



8

ALTERNATIVE FORMULATION OF EQUATION OF MOTION

8.1 DIRECT ANALYSIS OF TOTAL STRUCTURE-SOIL SYSTEM

آنانچه مستقیم برای کل سیستم خاک و سازه

در فصل سدهم معادلات حرکت برای سیستم به روش زیرسازه استیجی انجام شده. در این فصل با شروع از روش مستقیم جداگانه نتایج روش زیرسازه بدست آورده می شود. این نتایج امکان توصیف دادن روش مستقیم و معالیه آن با روش زیرسازه را فراهم می کند. به طور خاص نشان داده می شود که در روش معادل یکدیگر هستند به شرط آن که به صورت سازگار با هم به کار برنده شوند که در این صورت نتایج آنها نیز مطبوع برهم است.

در این روش کلیه خاک نیز به روش اجزای محدود همان بنی (گسته سازی) می شود. کلیه خاک محدود به مرزهای مجازی می شود که این مرزها به اندازه کافی دور در نظر گرفته می شوند تا حدی که امواج حاصل در مرز بین خاک و سازه به همگام حرکت کرده اند به این مرزها نزدیک نشوند.



ویژه کلاس‌های مجازی

اندرکنش خاک و سازه - مثال مقدماتی

مدرس: دکتر علیرضا امامی (هیئت علمی دانشگاه آزاد-واحد اصفهان)

مادرگذاری:

زیراندز b : برای گره‌ها در درجات آزادی در مرکز تماس بین خاک و سازه به کار می رود. b تخت $base$ یا پایه

زیراندز s : برای گره‌ها در درجات آزادی واقع بر روی سازه که در تماس با خاک نیستند.

زیراندز i : برای درجات آزادی و گره‌های واقع بر داخل محیط خاک (interior region)

زیراندز r : برای درجات آزادی و گره‌های واقع بر محرز خارجی خاک (reaction برای r)

بالاندز s : برای سازه یا دوسازه

g : برای زمین پس از خاکبرداری

f : میدان آزاد بدون انجام خاک برداری

e : برای خاک گودبرداری شده

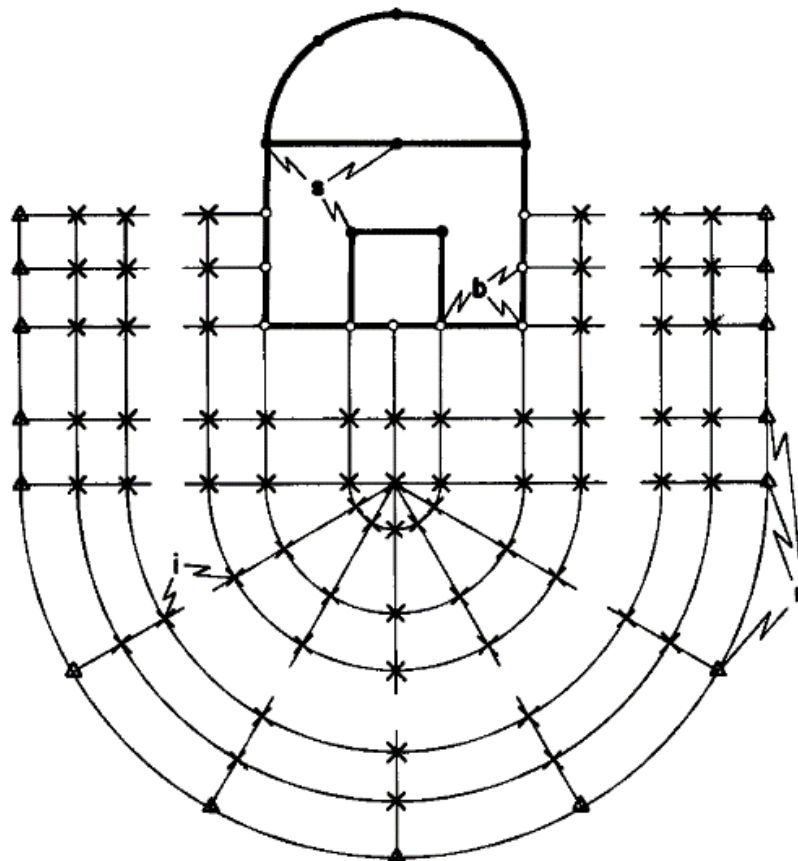


Figure 8-1 Total structure-soil system.



ویژه کلاس‌های مجازی

اندراکشن خاک و سازه - مثال مقدماتی

مدرس: دکتر علیرضا امامی (هیئت علمی دانشگاه آزاد-واحد اصفهان)

با اسبل کردن ماتریس‌های مشخصات برای خاک و سازه معادله حرکت در حوزه زمان به روش مستقیم به صورت زیر نوشته می شود. (رابطه 8.1)

$$\begin{aligned}
 & \begin{bmatrix} [M_{ss}] & [M_{sb}] & & & \\ [M_{bs}] & [M_{bb}^s] + [\bar{M}_{bb}^g] & [\bar{M}_{bt}] & & \\ & [\bar{M}_{ib}] & [\bar{M}_{it}] & [\bar{M}_{ir}] & \\ & & [\bar{M}_{ri}] & [\bar{M}_{rr}] & \end{bmatrix} \begin{Bmatrix} \{r'_s\} \\ \{r'_b\} \\ \{r'_i\} \\ \{r'_r\} \end{Bmatrix} \\
 + & \begin{bmatrix} [C_{ss}] & [C_{sb}] & & & \\ [C_{bs}] & [C_{bb}^s] + [\bar{C}_{bb}^g] & [\bar{C}_{bt}] & & \\ & [\bar{C}_{ib}] & [\bar{C}_{it}] & [\bar{C}_{ir}] & \\ & & [\bar{C}_{ri}] & [\bar{C}_{rr}] & \end{bmatrix} \begin{Bmatrix} \{r'_s\} \\ \{r'_b\} \\ \{r'_i\} \\ \{r'_r\} \end{Bmatrix} \quad (8.1) \\
 + & \begin{bmatrix} [K_{ss}] & [K_{sb}] & & & \\ [K_{bs}] & [K_{bb}^s] + [\bar{K}_{bb}^g] & [\bar{K}_{bt}] & & \\ & [\bar{K}_{ib}] & [\bar{K}_{it}] & [\bar{K}_{ir}] & \\ & & [\bar{K}_{ri}] & [\bar{K}_{rr}] & \end{bmatrix} \begin{Bmatrix} \{r'_s\} \\ \{r'_b\} \\ \{r'_i\} \\ \{r'_r\} \end{Bmatrix} = \begin{Bmatrix} \{0\} \\ \{0\} \\ \{0\} \\ \{R_r\} \end{Bmatrix}
 \end{aligned}$$

$[M]$ ، $[C]$ و $[K]$ به ترتیب ماتریس‌های جرم، ضریب‌های میرایی هستند.

علامت «-» برای ماتریس‌های مشخصات خاک به کار می رود که با همان بندی به روش اجزای محدود یعنی درجات آزادی «i» بدست آمده اند.

در مرتبه‌های سازه یا خاک (پایه) ماتریس‌های مشخصات خاک و سازه با هم جمع بسته می شوند

{ r } بردار تغییر مکان‌ها است و با r اندیس t به حرکت کل اشاره دارد.

{ R } بردار دانسش‌ها در محل مرتزگی مجازی یا خارجی.



ویژه کلاس های مجازی

اندرکنش خاک و سازه - مثال مقدماتی

مدرس: دکتر علیرضا امامی (هیئت علمی دانشگاه آزاد-واحد اصفهان)

برای آنکه آنالیز مستقیم معتبر باشد، مرزهای خارجی خاک به اندازه کافی دور در نظر گرفته می شود تا جایی که حرکت میدان آزار احمالی نگردد. بنابراین حرکت میدان آزار در روش مستقیم نیز باید یکسان شود (مثلاً با استفاده از روش های فصل هشتم).

$$\{\ddot{r}_r^t\} = \{\ddot{r}_r^f\}$$

$$\{\dot{r}_r^t\} = \{\dot{r}_r^f\}$$

$$\{r_r^t\} = \{r_r^f\}$$

(8.2)

با حذف معادلات تعادل روی مرزهای خارجی شامل گره های n که فقط به منظور محاسبه بردار $\{R\}$ به کار می روند) و با جایگذاری رابطه (8.2) در (8.1) و هم چنین مرتب سازی داریم:

$$\begin{aligned} & [\bar{M}_{ib}] \{\ddot{r}_b^t\} + [\bar{M}_{ii}] \{\ddot{r}_i^t\} + [\bar{M}_{ir}] \{\ddot{r}_r^t\} \\ + & [\bar{c}_{ib}] \{\dot{r}_b^t\} + [\bar{c}_{ii}] \{\dot{r}_i^t\} + [\bar{c}_{ir}] \{\dot{r}_r^t\} \\ + & [\bar{k}_{ib}] \{r_b^t\} + [\bar{k}_{ii}] \{r_i^t\} + [\bar{k}_{ir}] \{r_r^t\} = \{0\} \end{aligned}$$

$$\begin{aligned} \rightarrow & [\bar{M}_{ib}] \{\ddot{r}_b^t\} + [\bar{M}_{ii}] \{\ddot{r}_i^t\} \\ + & [\bar{c}_{ib}] \{\dot{r}_b^t\} + [\bar{c}_{ii}] \{\dot{r}_i^t\} \\ + & [\bar{k}_{ib}] \{r_b^t\} + [\bar{k}_{ii}] \{r_i^t\} = -[\bar{M}_{ir}] \{\ddot{r}_r^t\} \\ & - [\bar{c}_{ir}] \{\dot{r}_r^t\} \\ & - [\bar{k}_{ir}] \{r_r^t\} \\ = & -[\bar{M}_{ir}] \{\ddot{r}_r^f\} \\ & - [\bar{c}_{ir}] \{\dot{r}_r^f\} \\ & - [\bar{k}_{ir}] \{r_r^f\} \end{aligned}$$



با صرف معادلات تعادل روی برزهای خارجی شامل گره‌های r که فقط به منظور محاسبه بردار $\{R\}$ به کار می‌روند) و با جایگذاری رابطه (8.2) در (8.1) و هم‌چنین مرتب‌سازی داریم:

$$\begin{aligned}
 & \begin{bmatrix} [M_{ss}] & [M_{sb}] \\ [M_{bs}] & [M_{bb}^s] + [\bar{M}_{bb}^g] \\ & [\bar{M}_{ib}] \end{bmatrix} \begin{bmatrix} [\bar{M}_{bt}] \\ [\bar{M}_{it}] \end{bmatrix} \begin{Bmatrix} \{r_s^i\} \\ \{r_b^i\} \\ \{r_i^i\} \end{Bmatrix} + \begin{bmatrix} [C_{ss}] & [C_{sb}] \\ [C_{bs}] & [C_{bb}^s] + [\bar{C}_{bb}^g] \\ & [\bar{C}_{ib}] \end{bmatrix} \begin{bmatrix} [\bar{C}_{bt}] \\ [\bar{C}_{it}] \end{bmatrix} \begin{Bmatrix} \{r_s^i\} \\ \{r_b^i\} \\ \{r_i^i\} \end{Bmatrix} \\
 & + \begin{bmatrix} [K_{ss}] & [K_{sb}] \\ [K_{bs}] & [K_{bb}^s] + [\bar{K}_{bb}^g] \\ & [\bar{K}_{ib}] \end{bmatrix} \begin{bmatrix} [\bar{K}_{bt}] \\ [\bar{K}_{it}] \end{bmatrix} \begin{Bmatrix} \{r_s^i\} \\ \{r_b^i\} \\ \{r_i^i\} \end{Bmatrix} = - \begin{Bmatrix} \{0\} \\ \{0\} \\ [\bar{M}_{ir}]\{r_r^f\} + [\bar{C}_{ir}]\{r_r^f\} + [\bar{K}_{ir}]\{r_r^f\} \end{Bmatrix}
 \end{aligned}
 \tag{8.3}$$



معادلات حرکت برای روش مستقیم در حوزه فرکانس

با استقار از روش پاسخ نقطه درجهت (2.6) معادلات حرکت در حوزه فرکانس به شکل زیر نوشته می‌شوند.

8.1.2 Equation of Motion in Frequency Domain

Using the complex-response method (Section 2.6), the equations of motion (Eq. 8.3) in the frequency domain are as follows:

$$\begin{bmatrix} [S_{ss}] & [S_{sb}] \\ [S_{bs}] & [S_{bb}^s] + [\bar{S}_{bb}^g] \end{bmatrix} \begin{Bmatrix} \{u_s^t\} \\ \{u_b^t\} \\ \{u_i^t\} \end{Bmatrix} = - \begin{Bmatrix} \{0\} \\ \{0\} \\ [\bar{S}_{ir}] \{u_r^t\} \end{Bmatrix} \quad (8.4)$$

with the dynamic-stiffness matrix $[S]$ (Eq. 2.10)

$$[S] = [K] + i\omega[C] - \omega^2[M] \quad (8.5)$$

and with $\{u\}$, the vector of displacement amplitudes, and $\{r\}$ forming a Fourier transform pair (analogous to Eq. 2.17).

$$\{u\} = \int_{-\infty}^{+\infty} \{r\} \exp(-i\omega t) dt \quad (8.6a)$$

$$\{r\} = \frac{1}{2\pi} \int_{-\infty}^{+\infty} \{u\} \exp(i\omega t) d\omega \quad (8.6b)$$



رابطه (8.5) و (8.6) برای تمام بردارها در زیرماتریس هاب کار می روند. با ضرب در \bar{S}_{ii}^{-1} داریم:

$$[\bar{S}_{ib}] \{u_b^t\} + [\bar{S}_{ii}] \{u_i^t\} = - [\bar{S}_{ir}] \{u_r^f\}$$

$$[\bar{S}_{ib}] \{u_b^t\} + [\bar{S}_{ir}] \{u_r^f\} = - [\bar{S}_{ii}] \{u_i^t\}$$

$$\Rightarrow \{u_i^t\} = -[\bar{S}_{ii}]^{-1} ([\bar{S}_{ib}] \{u_b^t\} + [\bar{S}_{ir}] \{u_r^f\})$$

ضرب در \bar{S}_{bs} داریم

$$[S_{bs}] \{u_s^t\} + ([S_{bb}^s] + [\bar{S}_{bb}^g]) \{u_b^t\} + [\bar{S}_{bi}] \{u_i^t\} = 0$$

$$[S_{bs}] \{u_s^t\} + ([S_{bb}^s] \{u_b^t\} + [\bar{S}_{bb}^g] \{u_b^t\} +$$

$$[\bar{S}_{bi}] (-[\bar{S}_{ii}]^{-1} ([\bar{S}_{ib}] \{u_b^t\} + [\bar{S}_{ir}] \{u_r^f\}))) = 0$$

$$\Rightarrow [S_{bs}] \{u_s^t\} + [S_{bb}^s] \{u_b^t\}$$

$$+ \frac{([\bar{S}_{bb}^g] - [\bar{S}_{bi}] [\bar{S}_{ii}]^{-1} [\bar{S}_{ib}]) \{u_b^t\}}{[S_{bb}^g]} =$$

$$\frac{[\bar{S}_{bi}] [\bar{S}_{ii}]^{-1} [\bar{S}_{ir}] \{u_r^f\}}{-[S_{br}]}$$

$$\Rightarrow [S_{bs}] \{u_s^t\} + ([S_{bb}^s] + [\bar{S}_{bb}^g]) \{u_b^t\} = -[S_{br}] \{u_r^f\}$$



Eliminating all degrees of freedom of the interior nodes of the soil i (dynamic condensation) from Eq. 8.4 results in

$$\begin{bmatrix} [S_{ss}] & [S_{sb}] \\ [S_{bs}] & [S_{bb}^g] + [S_{bb}^g] \end{bmatrix} \begin{Bmatrix} \{u_s^i\} \\ \{u_b^i\} \end{Bmatrix} = - \begin{Bmatrix} \{0\} \\ [S_{br}]\{u_r^i\} \end{Bmatrix} \quad (8.7)$$

where

$$[S_{bb}^g] = [\bar{S}_{bb}^g] - [\bar{S}_{bi}][\bar{S}_{ii}]^{-1}[\bar{S}_{ib}] \quad (8.8a)$$

$$[S_{br}] = -[\bar{S}_{bi}][\bar{S}_{ii}]^{-1}[\bar{S}_{ir}] \quad (8.8b)$$

معادله (۸.۷) یک فرمول بندی ممکن برای آسانزدندگنش خاک و سازه را بر حسب تغییر مکان کل نشان می دهد. با این حال استفاده از این معادله رایج ورسوم نیست، چراکه بردار نیروی موثر که برگره های پایه بالذین b وارد می شوند به صورت حاصلضرب ماتریس سختی ضربه ای وابسته $[S_{br}]$ بردار جابجایی در حالت مبدا آزاد روی درجات آزادی درون سازه مجاز تعریف شده است $([u_p^i])$. تعیین $[S_{br}]$ نیز کار ساده ای نیست.

با این حال عبارت سمت چپ معادله آنگاه است $[S_{bb}^g]$ ماتریس سختی دینامیک خاک بعد از خاکبرداری را نشان می دهد. $[S_{ss}]$ ، $[S_{sb}]$ و $[S_{bb}^g]$ زیر ماتریس های سختی در سازه هستند. با فرض مستقل بودن بردارهای ماده از فرکانس حرکت دریم

$$[S_{ss}] = [K_{ss}](1 + 2\zeta i) - \omega^2[M_{ss}] \quad (8.9a)$$

$$[S_{sb}] = [K_{sb}](1 + 2\zeta i) - \omega^2[M_{sb}] \quad (8.9b)$$

$$[S_{bb}^g] = [K_{bb}^g](1 + 2\zeta i) - \omega^2[M_{bb}^g] \quad (8.9c)$$

The damping ratio ζ is assumed constant throughout the structure in the following. This is not imperative. It does, however, allow the formulas to be written more concisely.



8.4 APPROXIMATE FORMULATION IN TIME DOMAIN

به طور کلی می توان سیستم خاک-سازه را با پذیرفتن تقریب هایی در حوزه زمان تحلیل نمود. یکی از مهم ترین این تقریب ها چشم پوشی از وابستگی ماکروسکوپی دینامیک خاک به فرکانس تحریک است. نکته دیگر این است که رابطه نیرو-تغییر مکان در تیر در اکثر مسائل از فرکانس در نظر گرفته می شود. به علاوه، در موارد خاص فرض می شود که کل سیستم خاک و سازه دارای ویژگی ارتعاشی صلب است.

8.4.1 Basic Equation of Motion in Total Displacements

روش زیر سازه در حوزه زمان

به طور کلی تمام معادلات دینامیکی در حوزه فرکانس می توانند به شکلی که در ادامه می آید تقریب زده شوند. به عنوان مثال، معادله (8.49) به شکل زیر باز نویسی می شود.

$$\begin{bmatrix} [S_{ss}] & [S_{so}] \\ [S_{os}] & [S_{oo}^s] + [S_{oo}^g] \end{bmatrix} \begin{Bmatrix} \{u_s^t\} \\ \{u_o^t\} \end{Bmatrix} = \begin{Bmatrix} \{0\} \\ [S_{oo}^g]\{u_o^g\} \end{Bmatrix} \quad (8.49)$$

$$\begin{bmatrix} [M_{ss}] & [M_{so}] \\ [M_{os}] & [M_{oo}^s] \end{bmatrix} \begin{Bmatrix} \{\ddot{r}_s^t\} \\ \{\ddot{r}_o^t\} \end{Bmatrix} + \begin{bmatrix} [C_{ss}] & [C_{so}] \\ [C_{os}] & [C_{oo}^s] + [C_{oo}^g] \end{bmatrix} \begin{Bmatrix} \{\dot{r}_s^t\} \\ \{\dot{r}_o^t\} \end{Bmatrix} + \begin{bmatrix} [K_{ss}] & [K_{so}] \\ [K_{os}] & [K_{oo}^s] + [K_{oo}^g] \end{bmatrix} \begin{Bmatrix} \{r_s^t\} \\ \{r_o^t\} \end{Bmatrix} = \begin{Bmatrix} \{0\} \\ [K_{oo}^g]\{r_o^g\} + [C_{oo}^g]\{\dot{r}_o^g\} \end{Bmatrix} \quad (8.60)$$

در رابطه (8.60) صورت ۳ تغییر مکان را به صورت تابعی از زمان نشان می دهد. $\{r_o^g\}$ و $\{\dot{r}_o^g\}$ بردار اجزای در سرعت برای حرکت پراکنده هستند.



ماتریس سختی دینامیک خاک به صورت زیر تعریف زده می شود.

$$[S_{oo}^g(\omega)] = [K_{oo}^g] + i\omega[C_{oo}^g] \quad (8.61)$$

که در آن $[K_{oo}^g]$ شامل عناصر سختی مژده $[C_{oo}^g]$ شامل ثابت های میرایی است. هر دو این ماتریس ها به صورت فکتل از فرکانس در نظر گرفته می شوند. بنا بر این هر دو آنها در نقطه صفر اصلی سیستم خاک - سازه می سبب می شوند. معادله (8.65) می تواند مثلاً با استلال لسی و مستقیم حل شود. به این ترتیب حتی می توانیم سازه را به صورت غیرخطی مدل سازی نمود.