



## بررسی عملکرد دو جرم میراگر متوازن در کنترل رفتار لرزه‌ای مدل‌های ساختمانی سه بعدی

شاراده جوادیان ارزاقی<sup>\*</sup>، دانشجوی کارشناسی ارشد مهندسی زلزله، دانشگاه صنعتی شریف

فیاض رحیمزاده رفوئی، استاد دانشکده مهندسی عمران، دانشگاه صنعتی شریف

آدرس پست الکترونیکی: [sharareh\\_javadian@yahoo.com](mailto:sharareh_javadian@yahoo.com)

### چکیده

در چند دهه گذشته استفاده از جرم میراگر متوازن، بعنوان یک سیستم کنترل غیرفعال، در کنترل رفتار سازه‌های بلند تحت اثر بارگذاری باد و یا زلزله بنحو گستردگی مورد بررسی و ارزیابی قرار گرفته است. همچنین، استفاده از اینکونه سیستم‌ها بعنوان روشی عملی برای مقابله با بارهای جانبی وارد بوسازه ها نیز آغاز شده است. با این وصف، بخش اعظم تحقیقات انجام شده در این خصوص با استفاده از مدل‌های دوبعدی و با فرض عدم وجود پیچش در سازه صورت گرفته است. بدین لحاظ به علت وجود فقط یک ورودی زلزله به سازه، استفاده از یک جرم میراگر متوازن برای کنترل پاسخ آن تحت اثر بارهای جانبی کفایت می‌نمود. در این مقاله ضمن استفاده از یک مدل سازه‌ای سه بعدی فولادی ۱ طبقه که بر روی خاکی از نوع تیپ دوم (طبق آینین نامه UBC) قرار گرفته، تأثیر حضور یک و دو جرم میراگر متوازن در کاهش پاسخ جانبی آن تحت اثر رکوردهای زلزله طبس بررسی شده است. همچنین بهترین مکان استقرار جرم‌های میراگر در بام و نیز ارزیابی عملکرد میراگرها در حالت رفتار غیرارتجاعی سازه (مصالح) برای این مدل سازه‌ای مورد مطالعه قرار گرفت. برای انجام تحلیل‌های عددی از نرم‌افزار OpenSees استفاده شده است.

**کلیدواژه‌ها:** مدل‌های سه بعدی، جرم میراگر متوازن، خروج از مرکزیت، رفتار غیرارتجاعی، کنترل غیرفعال

### ۱ مقدمه

کاهش خرابی‌های تحملی به سازه‌ها ناشی از خطرات طبیعی منجمله باد و زلزله یکی از مهم‌ترین موضوعاتی است که پیش روی مهندسین سازه قرار دارد. یکی از چالش‌های همیشگی در این خصوص یافتن ابزاری جدید و مشمر ثمر برای حفاظت سازه‌ها و تجهیزات ثانویه آنها در برابر اثرات مخرب ناشی از این پدیده‌های طبیعی می‌باشد. استفاده از روش‌های جدید ایمن‌سازی مانند ایده کنترل سازه‌ها در راستای افزایش کارآیی سیستم‌های باربر جانبی به منظور مقابله با زلزله می‌باشد<sup>[۱]</sup>. کنترل سازه‌ها به سه روش غیرفعال<sup>۱</sup>، فعال<sup>۲</sup> و نیمه فعال<sup>۳</sup> قابل انجام است.

<sup>1</sup> Passive control

<sup>2</sup> Active control

<sup>3</sup> Semi-active control