



سازمان بنادر و دریانوردی به عنوان تنها مرجع حاکمیتی کشور در امور بندری، دریایی و کشتی رانی بازرگانی به منظور ایفای نقش مرجعیت دانشی خود و در راستای تحقق راهبردهای کلان نقشه جامع علمی کشور مبنی بر "حمایت از توسعه شبکه‌های تحقیقاتی و تسهیل انتقال و انتشار دانش و سامان‌دهی علمی" از طریق "استانداردسازی و اصلاح فرایندهای تولید، ثبت، داوری و سنجش و ایجاد بانک‌های اطلاعاتی یکپارچه برای نشریات، اختراعات و اکتشافات پژوهشگران"، اقدام به ارایه این اثر در سایت SID می‌نماید.



سازمان بنادر و دریانوردی



مروری بر روشهای تحلیل غیر کشسان سازه های دریایی

با قاب فولادی بادبندی شده

توسط

مهندس مهدی خداداد سریزدی : عضو هیأت علمی دانشگاه یزد

و

دکتر رضا عباس نیا : عضو هیأت علمی دانشگاه علم و صنعت ایران

چکیده:

سکوهای دریایی جهت بهره برداری از مخازن نفت و گاز در اعماق دریاها نقش به سزایی در صنعت نفت کشور ایران دارند. اینگونه سازه های دریایی که معمولاً از قاب فولادی بادبندی شده ساخته میشوند باید در برابر بارهای جانبی رفت و برگشتی ناشی از زلزله های بسیار شدید پایدار باقی بمانند. پاسخ این سازه ها عمدتاً به رفتار غیر خطی بعد از کمانش بادبند های مورد استفاده بستگی دارد. در این مقاله روشهای مختلف تحلیل کامپیوتری غیر کشسان سازه های دریایی با قاب فولادی بادبندی شده مورد بررسی قرار میگیرند. این روشها به سه دسته تقسیم میشوند: ۱- روش عددی اجزاء محدود غیر خطی، ۲- روش تحلیلی مبتنی بر تیوری خمیری (پلاستیسیته) و رفتار فیزیکی عضو بادبندی و ۳- روش تجربی برآزاندن منحنی پسماند عضو بادبندی. ضمن بررسی هر کدام از این روشها، مدلهای مختلف مورد استفاده توسط تحلیل غیر خطی سازه ها مرور میشوند و اساس تیوریک، همبستگی نتایج تحلیلی با آزمایشگاهی و عملی بودن آنها مورد بحث قرار میگیرد.

ICOPMAS

مروری بر روشهای تحلیل غیر کشسان سازه های دریایی با قاب فولادی بادبندی شده

مقدمه

سازه های قاب فولادی بادبندی شده به عنوان یکی از سیستمهای مقاوم در برابر بارهای جانبی باد یا زلزله بطور وسیع مورد استفاده قرار گرفته است. معمولاً سختی جانبی در واحد حجم مصالح بکار رفته شده در قابهای بادبندی شده از قابهای خمشی بیشتر است. استفاده از قابهای بادبندی شده بطور اخص در سازه های دریایی از جمله پلاتفرمهای مورد استفاده در حفاری و بهره برداری از چاههای نفت در اعماق دریاها رایج می باشد. آیین نامه های طراحی¹ اینگونه سازه ها بر لزوم داشتن شکل پذیری علاوه بر مقاومت کافی تأکید دارند. جهت ارضای شرط مقاومت، سختی و مقاومت اعضای سازه باید طوری انتخاب شوند که تنشهای ایجاد شده بر اثر بارهای ناشی از زلزله های محتمل، در حد تنش تسلیم و یا کماتنش باقی بماند. هدف از ارضای شرط شکل پذیری، کسب اطمینان از داشتن ظرفیت کافی برای جذب و دفع انرژی در سازه مورد نظر میباشد بطوریکه از فروپاشی سازه در صورت بروز زلزله ای با شدت بسیار زیاد جلوگیری شود. جهت ارضای این شرط یک طراح پلاتفرم ثابت باید قادر باشد نشان دهد که سازه دریایی مورد نظر قابلیت جذب انرژی، حداقل به میزان چهار برابر مقدار مربوط به طراحی به روش مقاومت را دارا است و می تواند در برابر زلزله های شدید پایدار باقی بماند.

خوشبختانه لزومی ندارد که طراحی سازه برای جذب و دفع انرژی بیشتر، تنها بر اساس رفتار کشسان و خطی سازه انجام شود. میتوان نشان داد که سازه قابلیت جذب و دفع انرژی کافی را از طریق تغییر شکل غیر کشسان اعضای آن دارا است. برای اینکه یک سازه دریایی با کارایی مفید و موثر طراحی شود تا بتواند در مقابل بارهای جانبی بسیار شدید پایدار و مقاوم باشد، لازم است از برنامه های کامپیوتری مناسب که توانایی پیش بینی رفتار غیر خطی و غیر کشسان سازه را بر اثر بارهای چرخه ای دینامیکی داشته باشد، استفاده شود.

رفتار غیر کشسان سازه های دریایی بادبندی شده تحت اثر بارهای جانبی بزرگ، اساساً "به رفتار بادبندها بستگی دارد". مطالعات تحلیلی و تجربی متعددی پیرامون رفتار غیر کشسان بادبندها و قاب های بادبندی شده در مقابل بارهای متناوب دینامیکی انجام شده است. از طرف محققین مدل های مختلفی که رفتار غیر کشسان بادبندها در برابر بار متناوب کششی- فشاری بخصوص پس از کمانش عضو را نشان دهد، پیشنهاد شده است. این مدلها بر اساس نظرات تیوریک، نتایج آزمایشگاهی و یا ترکیبی از این دو ارائه شده است. ایمنی قابل اعتماد پیش بینی های رفتار کلی سازه تا حد زیادی به دقت در مدل بادبند ارائه شده بستگی دارد. یک مدل ایده آل بادبند آن است که بتواند بطور مناسب و دقیق نمودار نیرو- تغییر مکان عضو را به صورت منحنی

های حلقه ای پسماند نشان دهد و در ضمن هر گونه کاهش در ظرفیت باربری عضو را که بر اثر بارهای چرخه ای متناوب ممکن است مشاهده شود، به حساب آورد. مفیدترین مدل‌های بادبند آنهایی هستند که برای تحلیل کامپیوتری کل سازه عملی و اقتصادی باشند.

واقعیت آن است که تغییر شکل‌های خمیری پی در پی (کشیدگی یا کماتش عضو) ناشی از بارهای چرخه ای شدید در عضو بادبندی یک نوع عمل سرد کاری به حساب می‌آید که خصوصیت مواد را تغییر می‌دهد. بنابراین هر دور از بارگذاری چرخه ای پاسخ متفاوتی را نشان می‌دهد چونکه در هر موقعیت ماده متفاوتی پاسخ می‌دهد و تغییر در خصوصیات ماده به مقدار و طبیعت سرد کاری قبلی انجام شده بستگی دارد. به علت پیچیدگی بیش از حد فرآیند غیر خطی که در ناحیه سخت شدگی و بعد از کماتش پیش می‌آید جای تعجیبی نیست که هیچ تیوری موفقیتی در به حساب آوردن بارگذاری مکرر و نیروهای رفت و برگشتی بعد از سخت شدگی و بعد از کماتش وجود نداشته باشد.

در این مقاله مدل‌های موجود جهت پیش بینی رفتار غیر خطی قاب‌های بادبندی شده پس از کماتش بادبندها بر اثر بارهای چرخه ای متناوب ناشی از زلزله های شدید مورد بحث و ارزیابی قرار می‌گیرند. این مدل‌ها بر مبنای سه روش مختلف به سه دسته تقسیم شده اند که عبارتند از: ۱- روش عددی اجزاء محدود، ۲- روش تحلیلی تیوری خمیری و ایده آل سازی بر مبنای رفتار فیزیکی عضو، ۳- روش تجربی برآزاندن منحنی پسماند. مدل‌های مختلف جهت پیش بینی رفتار اعضای بادبندی.

رفتار غیر کشسان سازه های دریایی بادبندی شده تحت اثر بارهای جانبی بزرگ اساساً به رفتار بادبندها بستگی دارد. قدیمی ترین المان‌هایی که برای تحلیل غیر خطی سازه های بادبندی شده بر اثر بارهای جانبی بکار برده شده است تعدیل ساده ای از المان کش سان خریا می باشد. از آن جمله میتوان کشش و فشار کشسان (شکل ۱-الف)، کشش تنها بدون مقاومت فشاری (شکل ۱-ب)، تسلیم در کشش و فشار (شکل ۱-ج)، و تسلیم در کشش و کماتش الاستیک در فشار (شکل ۱-د) را نام برد. این مدل‌ها خصوصیت دفع انرژی اعضای بادبندی در محدوده بعد از کماتش را در نظر نمی‌گیرند. مدل کشش تنها (بدون مقاومت فشاری) فقط برای بادبند هایی مناسب است که ضریب لاغری آنها بزرگتر از ۲۰ باشد و مدل‌های دیگر زوال سختی عضو و خصوصیت از دست دادن ظرفیت تحمل بار عضو بادبندی بعد از کماتش در اثر بارهای چرخه ای را نادیده می‌گیرند.

واقعیت این است که به علت طبیعت چرخه ای زمین لرزه، سازه ها بارگذاری و بار برداری پی در پی را تجربه میکنند و رابطه نیرو - تغییر مکان باید به صورت یک سری حلقه های متوالی به نام حلقه های پسماند بیان

شود. حلقه های پسماند اندازه ظرفیت دفع انرژی سازه را بیان میکند. این ظرفیت به سطح زیر نمودار حلقه های منحنی پسماند بستگی دارد (شکل ۲). هرچه ظرفیت دفع انرژی سازه بیشتر باشد، سازه شکل پذیرتر بوده و احتمال خرابی کامل آن در زمین لرزه های بسیار شدید کمتر می باشد. در حال حاضر سه روش مختلف برای ارایه مدل مناسب جهت پیش بینی رفتار بادبندها بعد از کمانش وجود دارد که بطور مختصر در ذیل به آن می پردازیم.

۱- روش عددی اجزاء محدود

روش به کار گرفته شده در مدل کردن از طریق اجزاء محدود بدین صورت است که یک بادبند در طول آن به یک سری اجزاء کوچکتر تقسیم میشود (شکل ۳). در این روش شکل سطح مقطع و خصوصیات مواد هر یک از اجزاء بطور عام تعریف میشوند و تحلیل سیستم کامل با در نظر گرفتن تغییر شکلهای بزرگ انجام میشود. این روش توسط چندین محقق بکار برده شده است. $Fugimoto^2$ و همکارانش سطح مقطع اجزاء طولی را به تارهایی با خصوصیت کش سان - خمیری تقسیم کردند. $Riahi^3$ و همکاران یک المان تیر - ستون سه بعدی با مفصلهای پلاستیک انتهایی و سختی هندسی توسعه دادند که میتواند به صورت سری در کنار هم بکار برده شود تا کمانش بادبند یا ستون را با آن مدل کرد. این المان در برنامه کاربردی ANSR-II⁴ مورد استفاده قرار گرفته است.

حسن روشهای اجزاء محدود کاربرد عمومی آن در حل انواع مختلف مسایل میباشد. ضمناً فقط هندسه عضو و خواص ماده آن نیاز به تعریف دارد. یک محدودیت این روش آن است که از نظر محاسباتی هزینه سنگین در بر دارد. علاوه بر آن با توجه به تعداد زیاد درجات آزادی داده شده در هر عضو و نیاز به حافظه زیاد برای متغیرهای معرف خصوصیات المانها، این روش برای تحلیل دینامیکی غیر خطی سازه های بزرگ غیر عملی میباشد. برای بیشتر سازه های بادبندی شده و عملی بودن تحلیل سازه های دریایی از قبیل دکلهای بادبندی شده یک مدل ساده بادبند ارجح میباشد.

۲- روش تحلیلی با استفاده از تیوری خمیری و در نظر گرفتن رفتار فیزیکی عضو:

مدلهایی که بر اساس این روش ارایه شده اند یک تکنیک ساده تر و بخصوص را جهت پیش بینی رفتار غیر کش سان و بعد از کمانش بادبند فراهم میسازند. این روش اولین بار توسط $Higginbotham^5$ جهت حل رابطه نیروی محوری - تغییر مکان محوری پس از کمانش برای بادبندهای لاغر پیشنهاد شد. مدل تحلیلی وی (شکل ۴) در مقایسه با نتایج آزمایشگاهی در اولین دور از بارگذاری چرخه ای برای بادبندهایی که ضریب

لاغری آنها بالا است ($KL/r > 120$) جواب نسبتاً دقیق و قابل قبولی را پیش بینی میکند. ولیکن در طی سیکل های بعدی مدل پیشنهادی وی زوال یافتن بار کمانش را در نظر نمی گیرد و نتایج به دست آمده در مقایسه با رفتار مشاهده شده نمونه های آزمایشگاهی با بر آورد بیشتر همراه است. مدل مبتنی بر رفتار فیزیکی عضو که در فورمول بندی Higginbotham مورد استفاده قرار گرفته است شامل یک عضو خرپایی دو سر مفصل است که در وسط آن یک مفصل پلاستیک تشکیل می شود (شکل ۵). مدل کردن به این روش و فورمول بندی های تحلیلی بر مبنای یک منحنی اندر کنش نیروی محوری - گشت آور فرض شده و همچنین بر مبنای یک رابطه الاستیک - کاملاً پلاستیک گشت آور - انحنا برای مفصل پلاستیک استوار است. وقتی که نیروی محوری و گشت آور در مفصل میانی معادله اندر کنش نیروی محوری - گشت آور را ارضا کرد، تغییر شکل خمشی پلاستیک در مفصل اجازه داده میشود. هر چند که کرنش محوری غیر کش سان در ناحیه مفصل صرف نظر شده است، تغییر شکلهای محوری غیر کش سان در انتهای باد بند از طریق روابط سینماتیک که از دوران متمرکز پلاستیک در وسط نتیجه می شود مد نظر قرار میگیرد. در این مدل تغییر شکلهای محوری الاستیک در طول باد بند در نظر گرفته می شود. در نظر گرفتن یا صرف نظر کردن از تغییر شکلهای خمشی الاستیک به فاز بار گذاری و فرمول بندی ریاضی خاصی که بکار رفته است بستگی دارد.

یک حسن مدل های مبتنی بر تیوری تحلیلی فیزیکی این است که فقط مشخصات سطح مقطع و طول مؤثر باید تعریف شوند. یک محدودیت مدلی که توسط Higginbotham پیشنهاد شد این است که نیروی محوری به عنوان متغیر مستقل بکار برده شده است در نتیجه اطلاعات کافی برای حل نیروها بر حسب تغییر مکانها وجود ندارند و اینگونه مدل های تیوریک برای روشها تحلیلی کامپیوتری چندان مناسب نیست. Singh⁶ سعی کرد این کمبود را با به کارگیری یک راه حل تکرار شونده سعی و خطا با در نظر گرفتن تغییر مکان به عنوان یک متغیر مستقل جبران کند. ولیکن راه حل تکرار شونده از نظر هزینه محاسباتی مقرون به صرفه نیست. بنابراین پیشنهاد شد مدل دیگری که بر اساس پدیده منطقی رفتار عضو با دندنی و برازاندن منحنی پسماند استوار است مورد استفاده قرار گیرد. ضمناً مدل پیشنهادی Higginbotham فقط برای نسبت لاغری بالا جواب دقیق میدهد.

۳- روش تجربی برازاندن منحنی پسماند:

در این روش که بطور رایج در اکثر نرم افزارهای تحلیل غیر خطی سازه های با دندنی شده بکار گرفته شده است، یک منحنی حلقوی پسماند که بیانگر رابطه نیرو - تغییر مکان محوری المان خرپایی میباشد از قبل تعریف می شود و رفتار عضو با دندنی بر اساس مدل ارایه شده با برازاندن منحنی پسماند تعریف شده تعیین میشود و

پاسخ قاب با دندنی شده به دست می آید. نمونه هایی از مدل های پیشنهاد شده منحنی پسماند که رفتار اعضای با دندنی تحت بارهای چرخه ای کششی و فشاری شامل مرحله بعد از کماتش را بیان میکند در شکل ۶ نشان داده شده است. این مدلها عمدتاً "بر اساس نتایج تحلیلی (ونه تجربی) پیشنهاد شده اند."

آزمایش های انجام شده روی نمونه های کوچک (تحت اثر بار محوری چرخه ای) توسط Jain⁷ و همکاران به دو مورد خصوصیت بارز رفتار پسماند عضو با دندنی که در مدل های بالا در نظر گرفته نشده اند اشاره می کند. این خصوصیات عبارتند از: ۱- افزایش طول عضو و ۲- کاهش در مقاومت فشاری عضو با افزایش تعداد چرخه ها. Jain⁸ یک مدل منحنی پسماند متشکل از ۶ قطعه ارائه داد که این دو پارامتر را نیز در بر می گیرد (شکل ۷). این مدل با تغییرات مختصر به نام المان کماتشی EL9 در نرم افزار DRAIN-2D⁹ جهت تحلیل غیر خطی سازه های دو بعدی مورد استفاده قرار گرفته است. همانطور که در شکل دیده می شود در این مدل دو مقدار متفاوت بار کماتش در نظر گرفته شده است: یکی برای دور اول بار گذاری (P_{yn}) و دیگری برای دور های بعدی بار گذاری (P_{ync}). شرح کامل این مدل از قرار ذیل میباشد.

مدل Jain و تعیین وضعیت رفتار عضو با توجه به تاریخچه بار گذاری

با فرض اینکه یک عضو با وضعیت اولیه مستقیم ابتدا تحت اثر نیروی کششی قرار گیرد، همانطور که در شکل ۸ نشان داده شده است، نمودار نیرو - تغییر مکان عضو به صورت کشسان در امتداد پاره خط AE ظاهر میگردد (با کد 0 نشان داده شده است). سپس عضو بار گذاری شده در E به حالت تسلیم میرسد و مسیر EE' را ادامه می دهد. با عوض شدن جهت تغییر مکان در E' عضو بطور کش سان و موازی با مسیر الاستیک اولیه AE بار برداری میشود (کد -0). ادامه فشار باعث اولین کماتش عضو در نقطه B میشود. نیرو در نقطه B به نیروی کماتش P_{yn} در اولین دور بار گذاری عضو مربوط می شود که بطور قابل ملاحظه با لاتراز نیروی بعد از کماتش P_{ync} در دور های بعدی بار گذاری می باشد. بعد از کماتش در نقطه B مسیر BC (کد -1) طی می شود. نقطه C به یک تغییر مکان فشاری مساوی پنج برابر تغییر مکان تسلیم حالت کشش (AY) عضو مربوط میشود. اگر جهت تغییر مکان محوری در L عوض شود، تغییر مکان عضو مسیر LL' را (کد -2) به موازات شیب خط AB که مربوط به رفتار الاستیک اولیه است طی می کند تا به تراز بار بعد از کماتش یعنی P_{ync} برسد. و لیکن اگر جهت تغییر مکان محوری در L' عوض شود مسیر LL" (کد -1) که موازی BC است طی خواهد شد. L" در تراز بار بعد از کماتش P_{ync} قرار دارد.

تداوم اعمال فشار در نقطه C یا L" باعث میشود به ترتیب مسیر CD یا L" D (کد - ۳) طی می شود. اگر در D جهت تغییر مکان محوری عوض شود باعث می شود که نیروی فشاری کاهش یافته تا به صفر برسد و با افزایش نیروی کششی مسیر "DFE طی می شود (برای قطعه DF کد - ۴ و برای قطعه "FE کد - ۸).

برای تعیین نقطه F خط "A" F' از "A" (A" A" = E' E) با شیب ۱/۳ برابر شیب الاستیک اولیه A' E' یا A' B' رسم می شود که خط "DE را در F' قطع می کند. تقاطع "A" F مساوی $60/(KL/r)$ برابر فاصله "A" F' در نظر گرفته می شود. "E' E' برابر تغییر طول تدریجی عضو است که از یک رابطه تجربی به دست می آید.

خط FG که به موازات شیب اولیه الاستیک رسم شده است، جهت تشخیص تمایز بین تاریخچه بارگذاری در ناحیه DFG و ناحیه "A" E' FG به کار میرود. اگر جهت تغییر مکان محوری در طول "DF عوض شود، رفتار عضو در ادامه همان مسیر می باشد (کد - ۴). اگر در نقطه H تغییر جهت داشته باشیم، مسیر HI که موازی A' B' است طی می شود. نتیجه ادامه فشار مسیر "I خواهد بود (کد - ۳). اگر جهت تغییر مکان بار دیگر در "A' عوض شود، مسیر "I H (کد - ۶) طی خواهد شد. اگر جهت تغییر مکان محوری در نقطه L عوض شود، مسیر KL (کد - ۵) طی می شود.

ادامه فشار محوری عضو به مسیر "K K' یا "K K'' منجر میشود (کد - ۳). اگر در K' تغییر جهت رخ دهد، مسیر "L K' ادامه رفتار عضو می باشد (کد - ۶). اگر عضو نقطه G را بگذارند و از "K برگردد مسیر "K' F طی خواهد شد (کد - ۷) و سپس مسیر "FE طی میشود (کد - ۸). اگر در یک چرخه بارگذاری عضو نقاط D یا "E را رد کند نقاط کنترل جدید تعیین میشوند. در چرخه های بارگذاری بعدی نیروی فشاری ماکزیمم P_{ync} خواهد بود. نیروی P_{ync} به صورت کسری از بار ماکزیمم فشاری اولین چرخه P_{yn} به عنوان ورودی باید داده شود. یا P_{yn} را می توان از معادلات AISC محاسبه کرد. براساس آزمایشهای انجام شده مقدار ضریب کاهش مقاومت PHI) $O = P_{ync}/P_{yn}$ با توجه به نسبت لاغری موثر عضو بین ۱/۳ تا ۱/۶ پیشنهاد شده است.

مدلهای دیگر

با دسترسی بیشتر به نتایج آزمایشگاهی مدلهای دقیقتر ارائه شده اند که از آن جمله می توان مدل Roeder (شکل ۹) و مدل Maison (شکل ۱۰) را نام برد. مدل Maison که از ۹ قطعه تشکیل شده است زوال بار کمانش و همچنین افزایش طول با دیند طی کمانش کردن و صاف شدن مجدد عضو را در نظر می گیرد. مدل Maison در نرم افزار ANSR مورد استفاده قرار گرفته است.

با توجه به اینکه در روش اخیر داده های ورودی شامل پارامترهایی می باشد (مثلاً "بار کمانش در دور اول و دورهای بعدی بارگذاری) که باید از روی شکل منحنی پسماند مربوط به عضو مورد استفاده در سازه تعیین شود، این روش محدودیت ها و مشکلاتی را در بر دارد. در حقیقت برای نسبت های لاغری (KL/r) مختلف، فشردگی مقطع (نسبت D/t) و خواص مصالح متفاوت (نمودار تنش - کرنش)، پارامترهای مورد نیاز متفاوت می باشند و تنها وقتی پاسخ دقیق اعضا امکان پذیر است که شکل منحنی پسماند مربوط به عضو مورد استفاده در سازه موجود باشد.

خلاصه و جمع بندی

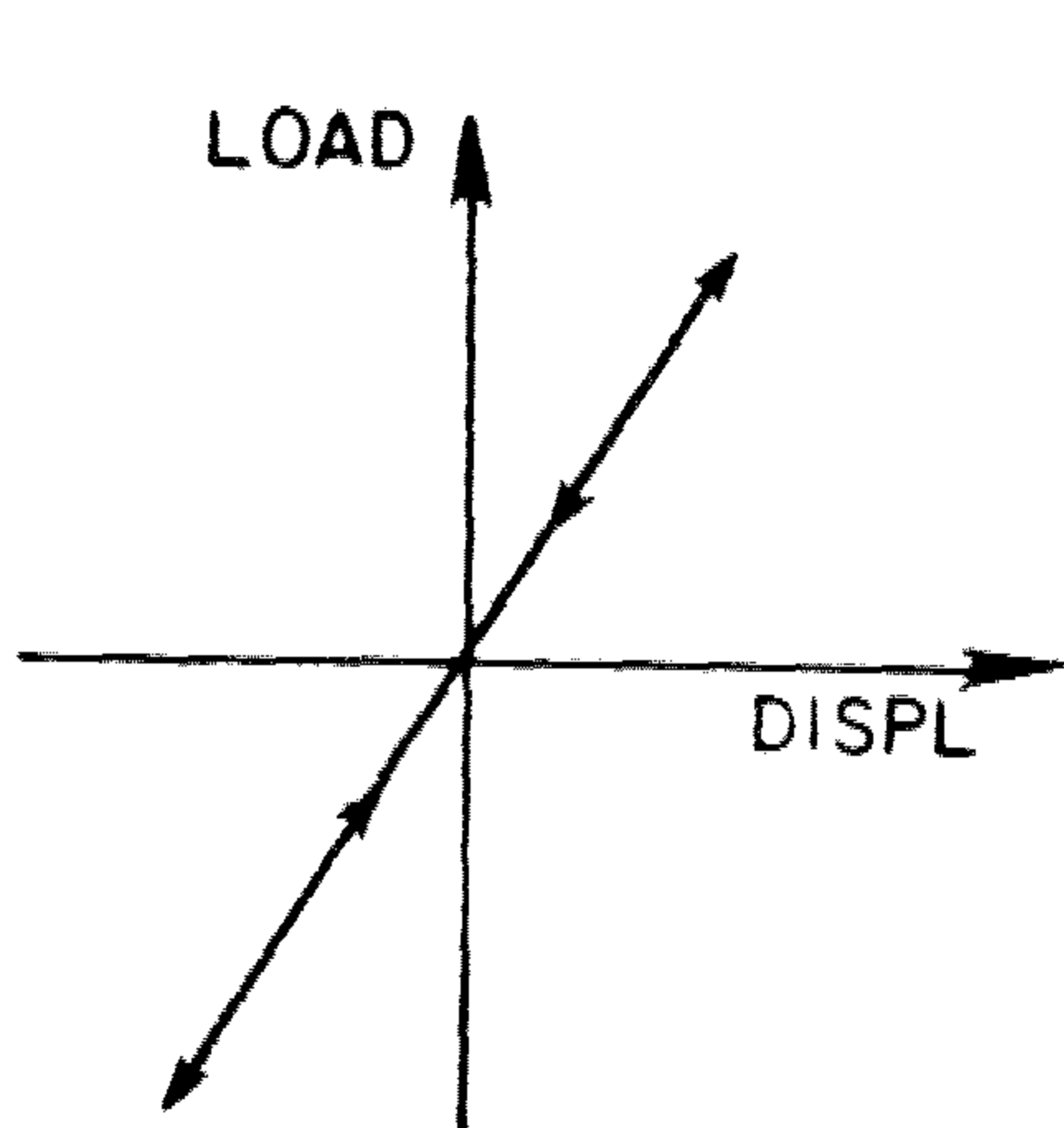
رفتار غیر کش سان سازه های قاب با د بندی شده، همچون دکل های نفت در سازه های دریایی، که تحت اثر بارهای جانبی ناشی از زلزله های بسیار شدید قرار می گیرند به رفتار بعد از کمانش با د بند بسیار حساس است. بنابراین قابلیت اعتماد پیش بینی های تحلیلی به دقت مدل با د بند مورد استفاده وابسته است. به علت فرآیند غیر خطی نسبتاً پیچیده ای که بر اثر طبیعت بارهای چرخه ای شدید و عمل سرد کاری حاصل از آن وجود دارد یک مدل دقیق که از هر جهت مناسب باشد وجود ندارد. در این مقاله روشهای مختلف برای مدل کردن با د بندها مورد بررسی قرار گرفتند.

ایده آل سازی فیزیکی یک با د بند به صورت یک المان خریایی دو سر مفصل با طول موثر معادل و یک ناحیه مفصل پلاستیک در وسط با مشاهدات آزمایشگاهی سازگار است. پارامترهای اصلی لازم برای مدل کردن پاسخ غیر کش سان و چرخه ای یک با د بند عبارتند از: طول موثر، بار تسلیم، تغییر مکان تسلیم، حساسیت در برابر کمانش محلی (نسبت D/t) و خصوصیات خواص مصالح. تغییر شکنهای اصلی که لازم است به حساب آیند عبارتند از کرنش های پلاستیک خمشی و محوری در مفصل های پلاستیک و کرنش های الاستیک خمشی و محوری در طول با د بند.

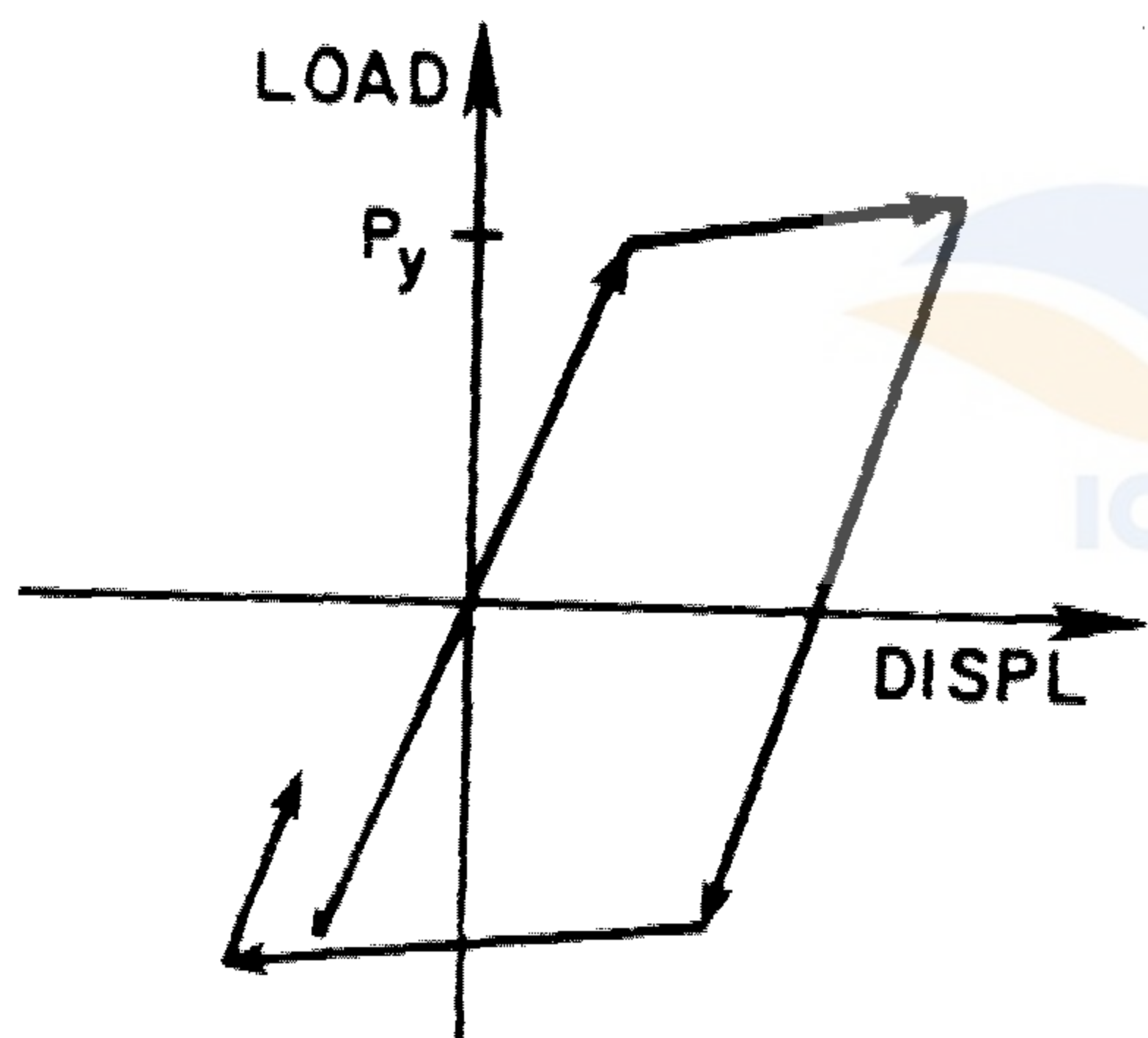
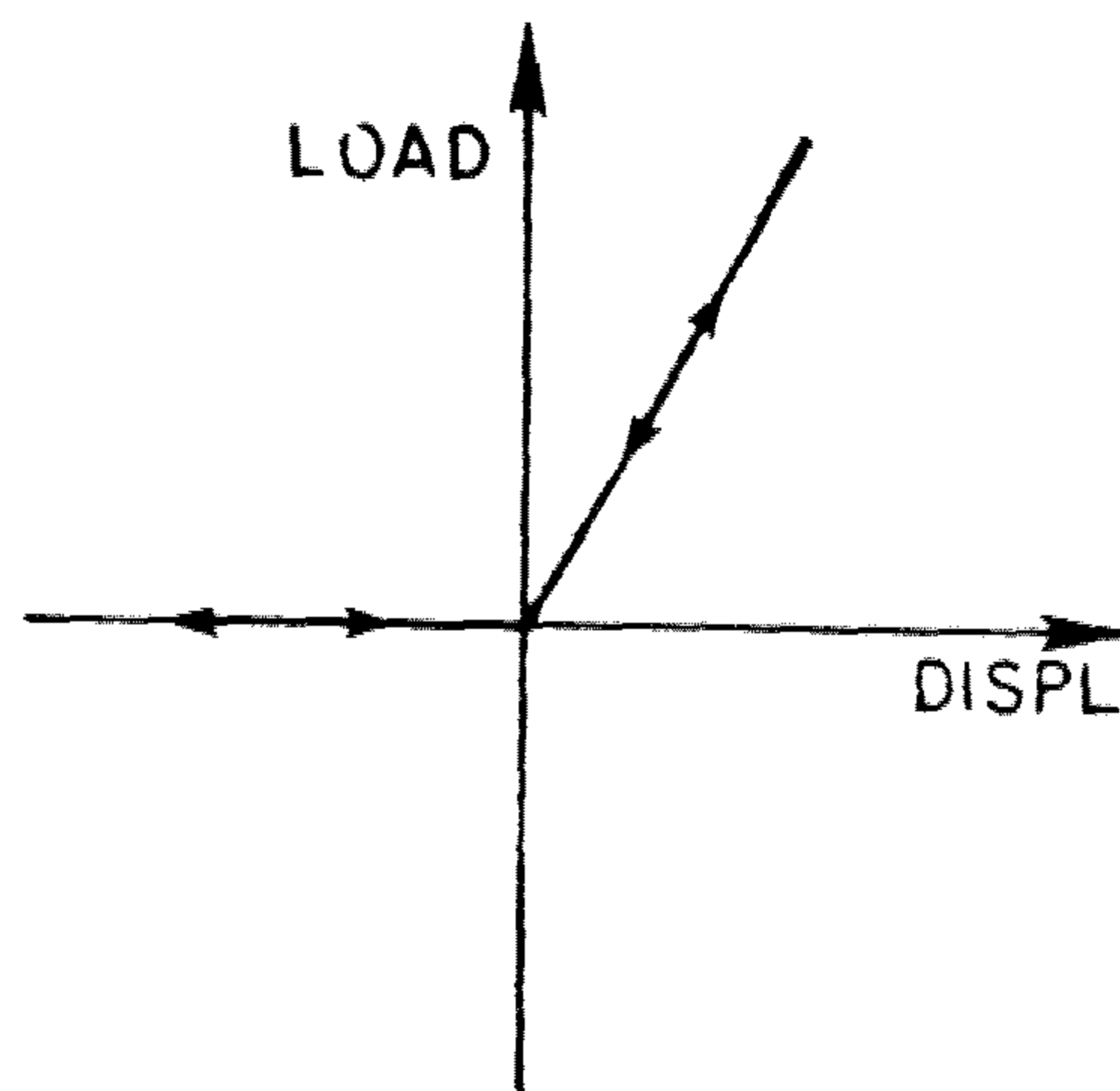
سه روش مورد استفاده برای مدل کردن رفتار غیر کش سان و بعد از کمانش با د بند بررسی شدند. روشهای اجزاء محدود برای تحلیل سازه های بزرگ عملی نیستند چون تنها برای یک با د بند تعداد زیادی المان باید تعریف شود که با توجه به تعداد زیاد درجه آزادی حافظه زیاد مورد نیاز میباشد. کاربرد مدلها تحلیلی بر مبنای تیوری پلاستیسیته به با د بندهایی که نسبت لاغری آنها بالاست محدود میشود و برای تحلیل دینامیکی غیر خطی سازه ها چندان مناسب و موثر نمی باشد.

مدلهایی که بر مبنای برآزاندن منحنی پسماند استوار هستند مناسبترین روش موجود برای پیش بینی پاسخ غیر خطی سازه های باد بندی شده می باشند . البته اینگونه مدلها وقتی میتوانند پاسخ دقیق سازه را پیش بینی کنند که منحنی حلقه های پسماند باد بند مورد استفاده بطور تجربی در دسترس باشد . بنابراین یک محدودیت این روش در دسترس نبودن حلقه های پسماند مناسب برای تعریف پارامترهای مورد نیاز جهت داده های ورودی میباشد . همچنین منطق و برنامه نویسی این مدلها برای به حساب آوردن پدیده ها و پیش آمدهای مختلف پیچیده میباشد و مدل منحنی پسماند شش قطعه ای Jain در نرم افزار DRAIN-2D و مدل ۹ قطعه ای Maison در نرم افزار ANSR-ا مورد استفاده قرار گرفته اند .

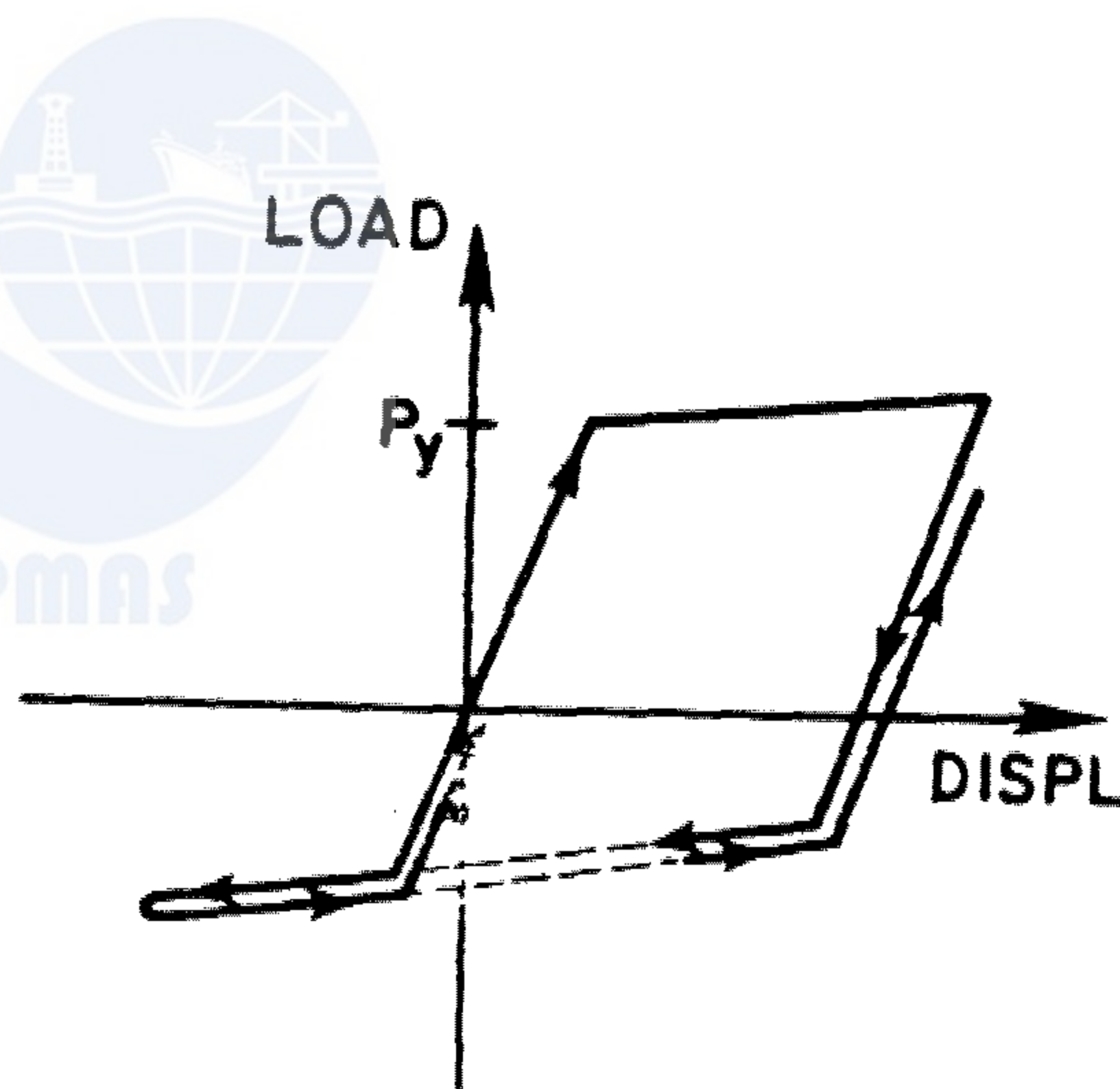




(الف) کشش و فشار کشسان

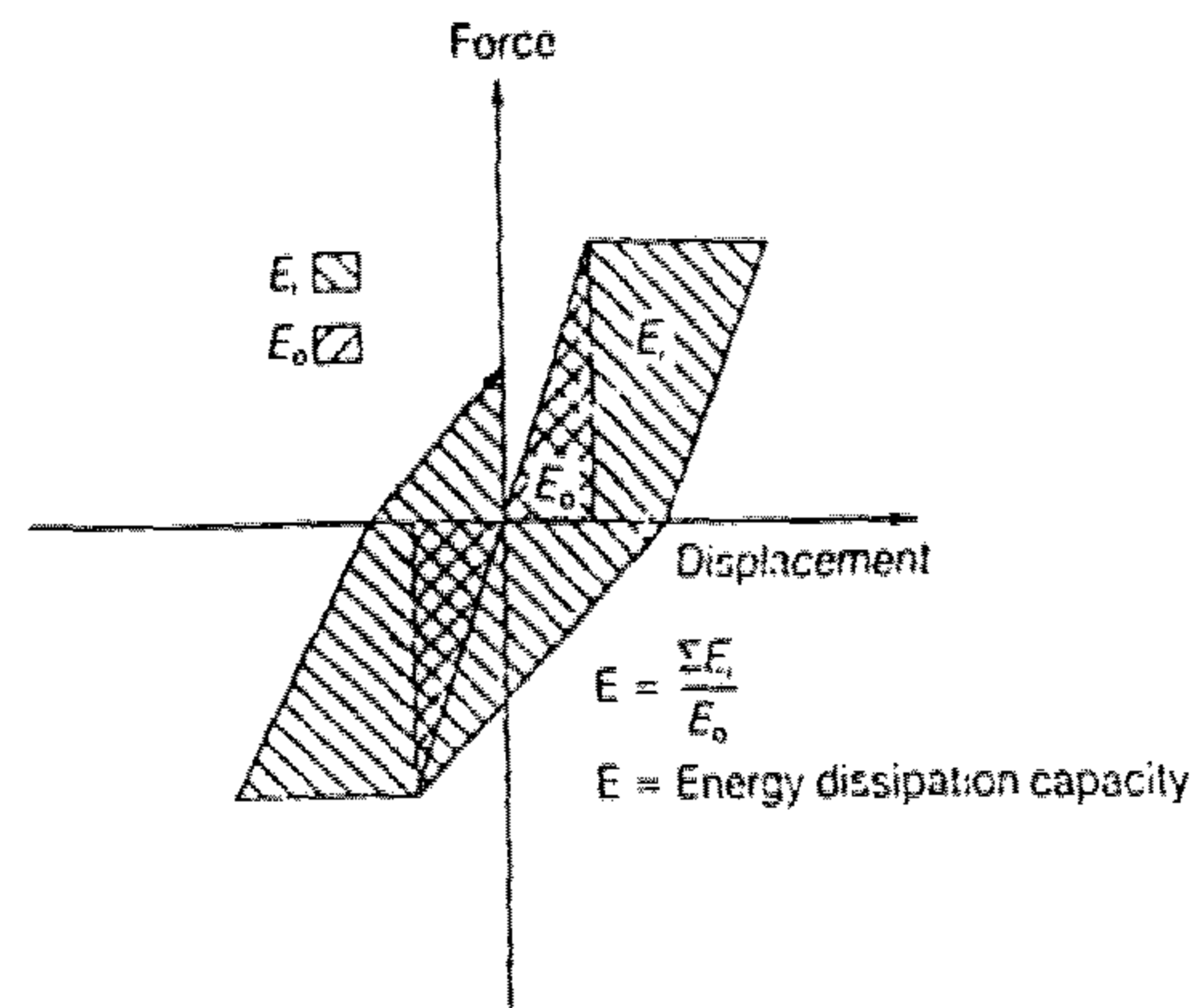


(ج) تستیبه در کشش و فشار

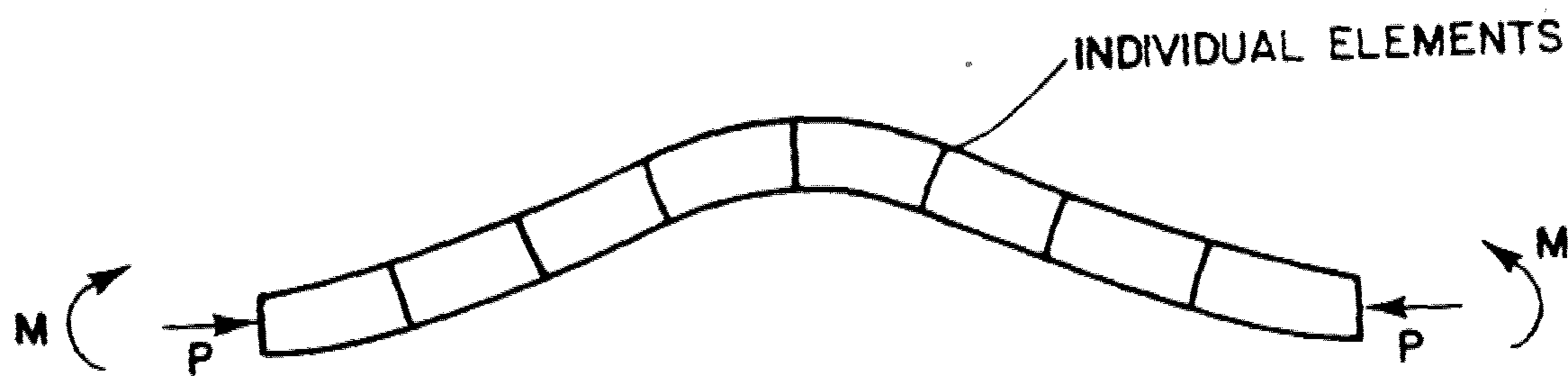


(د) تستیبه در کشش و گشایش در فشار

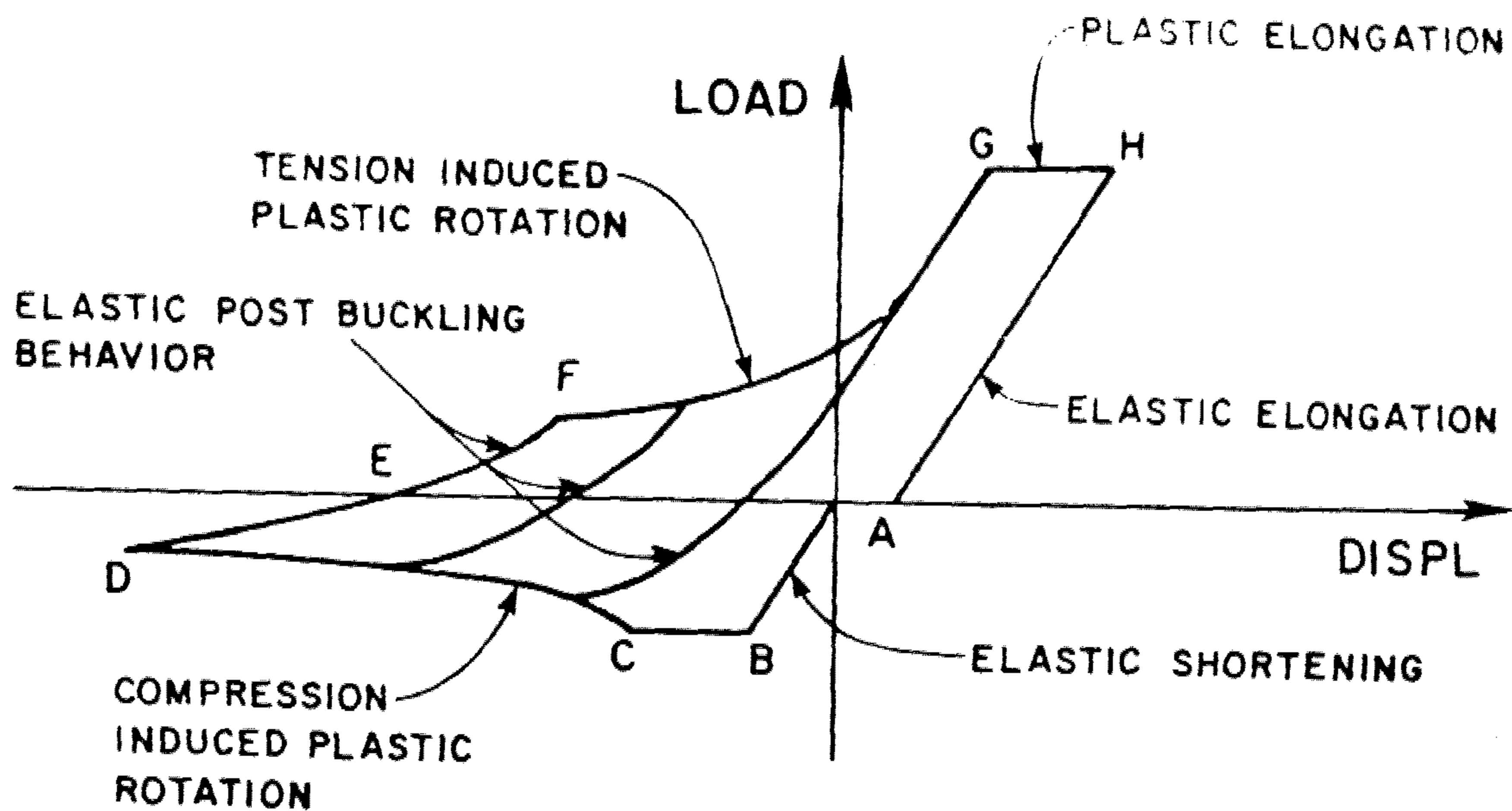
شکل ۱ - نمونه هایی از مدل رفتار دادند تعیین ساده ای از آستان کشسان خویچه



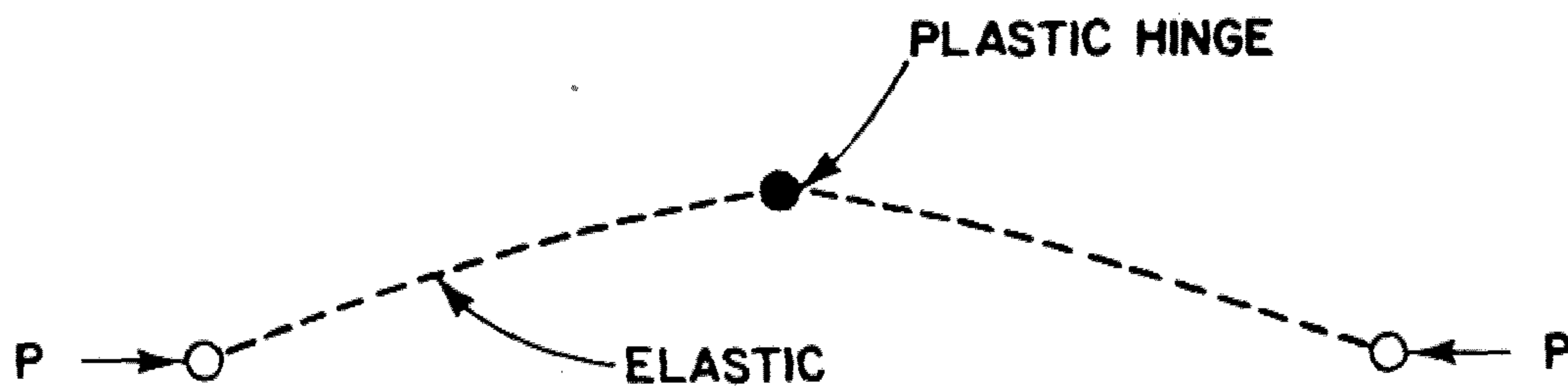
شکل ۲- یک نمونه منحنی حلقه پسماند و ظرفیت دفع انرژی عضو



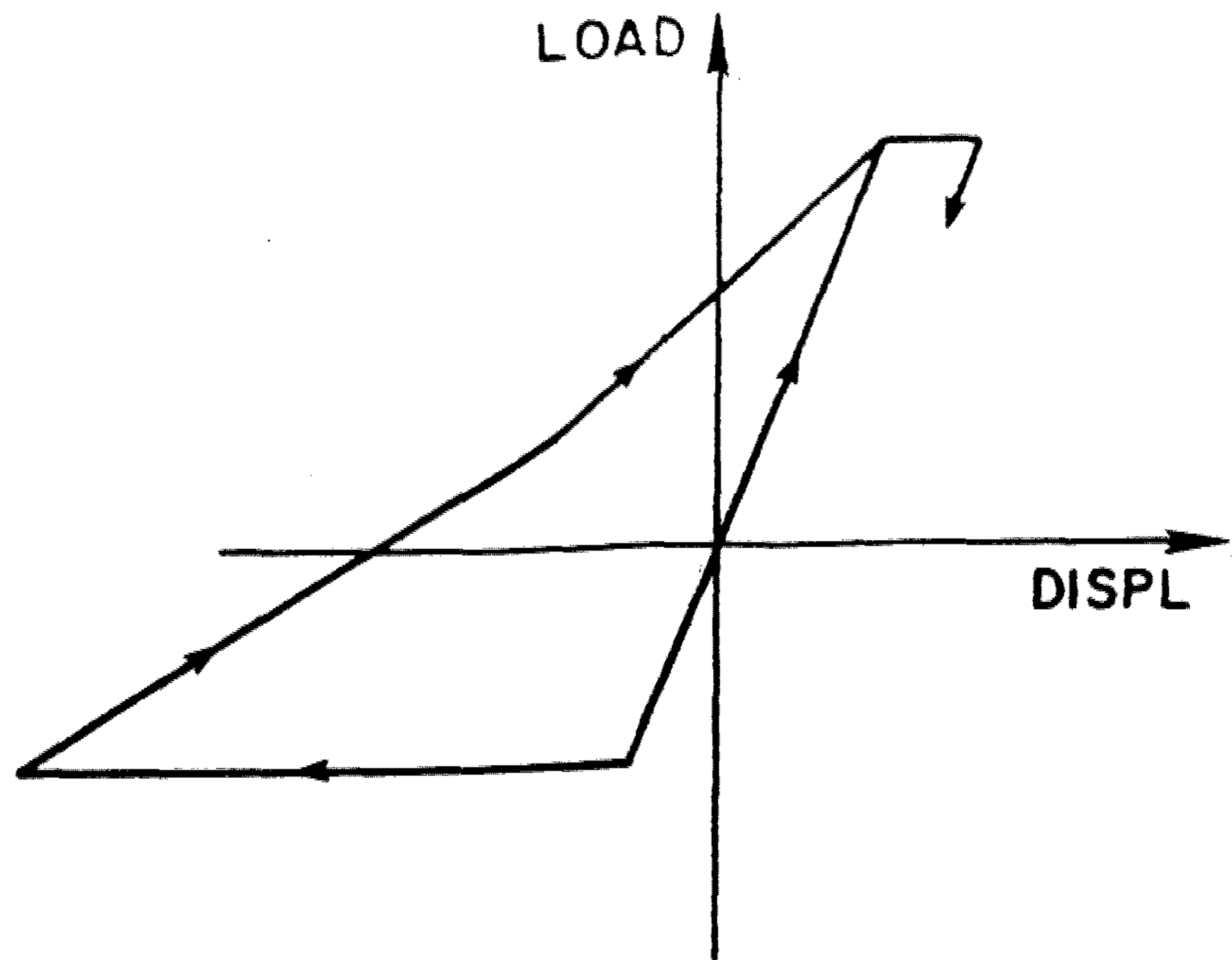
شکل ۳- مدل بادبند با استفاده از اجزاء محدود



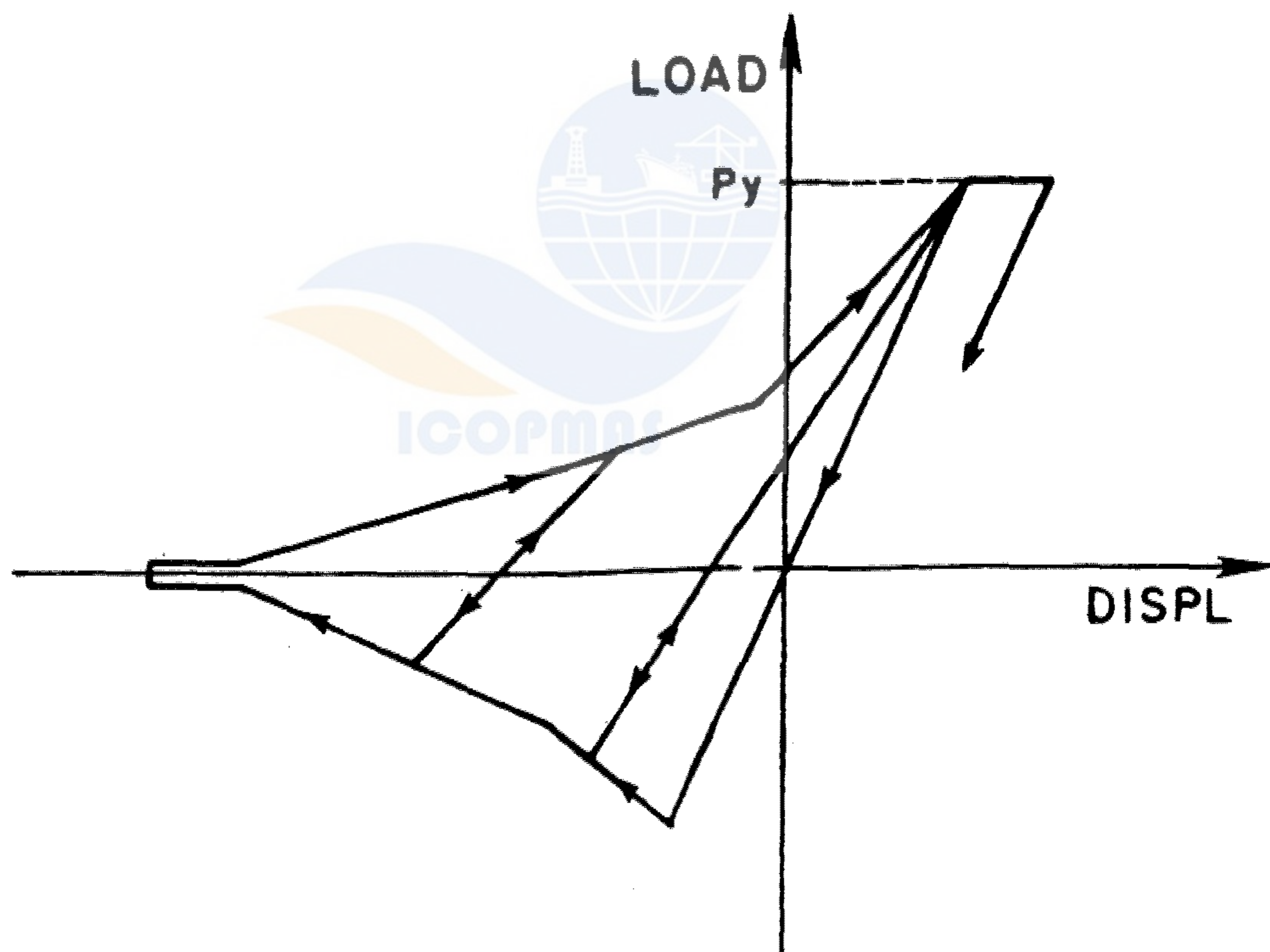
شکل ۴ - مدل تحمیلی Higginbotham نسبتی بر تئوری خمیری و رفتار فیزیکی عضو



شکل ۵ - نشان خورپای با مفصل پلاستیک در وسط

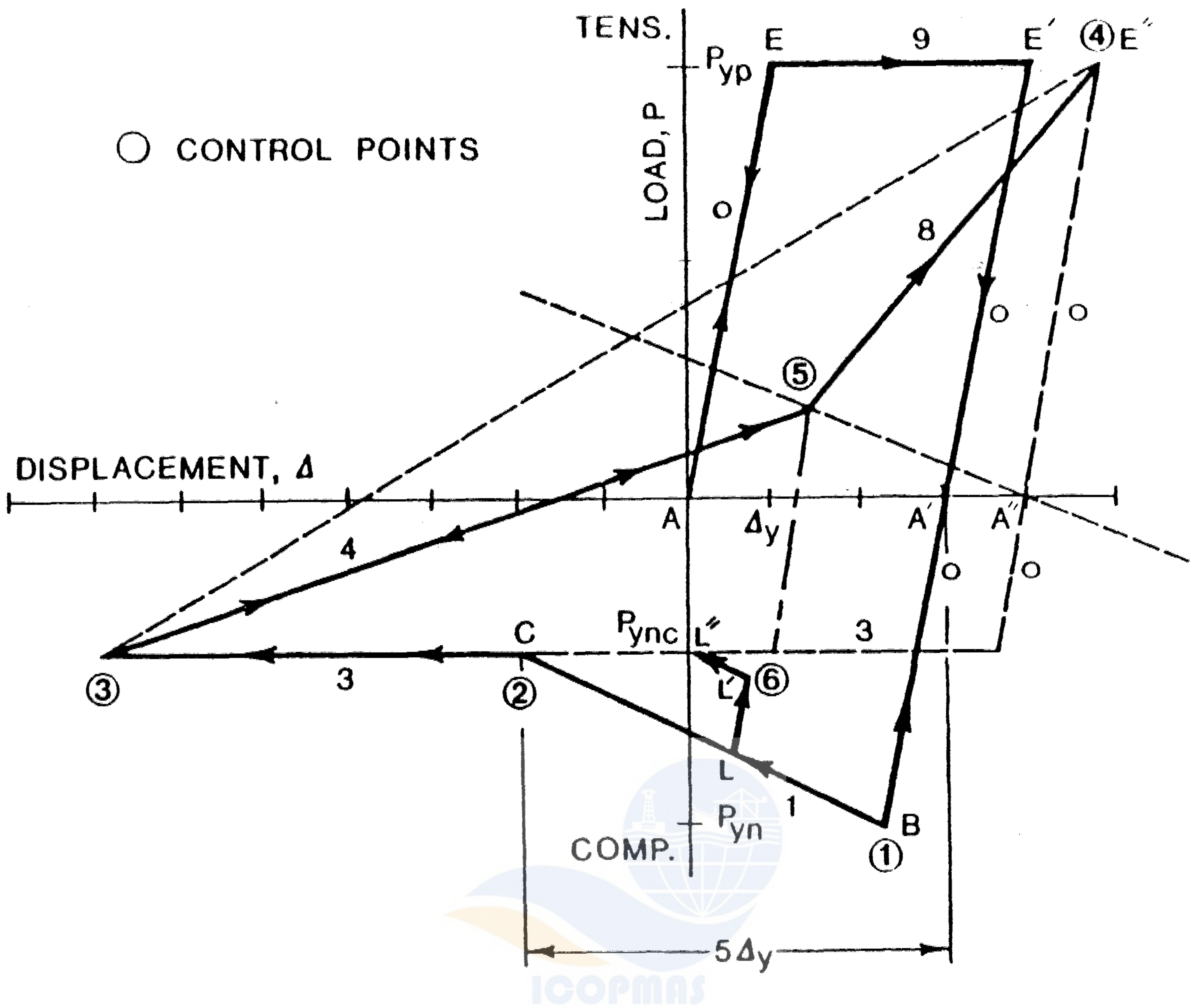


Singh Model

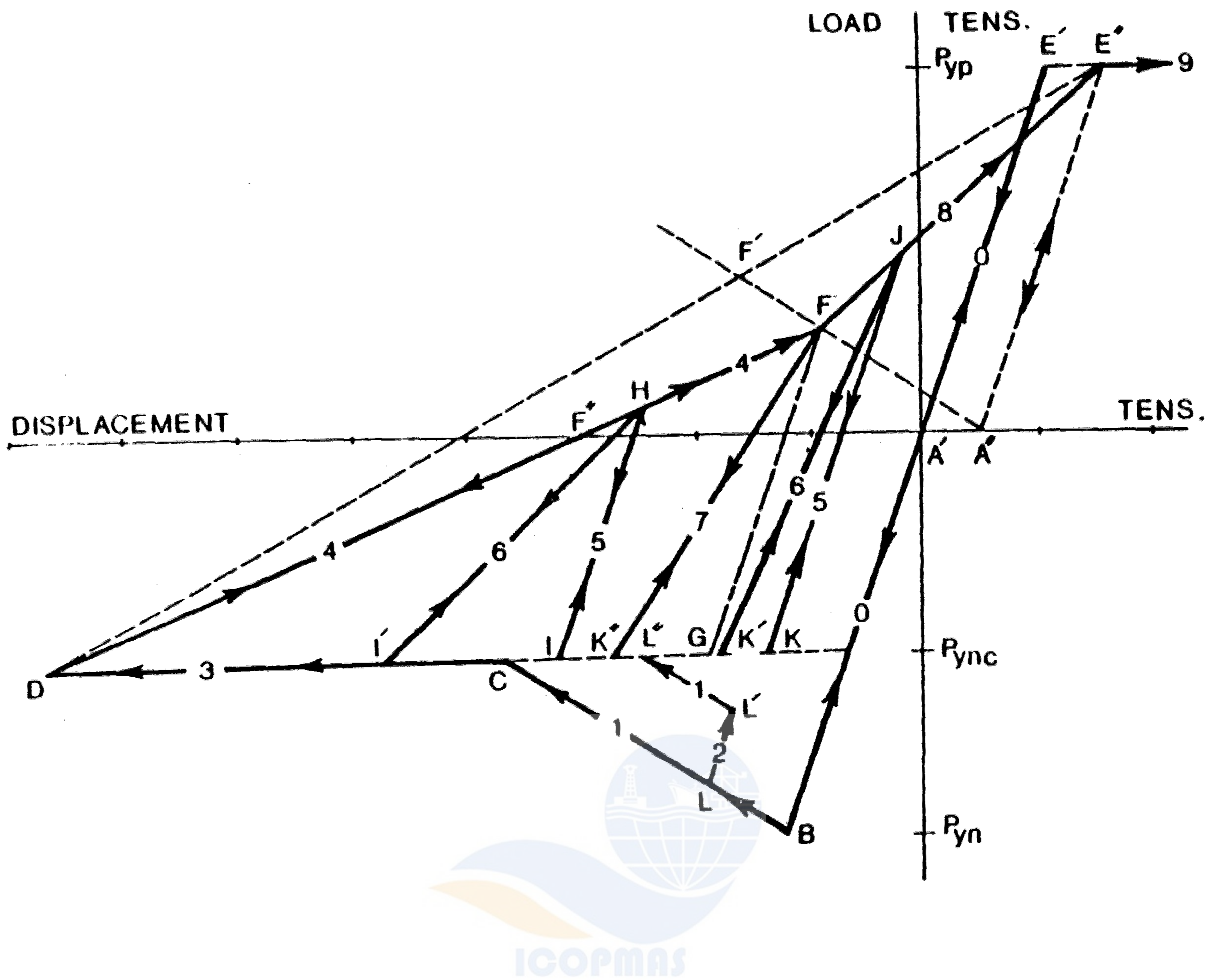


Marshall Model

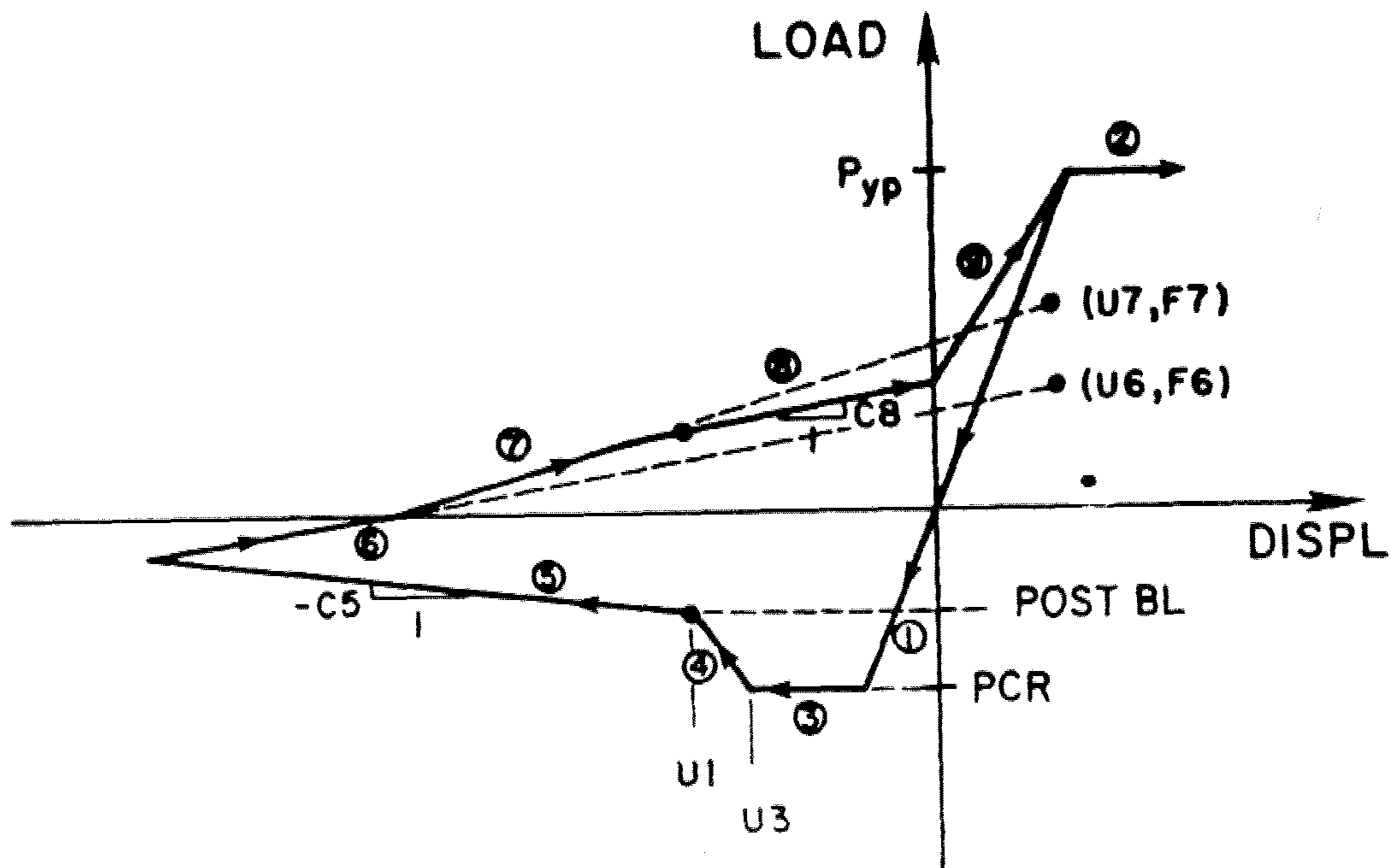
شکل ۶ - نمونه هایی از مدل‌های اولیه منحنی پسماند مبتنی بر نتایج تحلیلی تجربی



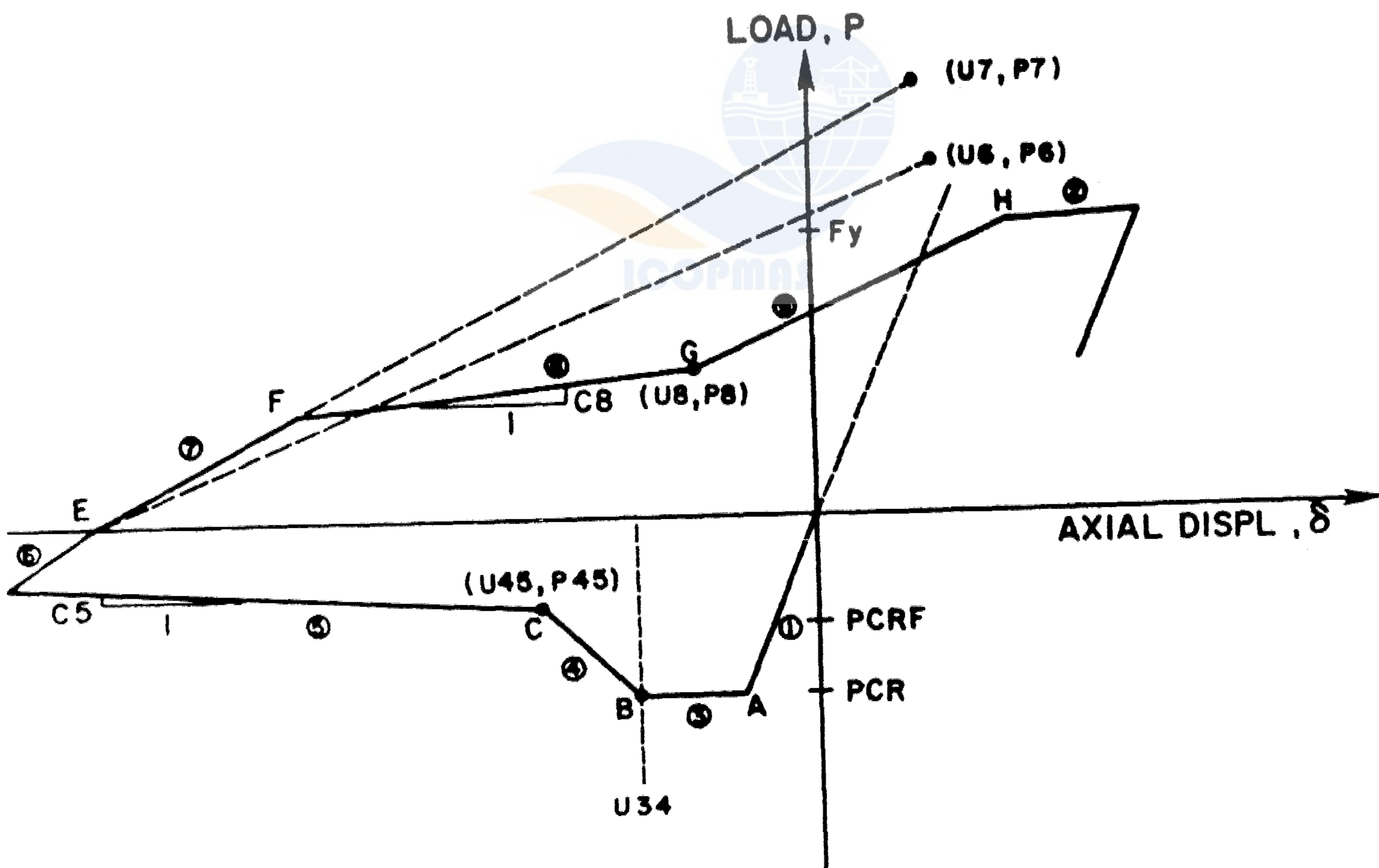
شکل ۷- منحنی پست‌اندازه مدل Jain با دو نرخ گرفتگی دو مقدار مختلف بار کشش



شکل ۸- جزئیات مدل Jain



شکل ۹- منحنی پسماند مدل Roeder متشکل از ۹ قطعه



شکل ۱۰- منحنی پسماند مدل Maison متشکل از ۹ قطعه

REFERENCES

1. American Petroleum Institute, "Recommended Practice for Planning, Designing, and Constructing Fixed Offshore Platforms," Dallas, Texas, 10th, Ed., 1979
2. Fujimoto, M., Aoyagi, T., Ukai, K., Wada, A, and Saito, K., "Structural Characteristics of Eccentric K-Braced Frames," Transactions AIJ, No. 195, May 1972.
3. Riahi, A., Powell, G. H., and Mondkar, D. P., "3-D Beam-Column Element (Type 2- Parallel Element Theory) for the ANSR-II Program," Earthquake Engineering Research Center, University of California, Berkeley, Dec. 1979.
4. Mondkar, D. P., and Powell, G. H. "ANSR-II Analysis of Nonlinear Structural Response User's Manual, Earthquake Engineering Research Center, University of California, Berkeley, July 1979.
5. Higginbotham, A.B. and Hanson, R.D., "Axial Hysteretic Behavior of Steel Members," Journal of the Structural Division, ASCE, Vol. 102, No. ST7, July, 1976, pp. 1365-1381.
6. Singh, P., "Seismic Behavior of Braces and Braced Steel Frames," Ph. D. Thesis, University of Michigan, Ann Arbor, Michigan, July, 1977.
7. Jain, A.K., Goel, S. C., and Hanson, R. D., "Hysteresis Behavior of Bracing Members and Seismic Response of Braced Frames with Different Proportions," University of Michigan Research Report UMEE 78R6, Ann Arbor, Michigan July 1978.
8. Jain, A. K., and Goel, S. C., "Hysteresis Models for Steel Members Subjected to Cyclic Buckling or Cyclic End Moments and Buckling," University of Michigan Research Report UMEE 78R6, Ann Arbor, Michigan July 1978.
9. Powell, G.H., "DRAIN-2D User's Guide," Report No. EERC 73-22, University of California, Berkeley, October, 1973.
10. Roeder, C. W., and Popov, E. P., "Inelastic Behavior of Eccentrically Braced Frames Under Cyclic Loading," Earthquake Engineering Research Center, University of California, Berkeley, Aug. 1977.
11. Maison, B. and Popov, E. P., "Cyclic Response Prediction for Braced Steel Frames," Journal of the Structural Division, ASCE, July 1980.

A Survey on Maritime Non-Elastic and Braced Steel Structure Strategies

M. Khodadadi Saryazdi, Eng. – Faculty Member of Yazd University

R. Abbasnia, Ph.D. – Faculty Member of Iran University of Science and Technology

Abstract

Maritime platforms play an important role in exploiting oil and gas reserves lying beneath the sea and the oil industries of Iran. These structures, which are usually constructed with braced steel frames, must be persistent against round-sided charges caused by severe earthquakes. The reaction of these structures mainly depend on the non-linear behavior occurred after the implemented braces are buckled. In this article, different strategies of digital analysis of maritime structures with braced steel frames are investigated. These strategies are divided into three general categories of: 1) numerical strategy of limited linear parts; 2) analysis strategy based on the plastic theory (plasticity) and the physical behavior of braced parts; and 3) experimental strategy of fitting the residue curve of the bracing part. While studying each of these strategies, the implemented models are surveyed by using the linear analysis of the structures and the theoretical foundation, the correlation of the analysis results, their applicability and experimentality is discussed.

Keywords: non-elastic steel; braced steel; maritime structures