش مهندسی است.

کرنش پلاستیک نیز می‌تواند از رابطه (13) بدست آید.

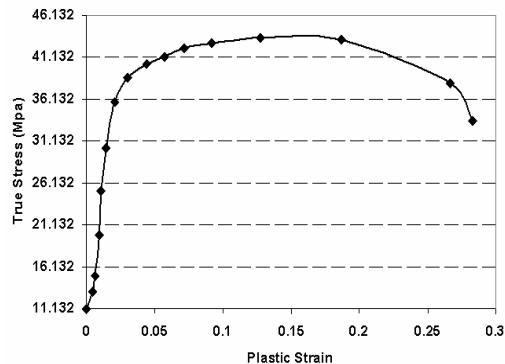
$$\varepsilon_{pl} = \varepsilon_t - \varepsilon_{el} = \varepsilon_t - \frac{\sigma}{E} \quad (13)$$

که در رابطه فوق ε_{pl} کرنش پلاستیک واقعی و E کرنش کلی واقعی σ تنش واقعی و E مدول الاستیسیته سرب می‌باشد. منحنی استفاده شده برای تنش حقیقی- کرنش پلاستیک مدل‌های ABAQUS این تحقیق در شکل (۵) نشان داده شده است. پس از مدل‌سازی مصالح و م牲خهات آن‌ها و مدل‌سازی میراگر، این مدل تحت تحلیل دینامیکی قرار گرفت. برخی از مدل‌هایی که برای تحلیل مورد استفاده قرار گرفته‌اند در جدول (۱) نشان داده شده‌اند. در جدول (۱)، t_s ، t_R ، n_s ، n_R و D_L به ترتیب بیانگر ضخامت لایه‌های فولادی، ضخامت لایه‌های لاستیک، تعداد لایه‌های فولادی، تعداد لایه‌های لاستیکی و قطر هسته سربی می‌باشند. منحنی‌های هیسترزیس (نیرو- جابجایی) سه مدل منتخب، حاصل از تحلیل انجام گرفته در ABAQUS در شکل (۶) نشان داده شده‌اند.

با توجه به تحلیل‌های اجزاء محدود، نمودارهای بدست آمده و ظرفیت اعمال بار میز لرزه و همچنین قابل مشاهده بودن رفتار میراگر در آزمایشگاه، مدل M₁ برای ساخت و تست‌های آزمایشگاهی انتخاب شده است.

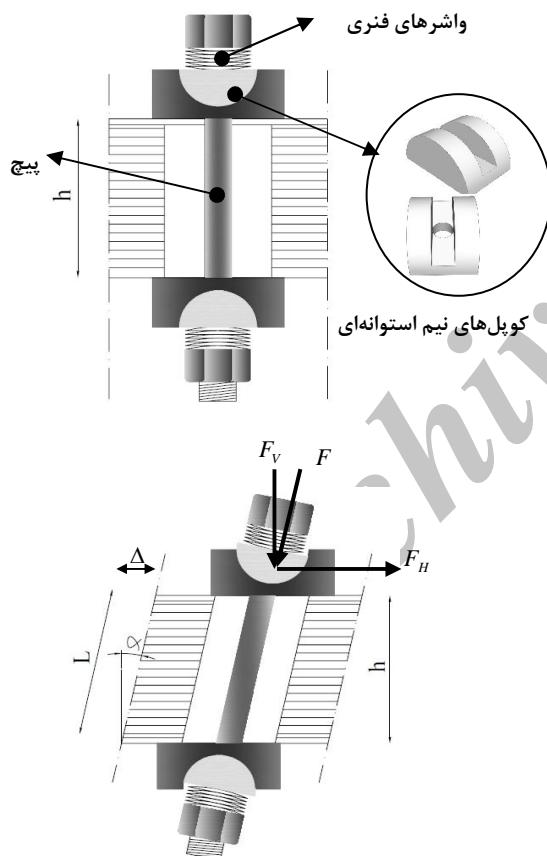


شکل ۶- منحنی‌های هیسترزیس برای سه مدل منتخب



شکل ۵- نمودارهای تنش حقیقی- کرنش پلاستیک سرب

از عواملی که می‌تواند منجر به این پدیده شود سرد شدن سریع، منقبض شدن قطعه سربی و وجود حباب‌های هوا در زمان قالب‌گیری است. عوامل مذکور باعث کاهش قدرت جذب انرژی سرب و میراگر می‌شوند برای رفع این مشکل هسته سربی در داخل دستگاه با استفاده از جک هیدرولیکی پیش نمی‌شود. پس از ساخت، میراگر سربی-لاستیکی در سازه فولادی یک درجه آزادی نصب شده و پاسخ سازه به همراه میراگر، تحت چندین زلزله شبیه‌سازی شده مورد مطالعه قرار می‌گیرد. همان‌گونه که در شکل (۱) و (۹) مشاهده می‌شود برای اعمال نیروی فشاری قائم از ۴ عدد پیچ فولادی و واشرهای بشقابی استفاده شده و برای توزیع مناسب و بدون مشکل این نیروی قائم، از کوپلهای نیم استوانه‌ای استفاده شده است.



شکل ۹- جزئیات نصب پیچ‌های فولادی به میراگر

۵- آزمایش میز لرزه سازه با و بدون میراگر سربی-لاستیکی

سازه فولادی یک درجه آزادی، بدون میراگر تحت سه تحريك زلزله که در جدول (۲) نشان داده شده، قرار داده

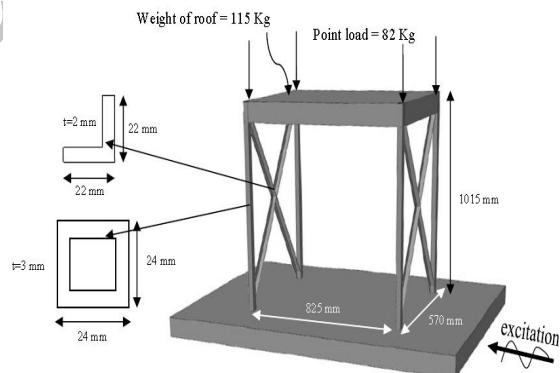
۵- بررسی‌های آزمایشگاهی

۱-۵- میز لرزه، روسازه فولادی یک درجه آزادی و ساخت میراگر سربی-لاستیکی

شکل (۷) جزئیات میز لرزه یک درجه آزادی موجود در آزمایشگاه زلزله دانشگاه ارومیه را نشان می‌دهد. وزن کل سقف سازه به همراه وزنهای موجود در گوششها، ۴۴۳ کیلوگرم می‌باشد که در شکل‌های (۷) و (۸) نشان داده شده‌اند.

ابعاد این سازه یک درجه آزادی، با توجه به ابعاد و حداقل نیروی جک هیدرولیکی میز لرزه طراحی شده است. شتاب افقی میز لرزه توسط دو شتاب سنج در قسمت تحتانی و فوقانی اندازه‌گیری می‌شود. همچنین جابجایی نسبی سقف سازه نسبت به کف آن توسط یک دستگاه جابجایی سنج (LVDT) اندازه‌گیری می‌شود.

رفتار دینامیکی سازه فولادی با استفاده از این سنسورها و Data Logger ثبت می‌شود. همان‌گونه که اشاره شد، در ساخت میراگر از آلیاژ سرب $\text{Sn}_{63}\text{Pb}_{37}$ استفاده شده است. پس از ذوب و قالب‌گیری سرب، به هنگام منجمد شدن، پدیده افت در آن رخ می‌دهد.



شکل ۷- شکل شماتیک میز لرزه و سازه یک درجه آزادی و جزئیات آن



شکل ۸- تصویر میز لرزه و میراگر سربی-لاستیکی متصل به آن

روی میز لرزه انجام گرفته و در این نرمافزار مدل شده است. برای مدل سازی میراگر در نرمافزار SAP2000 از اعضای Multi Linear Plastic استفاده شده است. در شکل (۱۳) نمودار جابجایی - زمان سقف میز لرزه در دو حالت مدل عددی و آزمایشگاهی مقایسه شده با توجه به روابط (۱۴) و (۱۵) می‌توان دریافت که رفتار مدل نرمافزاری میز لرزه بسیار مشابه رفتار واقعی آن در آزمایشگاه می‌باشد.

$$R_{mse} = \sqrt{\frac{\frac{1}{n-1} \sum_{i=1}^n (u_i^e - u_i^{ap})^2}{\left(\frac{1}{n} \sum_{i=1}^n (u_i^e)^2\right)}} \quad (14)$$

$$R_{Square} = 1 - \frac{\left(\sum_{i=1}^n (u_i^e - u_i^{ap})^2\right)}{\left(\sum_{i=1}^n (u_i^e - \bar{u})^2\right)} \quad (15)$$

در روابط فوق u_i^e مقادیر موج دقیق و u_i^{ap} مقادیر موج تقریبی و \bar{u} مقدار میانگین موج دقیق می‌باشند. محاسبه روابط فوق برای نتایج شکل (۱۳-الف)، مقادیر ۱/۱۷ برای رابطه (۱۴) و ۰-۰/۲۴-را برای رابطه (۱۵) نتیجه می‌دهد. محاسبه این دو رابطه برای شکل (۱۳-ب) نیز به ترتیب برابر با ۱/۱۷ و ۰-۰/۳۵ می‌باشد که حاکی از تطابق خوب نتایج عددی و آزمایشگاهی می‌باشد.

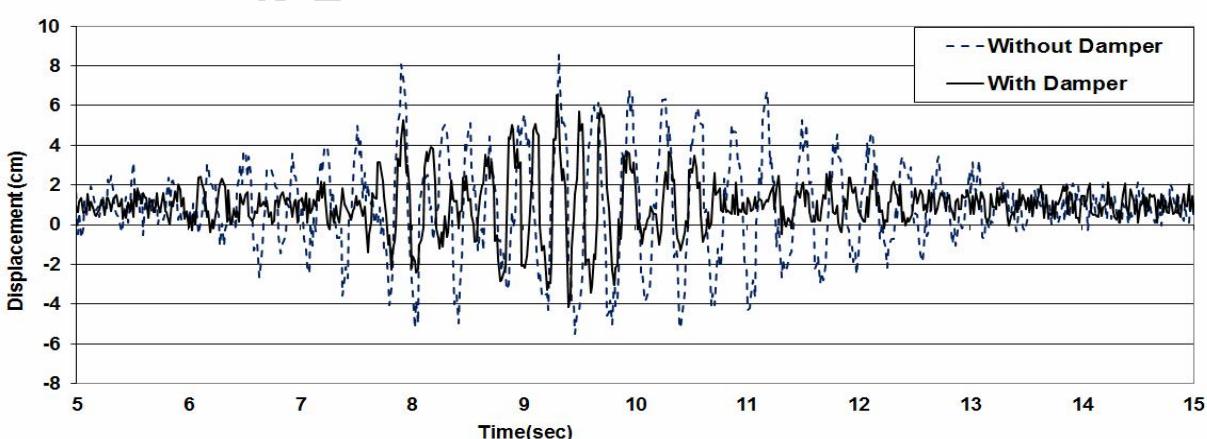
می‌شود. سپس این سازه به میراگر سربی-لاستیکی مجهز شده و تحت همان تحریکات زلزله قرار می‌گیرد. شکل (۸) تصویر سازه مجهز شده به میراگر را نشان می‌دهد. نتایج تست میز لرزه در دو حالت فوق در شکل‌های (۱۰) تا (۱۲) نشان داده شده است. تأثیر میراگر بر روی سازه، تحت تحریک زلزله‌های مقایس شده ال سنترو، کوبه و طبس در جدول (۳) به طور خلاصه آورده است. در این جدول جابجایی‌های نسبی حداقل سازه یک درجه آزادی به همراه میراگر و بدون میراگر مقایسه شده است. با توجه به جدول (۳) و شکل‌های (۱۰) تا (۱۲) مشاهده می‌شود که میراگر تأثیر بسزایی در کاهش جابجایی‌های نسبی سازه دارد. طبق این نتایج، میزان کاهش برای زلزله ال سنترو بیش از ۵۱٪، برای زلزله کوبه بیش از ۶۷٪ و برای زلزله طبس بیش از ۵۷٪ بوده است که رقم کاهش قابل توجهی می‌باشد.

جدول ۲- مشخصات زلزله‌های مورد استفاده

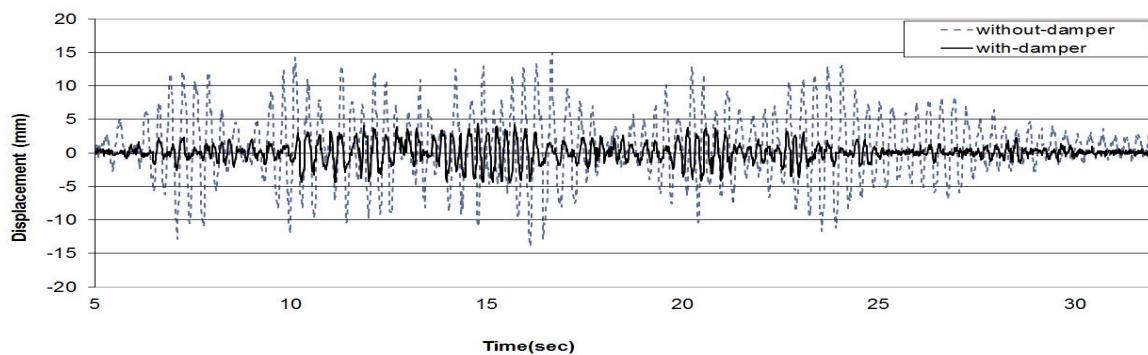
| Row | Earthquake | Station | Magnitude | Latitude | Longitude |
|-----|-----------------------------|--------------------|-----------|----------|-----------|
| 1 | Tabas (1978-9-16) | Iran 9101 Tabas | 7.35 | 33.5800 | 56.9200 |
| 2 | Imperial Valley (1940-5-19) | Array#9, El Centro | 6.95 | 32.7940 | -115.549 |
| 3 | Kobe, Japan (1995-1-16) | 99999 TOT | 6.90 | 35.4850 | 134.2400 |

۶- مدل عددی میز لرزه

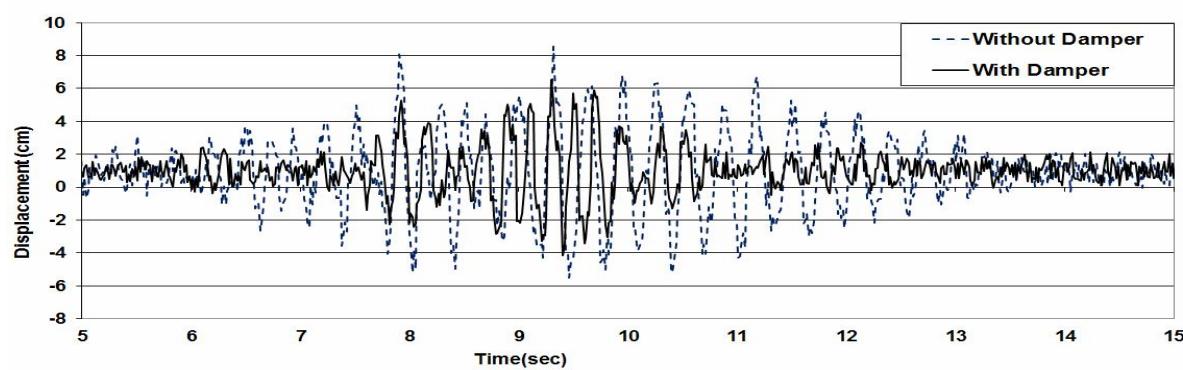
برای پیش‌بینی و بررسی رفتار میراگر به صورت عددی مدل میز لرزه در نرمافزار SAP2000 ایجاد شده و برای کالیبره کردن رفتار و شبیه‌سازی مناسب آن، تست‌های متعددی بر



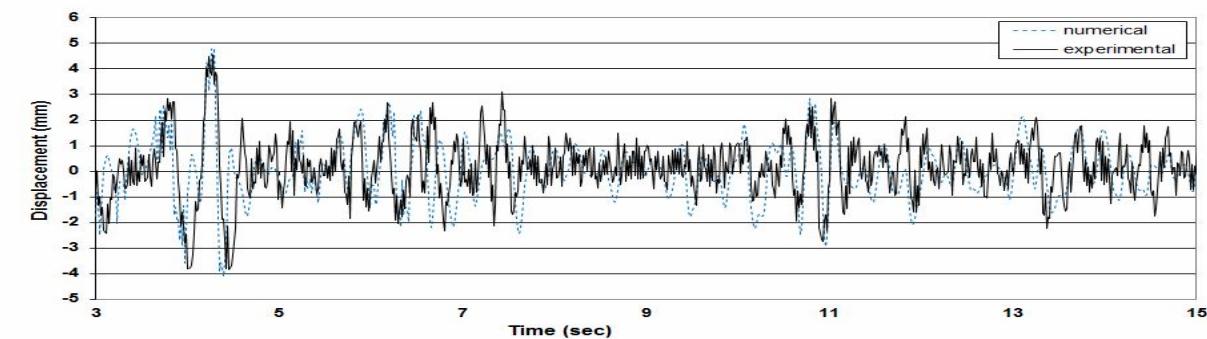
شکل ۱۰- جابجایی نسبی سقف سازه یک درجه آزادی تحت تحریک زلزله ال سنترو با شتاب ماکزیمم ۰.۹g



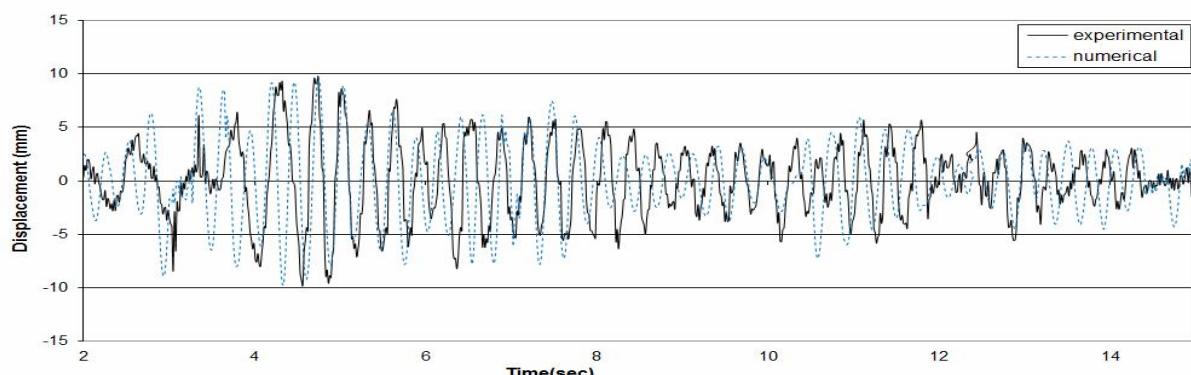
شکل ۱۱- جابجایی نسبی سقف سازه یک درجه آزادی تحت تحریک زلزله Tabas با شتاب ماقزیم $1.0g$



شکل ۱۲- جابجایی نسبی سقف سازه یک درجه آزادی تحت تحریک زلزله Kobe با شتاب ماقزیم $0.9g$



(الف) با میراگر



(ب) بدون میراگر

شکل ۱۳- مقایسه جابجایی نسبی سقف سازه یک درجه آزادی تحت تحریک زلزله در دو حالت (الف) با میراگر (ب) بدون میراگر

جدول ۳- جابجایی نسبی سازه یک درجه آزادی تحت زلزله‌های مختلف

| Earthquake | Peak earthquake (g) | Displacement response | | |
|---------------------------------------|---------------------|-----------------------|------------------|------------------------------|
| | | Bare structure (mm) | With damper (mm) | Reduction rate of damper (%) |
| Elcentro, Imperial Valley (1940-5-19) | 0.77 | 12.51 | 6.071 | 50.67 |
| | 0.9 | 13.95 | 6.58 | 52.83 |
| Kobe, Japan (1978-09-16) | 0.62 | 14.87 | 4.73 | 68.19 |
| | 0.88 | 16.47 | 5.6 | 67 |
| Tabas, Iran (1978-09-16) | 0.95 | 14.32 | 6.09 | 57.47 |
| | 1.0 | 14.98 | 6.29 | 58.01 |

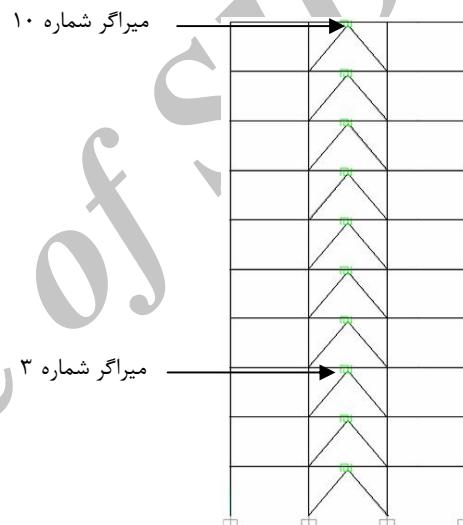
در شکل‌های (۱۵) و (۱۶) نشان داده شده است. جدول شماره (۴) مشخصات زلزله‌هایی که برای تحلیل این سازه مورد استفاده قرار گرفته را نشان می‌دهد.

جدول ۴- مشخصات زلزله‌های مورد استفاده در تحلیل سازه ۱۰ طبقه

| Earth quake | Station | Magnitude | Duration (sec) | Scale |
|-----------------------|-----------------------------|-----------|----------------|-------|
| Landers, 1992 | Joshun Trec-FireStation-90° | 7.4 | 79.98 | 2.519 |
| Imperial Valley, 1940 | Elcentro-270° | 6.95 | 53.74 | 1.74 |
| Northridge, 1994 | Sylmar County Hospital-90° | 6.7 | 35.48 | 0.78 |

در شکل‌های (۱۸) و (۱۹) رفتار دو نمونه از میراگرهای نصب شده در طبقه سوم و دهم سازه تحت تأثیر زلزله ال‌ستترو، به صورت منحنی‌های نیرو-جابجایی نشان داده شده است. همان‌گونه که ملاحظه می‌شود این میراگرهای زلزله تحت تأثیر زلزله ال‌ستترو رفتاری کاملاً ثابت و یکنواخت دارند.

با توجه به نمودارهای حداکثر جابجایی‌های طبقات و نتایج تحلیل مشاهده می‌شود که کاهش جابجایی طبقات تحت تحريك زلزله‌های اعمال شده به طور متوسط ۱۴ تا ۵۰ درصد می‌باشد. همچنین دریفت پسماند در هر رکورد زلزله، کاهشی در حدود ۶۲ تا ۷۷ درصد داشته و برش پایه نیز در حدود ۳۱ تا ۵۸ درصد کاهش را نشان می‌دهد. مشخصات زلزله‌های اعمال شده در جدول (۴) نشان داده شده است.

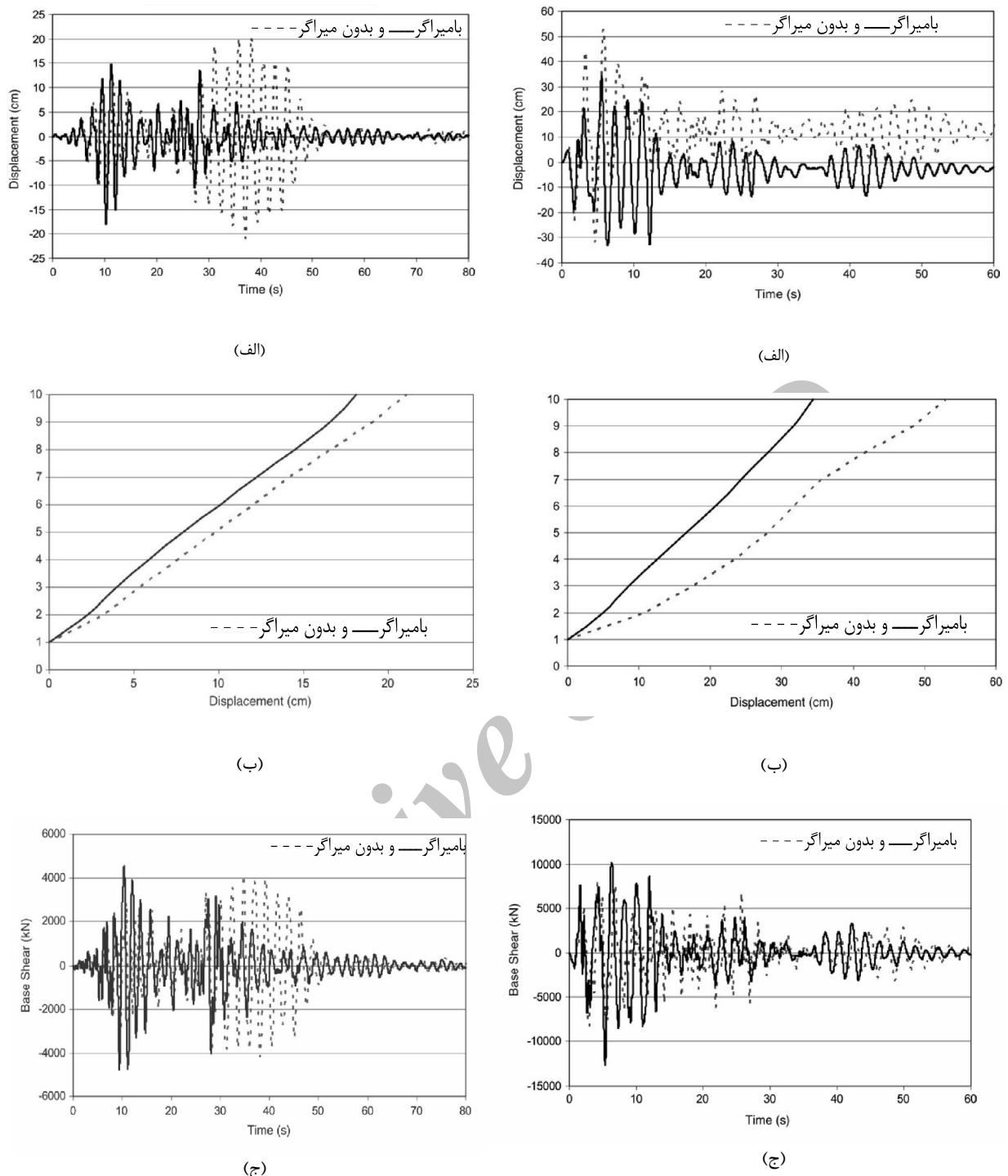


شکل ۱۴- تصویر یک قاب از سازه مجهز به میراگر

۷- مدل سازی میراگر در سازه ۱۰ طبقه فولادی

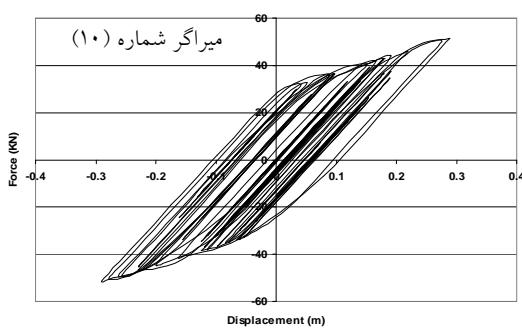
برای بررسی رفتار میراگر در سازه و همچنین رفتار سازه چندین طبقه به همراه میراگر، دستگاه مذکور با استفاده از اعضای Link با خاصیت Multi Linear Plastic در نرم‌افزار SAP2000 مدل شده است. سختی این اعضا در دو جهت U_1 و U_2 اعمال شده است. در شکل (۱۴) نمایی از یک قاب از این سازه مجهز به میراگر نشان داده شده است.

با توجه به تحلیل‌های انجام گرفته بر روی سازه، پریود ارتعاشی چهار مدد اول به ترتیب برابر با $0/492$, $0/847$, $0/251$ و $0/328$ ثانیه می‌باشد. پریود ارتعاشی چهار مدد اول سازه با میراگر نیز به ترتیب برابر با $0/406$, $0/687$, $0/280$ و $0/406$ ثانیه بوده و نسبت‌های میرایی این مودها به همراه میراگر تقریباً برابر با $8/4$, $14/4$, $20/9$ و $24/8$ درصد می‌باشند. البته لازم به ذکر است که میرایی ذاتی سازه برای ۵ مود اول ۳ درصد در نظر گرفته شده است. نتایج تحلیل تاریخچه زمانی سازه با میراگر و بدون میراگر

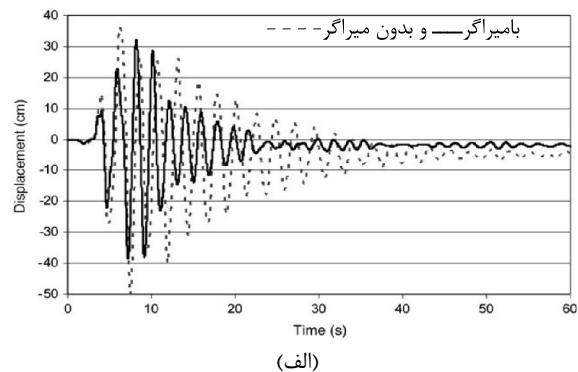


شکل ۱۵- نمودارهای جابجایی- زمان (الف) در بام (ب) جابجایی
حداکثر طبقات (ج) برش پایه تحت زلزله لاندرز

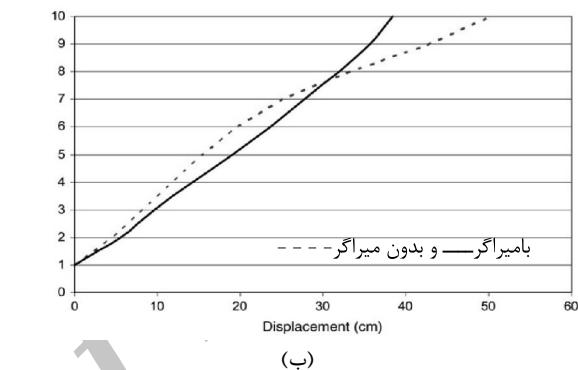
شکل ۱۶- نمودارهای جابجایی- زمان (الف) در بام (ب) جابجایی
حداکثر طبقات (ج) برش پایه تحت زلزله ال سنترو



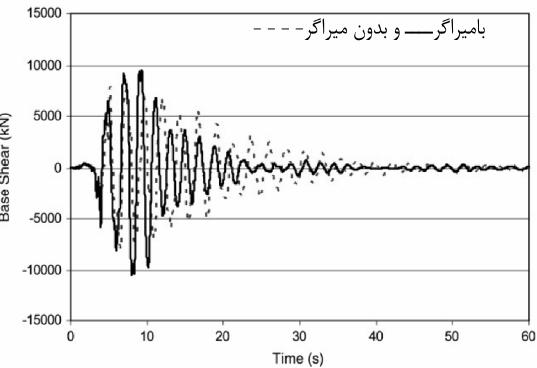
شکل ۱۹- منحنی هیسترزیس میراگر شماره ۱۰ تحت تأثیر زلزله
الستترو



(الف)

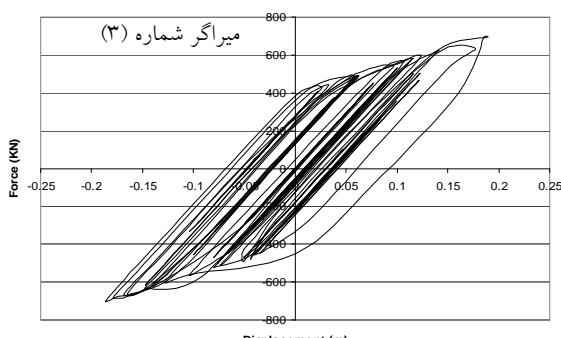


(ب)



(ج)

شکل ۱۷- نمودارهای جابجایی - زمان (الف) در با (ب) جابجایی
حداکثر طبقات (ج) بر پایه تحت زلزله نورثربیج



شکل ۱۸- منحنی هیسترزیس میراگر شماره ۳ تحت تأثیر زلزله
الستترو

- [1] Martinez-Romero. E., "Experiences on the Use of Supplemental Energy Dissipators on Building Structures", *Earthquake Spectra*, 1993, 9 (3), 581-624.
- [2] Soong, T. T., Dargush G. F., "Passive Energy Dissipation Systems in Structural Engineering", John Wiley & Sons, 1997.

۹- مراجع

- [8] Ioannis, V., Kalpakidis, M., Constantinou, C., "Effects of Heating on the Behavior of Lead-Rubber Bearings. II: Verification of Theory", Journal of Structural Engineering, 2009, 135 (12), 1450-1461.
- [9] Hibbitt, Karlsson, Sorensen, "ABAQUS/Standard User's Manual", Pawtucket (RI), 2002.
- [10] Raos, P., "Modeling of Elastic Behavior of Rubber and its Applications in FEA. Plastics, Rubber and Composites", Processing and Applications, 1993, 19 (5), 293-303.
- [11] Yoshida, J., Abe, M., Fujino, Y., "Constitutive Model of High-Damping Rubber". Journal of Engineering Mechanics, 2004, 130 (2), 129-141.
- [3] Tehranizadeh, M., "Passive Energy Dissipation Device for Typical Steel Frame Building in Iran", Engineering Structures, 2001, 23 (6), 643-55.
- [4] Naeim, F., Kelly, J., "Design of Seismic Isolated Structures", John Wiley and Sons, New York, 1999.
- [5] Tarics, A. G., Way, D., Kelly, J., "The Implementation of Base Isolation for the Foothill Communities Law and Justice Center", Technical report no. RTA-84, San Francisco (CA), 1984.
- [6] Derham, C. J., Kelly, J. M., Thomas, A. G., "Nonlinear Natural Rubber Bearings for Seismic Isolation", Nuclear Engineering Design, 1985, 84 (3), 417-428.
- [7] Parulekar, Y. M., Reddy G. R., Vaze, K. K., Kushwaha, H. S., "Lead Extrusion Dampers for Reducing Seismic Response of Coolant Channel Assembly", Nuclear Engineering and Design, 2004, 227, 175–183.