

بررسی رفتار دینامیکی پل‌ها تحت اثر بار متحرک

غلامرضا نوری*، مرتضی طهماسبی؛

دانشگاه خوارزمی، دانشکده فنی و مهندسی

پذیرش ۹۴/۱۲/۱۰

تاریخ: دریافت ۹۴/۸/۱۹

چکیده

افزایش روزافزون سرعت و جرم قطارها و وسایط نقلیه از یک سو و تمایل به ساخت سازه‌های سبک‌تر و در نتیجه افزایش انعطاف‌پذیری سازه‌ها از سوی دیگر باعث می‌شود تا خطاهای ناشی از به‌کارگیری مدل نیروی متحرک در طراحی سازه‌های پل، غیرقابل چشم‌پوشی باشد. در مقاله حاضر، رفتار دینامیکی پل‌ها تحت اثر بار متحرک بررسی شده است. پل به‌صورت تیر اولر-برنولی دو سر مفصل مدل شده است از آن‌جا که در مدل کردن بار متحرک با استفاده از مدل نیروی متحرک از اینرسی جسم متحرک صرف نظر می‌گردد، از این رو، این نوع مدل‌سازی در محدوده بسیار کوچکی از پارامترهای مؤثر (سرعت، جرم) دارای اعتبار است. با لحاظ کردن نیروهای اندرکنشی بین بار متحرک و سازه تکیه‌گاهی، مدل جرم متحرک برای تعیین معادلات دینامیکی حاکم استفاده می‌شود. نتایج مدل‌سازی در این بررسی نشان می‌دهد تغییر مکان دینامیکی وسط دهانه تیر در مدل جرم متحرک با افزایش جرم و سرعت وسیله نقلیه، نسبت به مدل نیروی متحرک اختلاف چشم‌گیری پیدا می‌کند. به‌طور مثال برای نسبت جرمی (جرم متحرک به جرم کل تیر) برابر ۰/۱۵ و سرعت وسیله نقلیه برابر ۰/۸ سرعت مبنا (که به‌صورت طول تیر تقسیم بر پریود اول تیر تعریف می‌شود)، اختلاف تغییر مکان دینامیکی حداکثر وسط دهانه تیر در دو مدل حدود ۱۱ درصد است.

واژه‌های کلیدی: نیروی متحرک، جرم متحرک، تیر اولر-برنولی، نیروی اینرسی.

* نویسنده مسئول r.nouri@khu.ac.ir

مقدمه

بررسی رفتار سازه‌ها تحت اثر بار متحرک از چالش‌های پیش‌روی سازه‌های مهندسی طی چنددهه گذشته بوده است. چند نگرش عمده در بررسی مسئله وجود دارد (نیروی متحرک^۱، جرم متحرک^۲، نوسان‌گر متحرک و سیستم متحرک)، مدل بار متحرک که در این مدل از نیروهای اندرکنشی بین سازه تکیه‌گاهی و بار عبوری صرف‌نظر می‌گردد. بررسی رفتار پل‌ها بر اساس این مدل در پژوهش‌های پیشین مشاهده می‌شود [۱]، [۲].

در مدل جرم متحرک، جرم عبوری در نتیجه حرکت بر مسیر تغییر شکل یافته تحت تأثیر نیروهای اینرسی قرار می‌گیرد که سبب به وجود آمدن نیروهای تماسی متغیر با زمان بین سازه تکیه‌گاهی و جرم متحرک می‌شود. در مدل نوسان‌گر متحرک وسیله نقلیه عبوری به شکل سیستم تک درجه آزاد دارای نیروهای میرایی و سختی مدل می‌شود. در مدل سیستم متحرک وسیله نقلیه به شکل سیستم چند درجه آزاد مدل‌سازی می‌شود.

بررسی رفتار سازه‌ها تحت تأثیر هم‌زمان تحریک تکیه‌گاهی ناشی از زلزله و جرم عبوری برای اجتناب از وقوع پدیده تشدید از دیگر مسائل بررسی شده در این حوزه است. بررسی رفتار پل‌های معلق تحت چنین شرایطی به وسیله فرایبایا انجام شده است [۳]. زرفام و همکاران [۴] رفتار دینامیکی تیر با شرایط تکیه‌گاهی ساده تحت جرم متحرک و تحریک افقی تکیه‌گاهی زلزله را بررسی کردند.

در اکثر پژوهش‌های انجام شده فرض تماس کامل بین جرم متحرک با سازه در استخراج معادلات دیفرانسیل حاکم وجود دارد. اگر سرعت جرم متحرک عبوری زیاد باشد، احتمال جداشدگی موقت جرم از سازه وجود دارد. به ازای مقادیر سرعت زیاد جرم متحرک، به‌هنگام برخورد مجدد، به سازه ضربه وارد می‌شود که سبب تحریک مودهای ارتعاشی بالاتر سازه می‌شود. بررسی رفتار دینامیکی سازه‌ها با فرض جداشدگی جرم از سطح در برخی پژوهش‌های قبلی فرایبایا و لی انجام شده است [۵]، [۶].

در مدل‌سازی پل‌ها تحت جرم متحرک می‌توان عرشه را به صورت تیر یا صفحه مدل کرد. پژوهش‌های زیادی بر حسب هر دو نوع مدل‌سازی انجام شده است. واتقی و همکاران [۷]

1. Moving force
2. Moving mass

رفتار دینامیکی صفحه میندیلین تحت تأثیر جرم متحرک را بررسی کرده‌اند. نیکخو و همکاران [۸] مدلی تحلیل-عددی را برای یافتن پاسخ دینامیکی تیر تیموشنکو و تیر مرتبه سوم^۱ تحت اثر جرم متحرک ارائه کرده‌اند. نیکخو و همکاران [۹] ارتعاش صفحات نازک تحت تأثیر یک مجموعه جرم متحرک را بررسی کرده است.

در مدل جرم متحرک به دلیل درگیر بودن معادلات دیفرانسیل حاکم، جواب صریح و تحلیلی برای پاسخ سازه نمی‌توان یافت و باید به کمک روش‌های عددی پاسخ سازه را به دست آورد. مفید و همکاران [۱۰] روشی نوین به نام تحلیل المان گسسته ارائه کرده‌اند که در آن تیر با مجموعه‌ای از میله‌های صلب و فنرهای پیچشی انعطاف‌پذیر مدل می‌شود. نیکخو و همکاران [۱۱] از روش تحلیل رگرسیون برای یافتن پاسخ تیر نازک تحت اثر جرم متحرک استفاده کرده‌اند.

در مدل‌سازی جرم متحرک نیز رویکردهای متفاوتی وجود دارد. در مدل جرم متحرک^۲ از نیروهای ارتجاعی و میرایی بین جرم متحرک و سازه صرف‌نظر می‌شود. در مدل نوسان‌گر متحرک^۳ جرم عبوری با سیستمی تک درجه آزاد مدل می‌شود و نیروی اندرکنش بین جرم متحرک و سازه بر اساس نیروهای ارتجاعی و میرایی نوسان‌گر متحرک به دست می‌آید. پسترف و همکاران [۱۲] پاسخ محیط پیوسته الاستیک (فنر، تیر، صفحه) تحت اثر نوسان‌گر متحرک خطی را بررسی کرده‌اند و از روش بسط توابع ویژه برای یافتن پاسخ دینامیکی محیط پیوسته بهره جسته‌اند. موسکولینو و همکاران [۱۳]، اندرکنش جرم متحرک و تیر با مدل نوسان‌گر متحرک با در نظر گرفتن جابه‌جایی قائم نوسان‌گر به شکل مطلق و نسبی را بررسی کرده‌اند. هومار و همکاران [۱۴] در پژوهشی پاسخ دینامیکی پل‌ها تحت اثر وسیله نقلیه بر اساس مدل نوسان‌گر متحرک را بررسی کرده‌اند. در این پژوهش عرشه پل به شکل دال (صفحه‌ای مستطیلی با رفتار ایزوتروپیک یا اورتوتروپیک) و وسیله نقلیه به شکل نوسان‌گر تک درجه آزادی مدل شده است. یانگ و همکاران [۱۵] روش عددی مستقیمی برای یافتن پاسخ محیط الاستیک پارامتر پیوسته تحت اثر جرم متحرک که به شکل نوسان‌گر متحرک مدل‌سازی شده است به کار گرفتند و وقوع تشدید در سازه تحت اثر نوسان‌گر متحرک را بررسی کرده‌اند.

1. Reddy-Bickford beam

2. Moving mass

3. Moving oscillator

در مدل سیستم متحرک^۱ درجات آزادی بیش‌تری برای جرم متحرک در نظر گرفته می‌شود تا مدل‌سازی واقع بینانه‌تری صورت گیرد. مارکسیه‌لو و همکاران [۱۶] رفتار دینامیکی پل‌های مستقیم چند دهانه را بر اساس مدل سیستم متحرک چند درجه آزادی بررسی کرده‌اند. چونگ و همکاران [۱۷] ارتعاش پل‌های چنددهانه با مقطع غیریک‌نواخت تحت جرم متحرک بر اساس مدل سیستم متحرک چند درجه آزاد را بررسی کردند.

روابط ارتعاش تیر تحت اثر بار متحرک

الف. مدل نیروی متحرک

با به‌کارگیری فرضیه اولر-برنولی برای تیر و وجود نیرویی مساوی وزن جسم متحرکی به جرم m که با موقعیت متغیر $x_0(t)$ بر تیر وارد می‌شود (شکل ۱)، معادله حاکم بر ارتعاش تیر عبارت است از:

$$\frac{\partial^2}{\partial x^2} \left[EI(x) \frac{\partial^2}{\partial x^2} w(x, t) \right] + \rho A(x) \frac{\partial^2}{\partial t^2} w(x, t) = -mg \delta(x - x_0(t)) \quad (۱)$$

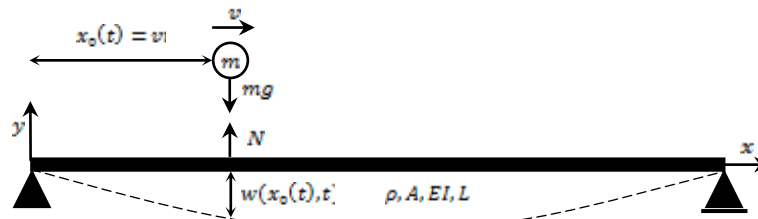
که EI صلبیت خمشی تیر، ρA وزن واحد طول تیر، $w(x, t)$ معادله تغییر مکان تیر، m جرم بار متحرک و δ تابع دلتای دیراک است که برای تعیین موقعیت بار متحرک روی تیر استفاده می‌شود.

ب. مدل جرم متحرک

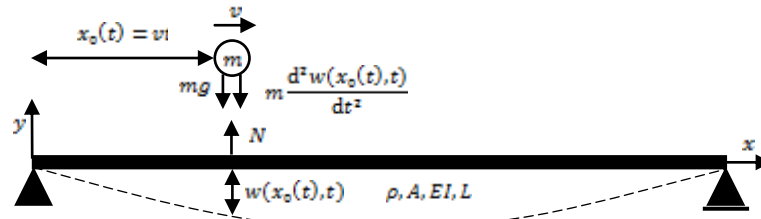
با احتساب شتاب عمودی تیر در زیر جرم متحرک، یعنی $d^2/dt^2 [w(x_0(t), t)]$ و وجود نیروی تماسی متغیر با زمان (شکل ۲)، معادله دینامیکی جرم متحرک به‌دست می‌آید:

$$\frac{\partial^2}{\partial x^2} \left[EI(x) \frac{\partial^2}{\partial x^2} w(x, t) \right] + \rho A(x) \frac{\partial^2}{\partial t^2} w(x, t) = -m \left[g + \frac{d^2}{dt^2} w(x_0(t), t) \right] \delta(x - x_0(t)) \quad (۲)$$

1. Moving system



شکل ۱. مدل نیروی متحرک



شکل ۲. مدل جرم متحرک

ارتعاش آزاد تیر

معادله دینامیکی حاکم بر تیر اولر-برنولی در حالت ارتعاش آزاد عبارت است از:

$$EI \frac{\partial^4 w(x, t)}{\partial x^4} + \rho A \frac{\partial^2 w(x, t)}{\partial t^2} = 0 \quad (۳)$$

فرض می‌کنیم در مود ارتعاشی j -ام بتوان نوشت:

$$w(x, t) = \varphi_j(x) q_j(t) \quad (۴)$$

با جای‌گذاری در معادله ارتعاش آزاد تیر داریم:

$$\frac{\varphi_j'''(x)}{\varphi_j(x)} = -\frac{EI}{\rho A} \frac{\ddot{q}_j(t)}{q_j(t)} \quad (۵)$$

معادله دیفرانسیل فوق زمانی جواب دارد که دو طرف تساوی برابر مقدار ثابت k باشند. یعنی:

$$\frac{\varphi_j'''(x)}{\varphi_j(x)} = -\frac{EI}{\rho A} \frac{\ddot{q}_j(t)}{q_j(t)} = k \quad (6)$$

اگر k مثبت باشد با فرض $\mu^2 = -\sqrt{\frac{kEI}{\rho A}}$ داریم:

$$q_j(t) = C_1 e^{\mu t} + C_2 e^{-\mu t} \quad (7)$$

با افزایش t مقدار $q_j(t)$ به سمت بی‌نهایت میل می‌کند. بنابراین به‌ازای مقادیر مثبت k پاسخ‌ها از نظر فیزیکی قابل قبول نیستند. برای یافتن پاسخ به‌ازای مقادیر منفی k فرض می‌کنیم $q_j(t) = e^{i\omega t}$. با جای‌گذاری در معادله ارتعاش آزاد تیر داریم:

$$EI \frac{\partial^4 \varphi_j(x)}{\partial x^4} = \rho A \omega^2 \varphi_j(x) \quad (8)$$

با جای‌گذاری $\varphi_j(x) = e^{\mu x}$ در عبارت فوق داریم:

$$EI \mu^4 = \rho A \omega^2 \rightarrow \begin{cases} \mu_{1,2} = \pm \lambda \\ \mu_{3,4} = \pm i\lambda \end{cases}; \lambda = \sqrt[4]{\frac{\rho A \omega^2}{EI}} \quad (9)$$

$$\varphi_j(x) = C_1 e^{\lambda x} + C_2 e^{-\lambda x} + C_3 \sin(\lambda x) + C_4 \cos(\lambda x) \quad (10)$$

برای یافتن ضرایب مجهول C_1 تا C_4 باید شرایط مرزی تیر را در معادله مذکور اعمال کرد. برای تیر دو سر مفصل داریم:

$$\varphi_j(0) = 0; \varphi_j(L) = 0; \left[\frac{\partial^2 \varphi_j(x)}{\partial x^2} \right]_{x=0} = 0; \left[\frac{\partial^2 \varphi_j(x)}{\partial x^2} \right]_{x=L} = 0 \quad (11)$$

با اعمال شرایط مرزی فوق داریم:

$$C_1 = C_2 = C_4 = 0, C_3 = 1 \quad (12)$$

بنابراین فرکانس زاویه‌ای و توابع شکل مودی برای تیر دو سر مفصل بدین‌صورت به‌دست می‌آیند:

$$\omega_j = \sqrt{\frac{EI}{\rho A}} \left(\frac{j\pi}{L} \right)^2; \varphi_j(x) = \sin\left(\frac{j\pi x}{L} \right) \quad (13)$$

ارتعاش واداشته عرضی تیر تحت اثر نیروی متحرک^۱

ساده‌ترین روی‌کرد بررسی دینامیکی مسئله بار متحرک مدل نیروی متحرک است که بار عبوری به‌شکل نیرویی با مقدار ثابت، که همان نیروی گرانشی وسیله نقلیه است در نظر گرفته می‌شود (شکل ۱). تعیین پاسخ دینامیکی تیر با استفاده از این مدل به‌ازای مقادیر جرم و سرعت اندک وسیله نقلیه عبوری معتبر است.

فرضیات به‌کار رفته در استخراج معادلات دینامیکی حاکم بر تیر در مدل نیروی متحرک عبارتند از:

تیر قبل از ورود وسیله نقلیه تغییر شکل نداده است.

رفتار مصالح ارتجاعی خطی است.

از تغییر شکل‌های برشی و اثرات اینرسی دورانی تیر صرف نظر شده است که نشان می‌دهد نسبت ارتفاع تیر به طول دهانه تیر کوچک است و تئوری تیر اولر-برنولی قابل استفاده است.

طول وسیله نقلیه در مقایسه با طول تیر کم است، در نتیجه مدل کردن وسیله نقلیه به شکل تک محوره معتبر است.

نیروهای اینرسی وسیله نقلیه در مقایسه با وزن وسیله نقلیه کوچک و قابل صرف‌نظر کردن هستند.

در این مدل فرض می‌شود تیر تحت تحریک ارتعاشی ناشی از عبور باری با مقدار ثابت قرار می‌گیرد. شرایط مرزی تیر می‌تواند متفاوت باشد. حالت ساده تیر دو سر مفصل بررسی و معادلات آن استخراج می‌شود. معادله دینامیکی حاکم بر تیر در مدل نیروی متحرک بدین‌صورت است:

$$EI \frac{\partial^4 w(x,t)}{\partial x^4} + \rho A \frac{\partial^2 w(x,t)}{\partial t^2} = p(x,t) \quad (14)$$

که EI صلبیت خمشی تیر، ρA وزن واحد طول تیر، $w(x,t)$ معادله تغییر مکان تیر، و $p(x,t)$ معادله بارگذاری دینامیکی دل‌خواه خارجی روی تیر است. اگر بارگذاری خارجی

1. Moving force

را ناشی از وزن وسیله نقلیه عبوری در نظر بگیریم معادله دینامیکی حاکم در مدل نیروی متحرک بدین‌شکل خواهد بود:

$$EI \frac{\partial^4 w(x,t)}{\partial x^4} + \rho A \frac{\partial^2 w(x,t)}{\partial t^2} = -mg\delta(x-vt) \quad (15)$$

که δ تابع دلتای دیراک است و برای مشخص کردن موقعیت نیروی متحرک در هر لحظه از زمان به کار می‌رود و v سرعت وسیله نقلیه عبوری است که ثابت فرض شده است.

یافتن پاسخ دینامیکی تیر در مدل نیروی متحرک، به دلیل درگیر نبودن معادلات دینامیکی حاصل، به شکل تحلیلی امکان‌پذیر است. می‌توان از روش‌های گسسته‌سازی مانند روش المان محدود یا روش افراز مودی استفاده کرد و معادله مذکور را به معادله‌ای با مختصات تعمیم یافته در حوزه زمان تبدیل کرد. در این بررسی با استفاده از روش بسط توابع ویژه متعامد یکه^۱ گسسته‌سازی معادلات دینامیکی حاکم انجام شده است. اگر فرض کنیم پاسخ ارتعاشی تیر در مود j -ام را بتوان به شکل $w(x,t) = \varphi_j(x)q_j(t)$ نوشت، با جای‌گذاری در معادله (۱۵)

داریم:

$$EI\varphi_j'''(x)q_j(t) + \rho A\varphi_j(x)\ddot{q}_j(t) = -mg\delta(x-vt) \quad (16)$$

که بالا نویس (') مشتق نسبت به مختصه x و (.) مشتق نسبت به زمان است. با ضرب طرفین رابطه (۱۶) در $\varphi_i(x)$ و انتگرال‌گیری در کل طول تیر خواهیم داشت:

$$EIq_j(t) \int_0^L \rho A \varphi_j'''(x) \varphi_i(x) dx + \rho A \ddot{q}_j(t) \int_0^L \varphi_j(x) \varphi_i(x) dx = -mg \int_0^L \delta(x-vt) \varphi_i(x) dx \quad (17)$$

با به کارگیری خاصیت تابع دلتای دیراک داریم:

$$\int_0^L \delta(x-vt) \varphi_i(x) dx = \varphi_i(vt) \quad (18)$$

توابع شکل $\varphi(x)$ باید متعامد یکه باشند، یعنی:

$$\int_0^L \rho A \varphi_i(x) \varphi_j(x) dx = \delta_{ij}, \delta_{ij} = \begin{cases} 1 & ; i = j \\ 0 & ; i \neq j \end{cases} \quad (19)$$

1. Eigenfunction expansion method

اگر معادله (۸) را در معادله ارتعاش دینامیکی تحت نیروی متحرک (معادله ۱۶) جای گذاری کنیم خواهیم داشت:

$$\omega_j^2 = \frac{EI \int_0^L \varphi_j''''(x) \varphi_j(x) dx}{\rho A \int_0^L [\varphi_j(x)]^2 dx} \quad (20)$$

و معادله حرکت در مود j -ام به شکل زیر تبدیل می شود:

$$\ddot{q}_j(t) + \omega_j^2 q_j(t) = \frac{-mg \varphi_j(vt)}{\int_0^L \rho A [\varphi_j(x)]^2 dx} \quad (21)$$

معادله (۲۱) معادله حرکت مود ارتعاشی j -ام در مختصات تعمیم یافته است و تا زمانی که نیروی متحرک در محدوده تیر قرار دارد ($0 \leq vt \leq L$) معتبر است. پس از خروج نیروی متحرک از محدوده تیر، تیر با شرایط ارتعاش آزاد به نوسان ادامه خواهد داد. بنابراین پاسخ ارتعاشی کلی تیر بدین صورت است:

$$w(x, t) = \sum_{j=1}^{\infty} q_j(t) \sin\left(\frac{j\pi x}{L}\right), \quad x = vt \quad (22)$$

$q_j(t)$ نیز از حل معادله ارتعاش در مختصات تعمیم یافته حاصل می شود:

$$\ddot{q}_j(t) + \omega_j^2 q_j(t) = \frac{-2mg}{\rho AL} \sin(\bar{\omega}_j t) \quad ; \quad \bar{\omega}_j = \frac{j\pi v}{L} \quad (23)$$

که ω_j بسامد زاویه ای طبیعی تیر در مود j -ام و $\bar{\omega}_j$ بسامد تحریک ناشی از نیروی متحرک در مود j -ام است. پاسخ معادله دیفرانسیل فوق با فرض شرایط اولیه سکون $q_j(0) = \dot{q}_j(0) = 0$ عبارت است از:

$$q_j(t) = \frac{-2mg}{\rho AL \omega_j^2} \left(\frac{1}{1 - \beta_j^2} \right) \left[\sin(\bar{\omega}_j t) - \beta_j \sin(\omega_j t) \right] \quad ; \quad \beta_j \neq 1$$

$$q_j(t) = \frac{-2mg}{\rho AL \omega_j^2} \left[\frac{\sin(\omega_j t) - \omega_j t \cos(\omega_j t)}{2} \right] \quad ; \quad \beta_j = 1 \quad (24)$$

$$\beta_j = \frac{\bar{\omega}_j}{\omega_j} \quad (25)$$

از معادله (۲۳) مشخص است که نیروی متحرک یک نوسان هارمونیک در طول تیر ایجاد می‌کند. هم‌چنین اگر داشته باشیم:

$$\omega_j = \frac{j\pi v}{L}, (j=1,2,\dots)$$

نیروی متحرک رفتاری مشابه ارتعاش هارمونیک خواهد داشت که فرکانس تحریک آن برابر با یکی از فرکانس‌های طبیعی تیر است، در این حالت نیروی متحرک تیر را در شرایط تشدید قرار می‌دهد.

کم‌ترین سرعت برای ایجاد تشدید در مدل نیروی متحرک برابر است با $v_{cr} = \frac{L\omega_1}{\pi}$ که سرعت بحرانی نامیده می‌شود.

ارتعاش واداشته عرضی تیر تحت اثر جرم متحرک^۱

در مدل نیروی متحرک از اثرات نیروی اینرسی وسیله نقلیه با فرض کوچک بودن مقدار آن در برابر وزن وسیله نقلیه صرف‌نظر شد. حرکت وسیله نقلیه بر مسیر تغییر شکل یافته تیر سبب ایجاد نیروی اینرسی در وسیله نقلیه می‌شود (شکل ۲). این نیروی اینرسی تولید نیروی اندرکنش بین وسیله نقلیه و تیر می‌کند و نیروی وارد بر تیر در هر لحظه از زمان دیگر برابر مقدار ثابت وزن وسیله نخواهد بود. مقدار نیروی اینرسی وسیله نقلیه تحت تأثیر عواملی مانند سرعت زیاد وسیله نقلیه، انعطاف‌پذیری تیر، جرم زیاد وسیله نقلیه، جرم کم تیر، سختی زیاد سیستم تعلیق وسیله نقلیه و ناهمواری‌ها در طول تیر قرار دارد [۱].

در مدل جرم متحرک با احتساب نیروی ناشی از شتاب عمودی وسیله نقلیه که از تغییر مکان تیر به‌وجود می‌آید، نیروی وارد بر تیر در طول زمان دیگر مقدار ثابتی نداشته و در هر لحظه از زمان مقدار آن متغیر است. معادله دینامیکی حاکم بر تیر در این حالت عبارت است از:

$$EI \frac{\partial^4 w(x,t)}{\partial x^4} + \rho A \frac{\partial^2 w(x,t)}{\partial t^2} = -m \left[g + \frac{d^2 w(x_0(t), t)}{dt^2} \right] \delta(x - x_0(t)) \quad (26)$$

1. Moving mass

با بسط دادن عبارت $\frac{d^2 w(x_0(t), t)}{dt^2}$ به کمک قاعده زنجیره‌ای و با فرض سرعت ثابت

$$\frac{dx_0(t)}{dt} = v \quad \text{خواهیم داشت:}$$

$$\frac{d^2 w(x_0(t), t)}{dt^2} = \left[\frac{\partial^2 w(x, t)}{\partial t^2} \right]_{x=x_0(t)} + 2v \left[\frac{\partial^2 w(x, t)}{\partial x \partial t} \right]_{x=x_0(t)} + v^2 \left[\frac{\partial^2 w(x, t)}{\partial x^2} \right]_{x=x_0(t)} \quad (27)$$

اجزای نیرویی اضافه شده به نیروی اندرکنش تیر و وسیله نقلیه در مدل جرم متحرک به ترتیب عبارتند از:

$$m \left[\frac{\partial^2 w(x, t)}{\partial t^2} \right]_{x=x_0(t)} \quad \text{نیروی اینرسی جرم متحرک که در راستای تغییر شکل تیر به آن وارد می شود.}$$

$$2mv \left[\frac{\partial^2 w(x, t)}{\partial x \partial t} \right]_{x=x_0(t)} \quad \text{نیروی کوریولیس ناشی از آهنگ تغییرات زمانی شیب تیر.}$$

$$mv^2 \left[\frac{\partial^2 w(x, t)}{\partial x^2} \right]_{x=x_0(t)} \quad \text{نیروی گریز از مرکز وارد به جرم متحرک ناشی از انحنای تیر.}$$

به کمک روش بسط توابع ویژه، پاسخ دینامیکی تیر تحت جرم متحرک را تعیین می کنیم. یعنی فرض می کنیم در مود ارتعاشی j -ام بتوان نوشت $w(x, t) = \varphi_j(x) q_j(t)$. با جای گذاری در معادله (۲۶) خواهیم داشت:

$$EI \frac{\partial^4}{\partial x^4} [\sum q_j(t) \varphi_j(x)] + \rho A \frac{\partial^2}{\partial t^2} [\sum q_j(t) \varphi_j(x)] = -m \left[g + \frac{d^2}{dt^2} (\sum q_j(t) \varphi_j(x_0)) \right] \delta(x - x_0) \quad (28)$$

با جای گذاری رابطه (۸) در رابطه مذکور و مشتق گیری خواهیم داشت:

$$\sum \rho A \omega_j^2 q_j(t) \varphi_j(x) + \sum \rho A \ddot{q}_j(t) \varphi_j(x) = -m \left[g + \sum \ddot{q}_j(t) \varphi_j(x_0) + \sum 2v \dot{q}_j(t) \left[\frac{\partial \varphi_j(x)}{\partial x} \right]_{x=x_0} + \sum v^2 q_j(t) \left[\frac{\partial^2 \varphi_j(x)}{\partial x^2} \right]_{x=x_0} \right] \delta(x - x_0) \quad (29)$$

با ضرب طرفین رابطه (۲۹) در $\varphi_i(x)$ و انتگرال‌گیری در طول تیر، با در نظر گرفتن ویژگی متعامد یک‌به‌یک بودن مودها یعنی $\int_L \rho A \varphi_i(x) \varphi_j(x) dx = \delta_{ij}$ داریم:

$$\sum \omega_j^2 \delta_{ij} q_j(t) + \sum \delta_{ij} \ddot{q}_j(t) = -mg \varphi_i(x_0) - \sum m \varphi_i(x_0) \varphi_j(x_0) \ddot{q}_j(t) - \sum 2mv \varphi_i(x_0) \left[\frac{\partial \varphi_j(x)}{\partial x} \right]_{x=x_0} \dot{q}_j(t) - \sum mv^2 \varphi_i(x_0) \left[\frac{\partial^2 \varphi_j(x)}{\partial x^2} \right]_{x=x_0} q_j(t) \quad (30)$$

با تعریف عبارات زیر:

$$\mathbf{M} = [\delta_{ij}]_{n \times n} \quad \mathbf{K} = [\omega_j^2 \delta_{ij}]_{n \times n} \quad \mathbf{F} = [-mg \varphi_i(x_0)]_{n \times 1}$$

$$\mathbf{M}_L = [m \varphi_i(x_0) \varphi_j(x_0)]_{n \times n} \quad \mathbf{C}_L = \left[2mv \varphi_i(x_0) \left(\frac{\partial \varphi_j(x)}{\partial x} \right)_{x=x_0} \right]_{n \times n}$$

$$\mathbf{K}_L = \left[mv^2 \varphi_i(x_0) \left(\frac{\partial^2 \varphi_j(x)}{\partial x^2} \right)_{x=x_0} \right]_{n \times n} \quad \mathbf{T} = [q_j(t)]_{n \times 1} \quad (31)$$

و در نظر گرفتن n مود ارتعاش برای تیر، معادله دینامیکی حاکم بر تیر تحت اثر جرم متحرک بدین شکل درمی‌آید:

$$(\mathbf{M} + \mathbf{M}_L) \ddot{\mathbf{T}} + (\mathbf{C} + \mathbf{C}_L) \dot{\mathbf{T}} + (\mathbf{K} + \mathbf{K}_L) \mathbf{T} = \mathbf{F} \quad (32)$$

از آنجا که تیر بدون میرایی فرض شده است داریم: $\mathbf{C} = [0]_{n \times n}$

در روابط مذکور $\mathbf{M}$ ماتریس جرم تیر، $\mathbf{C}$ ماتریس میرایی و $\mathbf{K}$ ماتریس سختی تیر است. ماتریس‌های $\mathbf{M}_L$ ، $\mathbf{C}_L$ ، $\mathbf{K}_L$ از بسط رابطه نیروی اندرکنش میان تیر و جرم متحرک ناشی می‌شوند و چون به ترتیب در ماتریس‌های $\mathbf{T}$ ، $\dot{\mathbf{T}}$ و $\ddot{\mathbf{T}}$ ضرب می‌شوند به شکل فوق نام‌گذاری شده‌اند تا فرم ماتریسی معادله حرکت به شکل ساده‌ای به دست آید.

در مدل جرم متحرک معادلات ارتعاش تیر در مودهای متوالی درگیر^۱ هستند. به علاوه ماتریس‌های جرم، سختی و میرایی متغیر زمان هستند و نمی‌توان پاسخ دینامیکی تیر را به شکل تحلیلی و صریح بیان کرد. برای حل معادله دیفرانسیل حاکم بر تیر در این حالت باید از

1. coupled

روش‌های عددی^۱ مانند روش شتاب ثابت، روش شتاب خطی، روش نیومارک یا روش‌های دیگر با ثابت فرض کردن ماتریس‌های جرم، سختی و میرایی در بازه‌های زمانی کوچک برای حل دستگاه معادلات استفاده کرد.

مدل‌سازی و نتایج

در این بخش پاسخ دینامیکی تیری با مشخصات معلوم در اثر عبور بار متحرک بررسی شده است. پاسخ دینامیکی تیر با هر دو مدل نیروی متحرک و جرم متحرک، بررسی و اثر جرم و سرعت جرم متحرک بر پاسخ دینامیکی تیر، بررسی شده است. هم‌چنین اهمیت اینرسی جرم متحرک و تعداد مودهای ارتعاشی لازم برای تعیین پاسخ تیر با دقت قابل قبول، در هر دو مدل بررسی می‌شود.

مشخصات مسئله حل شده بدین شرح است:

$$L = 20 \text{ m}, \rho A = 18.8 \frac{\text{t}}{\text{m}}, EI = 1.4 \times 10^7 \text{ kNm}^2$$

برای ساده‌سازی پژوهش‌های پارامتریک، سرعت وسیله نقلیه به شکل ضریبی (α) از سرعت مبنا (u) در نظر گرفته می‌شود که سرعت مبنا به صورت $u = L / T_1$ تعریف می‌شود. T_1 پریود مود اول ارتعاشی تیر و L طول تیر است. هم‌چنین جرم وسیله نقلیه به صورت ضریبی (γ) از جرم کل تیر (ρAL) در محاسبات وارد می‌شود.

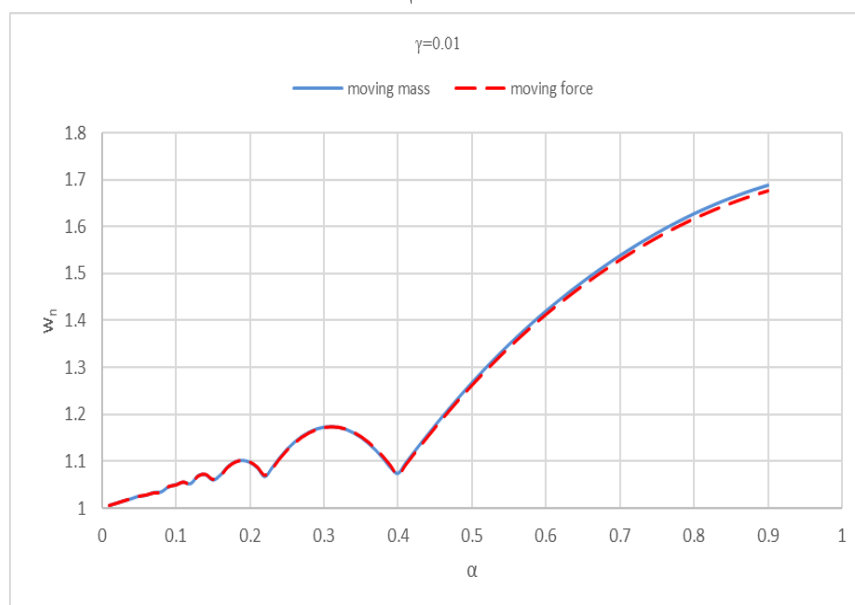
ابتدا فرض می‌شود تیر به‌طور جداگانه تحت اثر جرم متحرک و بار متحرک قرار گرفته باشد و فقط سه مود اول ارتعاش تیر در نظر گرفته می‌شود. در نمودارهای شکل‌های ۳ تا ۶ ضریب بزرگ‌نمایی دینامیکی که نسبت قدرمطلق تغییر مکان حداکثر وسط دهانه تیر در حالت دینامیکی به حالت استاتیکی است، بر حسب مقادیر مختلف سرعت و جرم بار متحرک، بر اساس دو مدل نیروی متحرک و جرم متحرک رسم شده است.

با بررسی نمودارهای ۳ تا ۶ مشاهده می‌شود به‌ازای جرم مشخص بار متحرک با افزایش سرعت، ضریب بزرگ‌نمایی دینامیکی افزایش می‌یابد. در مدل نیروی متحرک از نیروهای اینرسی بار متحرک صرف نظر می‌شود. چنان‌که از شکل ۳ مشاهده می‌شود به‌ازای مقادیر جرم

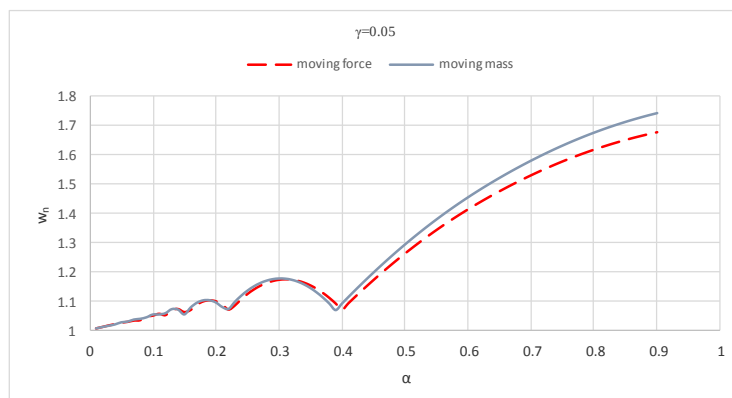
1. Time integration

کم، اختلاف بین ضریب بزرگ‌نمایی دینامیکی حاصل از دو مدل نیروی متحرک و جرم متحرک، چشم‌گیر نیست که دلیل آن کوچک بودن مقادیر نیروی اینرسی جرم متحرک است. اما با افزایش جرم بار متحرک، اختلاف میان ضریب بزرگ‌نمایی حاصل از دو مدل، قابل توجه می‌شود و کاستی مدل نیروی متحرک در محاسبه دقیق ضریب بزرگ‌نمایی دینامیکی به‌ازای مقادیر بالای جرم آشکار می‌شود. هم‌چنین مشاهده می‌گردد ضریب بزرگ‌نمایی حاصل از مدل نیروی متحرک، به‌دلیل صرف‌نظر از نیروهای اینرسی بار متحرک، به تغییرات جرم حساسیت نداشته و فقط تغییر سرعت سبب افزایش تغییر مکان وسط دهانه تیر، در این مدل می‌شود.

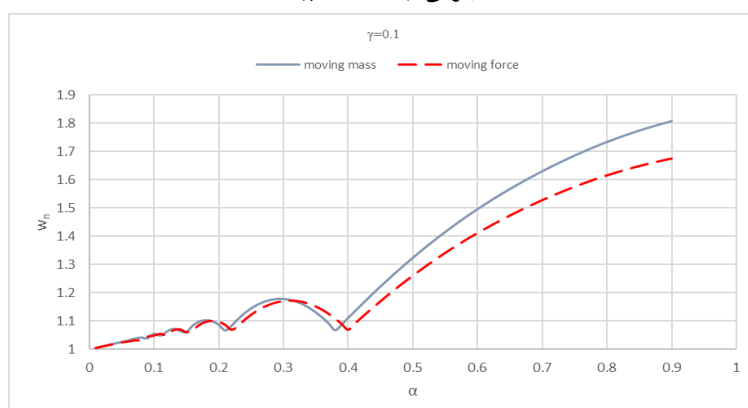
برای بررسی تعداد موده‌های کافی برای به‌دست آوردن پاسخ دینامیکی تیر، تیر با مشخصات مذکور و پارامتر سرعت ($\alpha = 0.45$) به‌ازای مقادیر نسبت جرمی مختلف به‌ترتیب با در نظر گرفتن یک مود ارتعاشی، سه مود ارتعاشی و پنج مود ارتعاشی تحلیل شد. از شکل ۷ مشخص می‌شود با افزایش تعداد مودها از یک به سه مقدار ضریب بزرگ‌نمایی دینامیکی برای مدل نیروی متحرک حدود ۰/۸ درصد و برای مدل جرم متحرک حدود ۱/۱ درصد تغییر می‌کند.



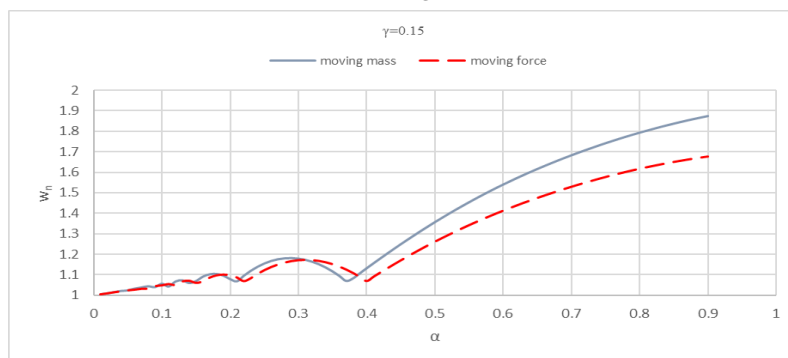
شکل ۳. تغییر شکل نرمال شده تیر (w_n) تحت اثر نیروی متحرک و جرم متحرک به‌ازای نسبت جرمی ($\gamma = 0.01$)



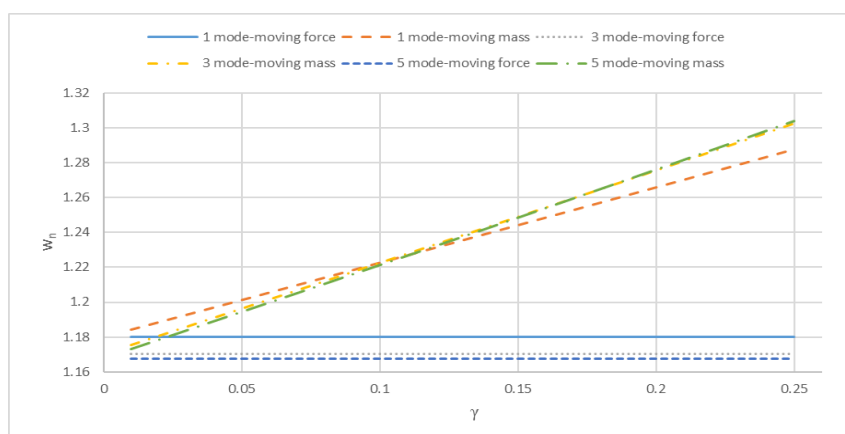
شکل ۴. تغییر شکل نرمال شده تیر (w_n) تحت اثر نیروی متحرک و جرم متحرک به ازای نسبت جرمی ($\gamma = 0.05$)



شکل ۵. تغییر شکل نرمال شده تیر (w_n) تحت اثر نیروی متحرک و جرم متحرک به ازای نسبت جرمی ($\gamma = 0.1$)



شکل ۶. تغییر شکل نرمال شده تیر (w_n) تحت اثر نیروی متحرک و جرم متحرک به ازای نسبت جرمی ($\gamma = 0.15$)



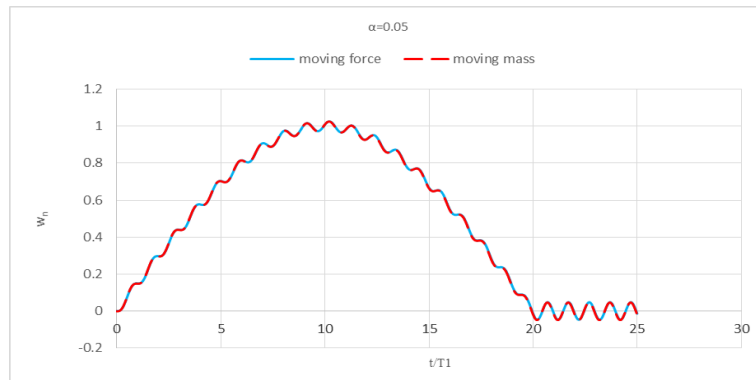
شکل ۷. ضریب بزرگ‌نمایی دینامیکی در برابر نسبت جرمی (γ) به‌ازای در نظر گرفتن یک مود ارتعاشی، سه مود ارتعاشی و پنج مود ارتعاشی برای تیر

با افزایش تعداد مودهای ارتعاشی تیر از سه به پنج، ضریب بزرگ‌نمایی دینامیکی برای مدل نیروی متحرک حدود ۰/۲ درصد و برای مدل جرم متحرک حدود ۰/۱ درصد تغییر می‌کند. بنابراین افزایش تعداد مودها به پنج، تلاش محاسباتی را افزایش داده و تأثیر چندانی بر پاسخ دینامیکی تیر ندارد. به‌کارگیری سه مود ارتعاشی برای یافتن پاسخ دینامیکی تیر، بدون از دست دادن دقت محاسباتی کافی به‌نظر می‌رسد. در نهایت به‌ازای نسبت جرمی $\gamma = 0.1$ تاریخچه زمانی تغییر مکان نرمال شده وسط دهانه تیر (w_n) برای نسبت‌های سرعت $\alpha = 0.05$ ، $\alpha = 0.15$ ، $\alpha = 0.25$ و $\alpha = 0.4$ به‌ترتیب در شکل‌های ۸ تا ۱۱ نمایش داده شده است.

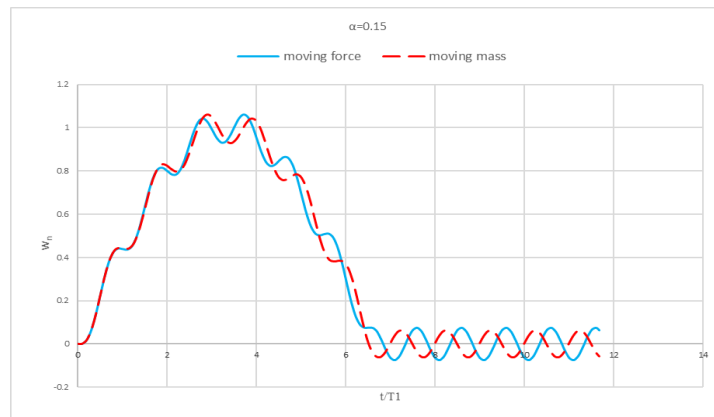
پاسخ دینامیکی تیر از دو بخش تشکیل شده است. بخش اول مربوط به زمانی است که بار متحرک در محدوده تیر قرار دارد ($0 < aut < L$) و در تیر ایجاد ارتعاش واداشته عرضی می‌کند. بخش دوم مربوط به زمانی است که بار متحرک از محدوده تیر خارج شده است و تیر به‌دلیل شرایط اولیه به‌وجود آمده ناشی از عبور بار متحرک پس از خروج از محدوده تیر، با شرایط ارتعاش آزاد نوسان می‌کند. مجدد یادآوری می‌شود که بار متحرک می‌تواند به شکل نیروی متحرک یا جرم متحرک مدل شود. از نمودار شکل ۸ مشخص است به‌ازای سرعت کم

بار متحرک $\alpha = 0.05$ پاسخ دینامیکی تیر به دست آمده از دو مدل نیروی متحرک و جرم متحرک بر یک دیگر منطبق هستند.

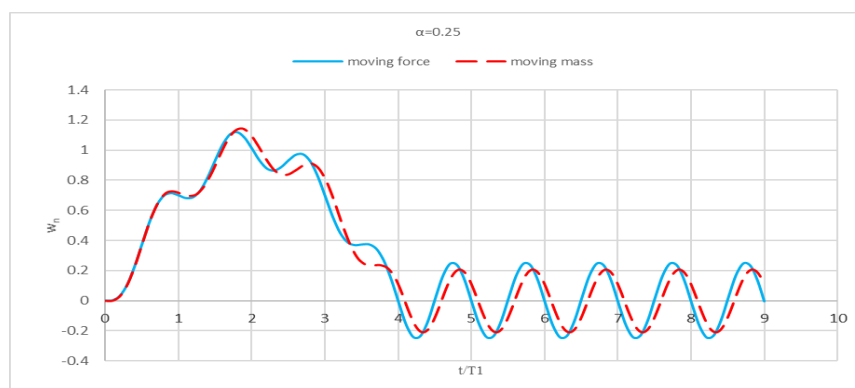
از بررسی نمودار شکل های ۹ تا ۱۱ مشاهده می شود با افزایش جرم بار عبوری (γ) پاسخ دینامیکی تیر افزایش می یابد. هم چنین با افزایش نسبت فوق، اختلاف میان پاسخ دینامیکی به دست آمده از مدل نیروی متحرک با پاسخ دینامیکی به دست آمده از مدل جرم متحرک چشم گیر می شود. هم چنین مشاهده می شود به ازای یک نسبت جرمی مشخص، با افزایش سرعت بار متحرک، پاسخ دینامیکی تیر افزایش می یابد.



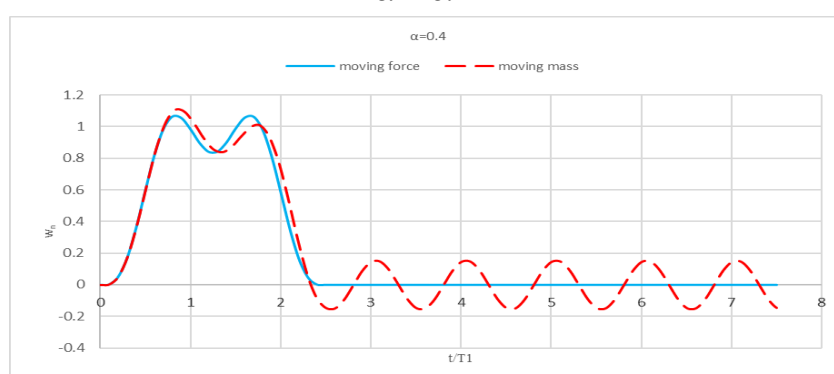
شکل ۸. تاریخچه تغییر مکان دینامیکی وسط دهانه به تغییر مکان استاتیکی نظیر به ازای پارامتر سرعت $\alpha = 0.05$



شکل ۹. تاریخچه تغییر مکان دینامیکی وسط دهانه به تغییر مکان استاتیکی نظیر به ازای پارامتر سرعت $\alpha = 0.15$



شکل ۱۰. تاریخچه تغییر مکان وسط دهانه به تغییر مکان استاتیکی نظیر به ازای پارامتر سرعت $\alpha = 0.2$



شکل ۱۱. تاریخچه تغییر مکان دینامیکی وسط دهانه به تغییر مکان استاتیکی نظیر به ازای پارامتر سرعت $\alpha = 0.4$

نتیجه‌گیری

در این مقاله مسئله دینامیکی بار متحرک بررسی شده است. در مدل کردن بار متحرک روی کردهای متفاوتی وجود دارد، می‌توان بار متحرک را به شکل نیرویی ثابت متحرک یا جرم متحرک در نظر گرفت. در مدل نیروی متحرک از اثرات نیروی اینرسی بار متحرک صرف نظر می‌شود، اما در مدل جرم متحرک این نیروها در معادلات دینامیکی حاکم وارد می‌شوند. برخی از عواملی که بر اندازه این نیروی اینرسی تأثیرگذار هستند عبارتند از سرعت زیاد وسیله نقلیه، انعطاف‌پذیری عرشه پل، جرم زیاد وسیله نقلیه، جرم کم عرشه پل، سختی زیاد سیستم تعلیق

وسیله نقلیه و ناهمواری زیاد در سطح مسیر. در مدل نیروی متحرک به دلیل درگیر نبودن معادلات دینامیکی حاکم می توان پاسخ دینامیکی تیر را به صورت تحلیلی محاسبه کرد، اما در مدل جرم متحرک معادلات حاکم با یکدیگر درگیر است و باید از روش های عددی برای حل معادلات حاکم و یافتن پاسخ دینامیکی تیر استفاده کرد.

در این مقاله با به کارگیری دو مدل نیروی متحرک و جرم متحرک پاسخ دینامیکی یک تیر دارای تکیه گاه های ساده تحت اثر بار متحرک به ازای مقادیر مختلف سرعت و جرم وسیله نقلیه محاسبه شد. در مدل نیروی متحرک با توجه به صرف نظر کردن از نیروهای اینرسی وسیله نقلیه تأثیر افزایش جرم وسیله بر پاسخ دینامیکی تیر چندان چشم گیر نیست اما افزایش سرعت وسیله سبب افزایش جابه جایی تیر می شود. در مدل جرم متحرک در سرعت های کم وسیله نقلیه تأثیر افزایش جرم وسیله بر پاسخ دینامیکی تیر چندان زیاد نیست اما در سرعت های زیاد، افزایش جرم وسیله پاسخ تیر را به شکل چشم گیری افزایش می دهد که دلیل آن متأثر بودن مقدار نیروهای اندرکنشی تیر و وسیله نقلیه از جرم و سرعت است.

منابع

1. Olsson M., "On the fundamental moving load problem", Journal of Sound and Vibration, Vol. 145 (1991) 299-307.
2. Yang Y.B., Yau J.D., Wu Y.S., "Vehicle-Bridge Interaction Dynamics", World Scientific Publishing Co. Pte. Ltd (2004).
3. Frýba L., Yau J.D., "Suspended bridges subjected to moving load and support motions due to earthquake", Journal of Sound and Vibration, Vol. 319, No. 1-2 (2009) 218-227.
4. Zarfam R., Khaloo A.R., Nikkhoo A., "On the response spectrum of Euler-Bernoulli beam with a moving mass and horizontal support

- excitation ", Journal of Mechanics Research Communication, Vol. 47 (2012) 77-83.
5. Frýba L., "Impacts of two-axle system traversing a beam", International Journal of Solids and Structures, Vol. 2 (1968) 1107-1123.
 6. Lee U., "Separation Between the flexible structures and the moving mass sliding on it", Journal of Sound and Vibration, Vol. 209, No. 5 (1998) 867-877.
 7. Vaseghi Amiri, J., Nikkhoo A., Davoodi M.R., Ebrahimzadeh Hassanabadi M., "Vibration analysis of a Mindlin elastic plate under a moving mass excitation by eigenfunction expansion method", Thin-Walled Structures, Vol. 62 (2013) 53-64.
 8. Nikkhoo A., Farazandeh A., Ebrahimzadeh Hassanabadi M., "On the computation of moving mass/beam interaction utilizing a semi-analytical method", Journal of the Brazilian Society of Mechanical Sciences and Engineering, DOI: 10.1007/s40430-014-0277-1 (2014).
 9. Nikkhoo A., Ebrahimzadeh Hassanabadi M., Eftekhari Azam S., Vaseghi Amiri J., "Vibration of a thin rectangular plate subjected to series of moving inertial loads", Mechanics Research Communications, Vol. 55 (2014) 105-113.
 10. Yavari A., Nouri M., Mofid M., "Discrete element analysis of dynamic response of Timoshenko beams under moving mass", Journal of Advances in Engineering Software, Vol. 33 (2002) 143-153.

11. Nikkhoo A., Farazandeh A., Ebrahimzadeh Hassanabadi M., Mariani S., "Simplified modeling of beam vibrations induced by a moving mass by regression analysis", *Acta Mechanica*, Vol. 226, No. 7 (2015) 2147-2157.
12. Pesterev A.V., Bergman L.A., "Response of elastic continuum carrying moving linear oscillator", *ASCE Journal of Engineering Mechanics*, Vol. 123 (1997) 878-884.
13. Muscolino G., Palmeri A., Sofi A., "Absolute versus relative formulations of the moving oscillator", *International Journal of Solids and Structures*, Vol. 46 (2009) 1085-1094.
14. Humar J.L., Kashif A.F., "Dynamic response analysis of slab-type bridges", *Journal of Structural Engineering*, Vol. 121 (1995) 48-62.
15. Yang B., Tan C.A., Bergman L.A., "Direct numerical procedure for solution of moving oscillator problem", *ASCE Journal of Engineering Mechanics*, Vol. 126 (2000) 462-469.
16. Marchesiello S., Fasana A., Garibaldi L., Piombo B.A.D., "Dynamics of multi-span continuous straight bridges subject to multi-degrees of freedom moving vehicle excitation", *Journal of Sound and Vibration*, Vol. 224 (1999) 541-561.
17. Cheung Y.K., Au F.T.K., Zheng D.Y., Cheng Y.S., "Vibration of multi-span non-uniform bridges under moving vehicles and trains using modified beam vibration functions", *Journal of Sound and Vibration*, Vol. 228 (1999) 611-628.