



شرکت آزمون ساز مبنا

طراحی و ساخت لوازم آزمایشگاهی  
مکانیک خاک و مقاومت مصالح

## دستگاه آزمایش میز لرزان سه درجه آزادی

مدل تمام اتوماتیک: HT 220

تابستان ۹۶

## فهرست

- ۱- مقدمه ----- ۳
- ۲- هدف ----- ۴
- ۳- شرح دستگاه و لوازم موردنیاز ----- ۴
- ۴- محاسبات و گزارش ----- ۸

## دستگاه آزمایش میز لرزان سه درجه آزادی

### مدل تمام اتوماتیک: HT 220

#### استاندارد:

#### ۱- مقدمه

اصطلاح میز زلزله در مراکز تحقیقاتی مرتبط با زلزله و سازه، به میزهایی گفته می شود که امکان بنا کردن یک ساختمان در مقیاس واقعی بر روی میز زلزله وجود داشته و در زیر صفحه اصلی میز زلزله جک های هیدرولیکی قرار دارد که لرزش هایی مشابه لرزشهای زمین، به میز و ساختمان واقع بر روی آن وارد می کنند. این میزها امکان مشاهده رفتار دینامیکی سازه را برای محققین فراهم می کنند. مهم این است که تکانهای میز زلزله به نحوی باشد که حرکات زمین را در طول یک زلزله واقعی مشابه سازی کند.

کشور در معرض خطر بالایی از لحاظ زلزله قرار دارد که مرتب در طول سال چندین بار تحت امواج لرزه ای متاثر شده و بنا به شدت و فاصله از کانون زلزله و گسلهای موجود، می تواند باعث خرابی ها و زیان های گسترده ای می شود.

میز لرزه ساخت به صورت یک یا چند محوره با توجه به نیاز شما طراحی و ساخته می شود.

طراحی و ساخت این محصولی مطابق با استاندارد روز دنیا همانند نمونه های شرکت های مطرح دنیا

انجام شده است و بر پایه اکچوریتهورهای دینامیکی fatigue Actuator بوده که قابلیت دستگاه را بسیار بالا می برد.

میز لرزه با استفاده از اکچوریتهورهای دینامیکی و شیر های سرد و حداقل اصطکاک و سیستم کنترلی

پیشرفته تمامی نیازهای شما را برای آزمایش فراهم نموده و اطلاعات مورد نیاز با پاسخ فرکانس بالا را تست و در اختیار اپراتور قرار می دهد.

این دستگاه قابلیت دریافت اطلاعات زلزله های واقعی و اعمال آن بر نمونه آزمایشگاهی را دارا می باشد. فرکانس کاری جک های دینامیکی بر اساس سرعت حرکت خطی، میزان جابجایی و ظرفیت جک تا فرکانس ۴۰ هرتز می باشد.

میز لرزه ساخت آزمون ساز مبنا مجهز به نرم افزار قدرتمند LabVIEW بوده و قابلیت قوی سیکل های مختلف بر اساس نیرو کنترل، جابجایی کنترل و همچنین سیکل هایی با موج مربعی، سینوسی، مثلثی، دندانان ای را دارا می باشد.

## ۲- هدف

کاربرد این دستگاه شبیه ساز زلزله بر روی یک سازه آزمایشی به وسیله اعمال تنش هایی است که از یک تا سه محور بر روی سازه اعمال و رفتار سازه ناشی از این لرزه ها ثبت و تحلیل می گردد.

## ۳- شرح دستگاه و لوازم موردنیاز

### قابلیت های دستگاه میز لرزان ساخت :

حرکت در ۱ تا ۳ درجه آزادی با حداقل اصطکاک

دارای سوراخ های تعبیه شده روی صفحه برای ثابت کردن نمونه آزمایش

مجهز به یونیت هیدرولیک و شیر سرو شرکت MOOG جهت کنترل دقیق و سریع حرکت میز دارای

نرم افزار قدرتمند کنترلی با تکنولوژی DSP و پاسخ فرکانس بالا

استفاده از دقیق ترین ابزار سخت افزاری برای اعمال دقیق و کنترل دقیق حرکت میز لرزه در جهت-

های مورد نظر

مجهز به سیستم Cooling نصب شده روی Power pack جهت کنترل دما در تست های طولانی

مدت جهت ایجاد شرایط مطلوب

دارای نرم افزار کنترلی قدرتمند LabVIEW جهت کنترل و اعمال بارهای پریودیک با دامنه و فرکانس مشخص و شکل موجهای سینوسی، مربعی، مثلثی و ثبت نتایجج به صورت Real time و ارتباط با رایانه از درگاه (Ethernet) Lan

قابلیت نصب پارامترهای کنترل PID در هر سه حالت کنترل نیرو، مکان و کرنش

### تنظیمات نمونه:

وارد کردن ابعاد سازه (قطر برای مقاطع گرد- ضخامت یا وزن- طول یا سطح مقطع) و تنظیمات نمودار

جهت نمونه برداری

شرایط محیطی :

رطوبت: ۵ الی ۶۰ درجه

دما: تا ۵۰ درجه سانتی گراد

### مشخصات کلی دستگاه:

تعداد درجات آزادی	سه محوره
نوع موج اعمالی	سینوسی-مثلثی- دندانه‌ای - مربعی
حداکثر فرکانس بارگذاری	20 Hz
حداکثر وزن سربار	10 Ton
ابعاد میز	x1500mm ۱۸۰۰
دامنه حرکتی در محور X	-/+ 100mm
دامنه حرکتی در محور Y	-/+ 50mm
حداکثر شتاب	2.5 g
حداکثر سرعت	0.2 m/s

اعمال بار محور اول توسط جک هیدرولیکی در راستای X, اعمال بار محور دوم (Y) توسط دو عدد جک

هیدرولیکی با فرکانس ۲۰ هرتز

اعمال بار پیچشی دینامیکی

مجهز به یونیت هیدرولیک و شیر سرو جهت کنترل دقیق و سریع حرکت میز

استفاده از دقیق ترین ابزار سخت افزاری برای اعمال دقیق و کنترل دقیق حرکت میز لرزه در جهت های

مورد نظر

مجهز به سیستم Cooling نصب شده روی Power pack

جهت کنترل دما در تست های طولانی مدت جهت ایجاد شرایط مطلوب

دارای نرم افزار قدرتمند کنترلی با تکنولوژی DSP و پاسخ فرکانس بالا

محیط کاربری LabVIEW جهت کنترل و اعمال بارهای پرپودیک با دامنه و فرکانس مشخص و شکل

موجهای سینوسی، مربعی، مثلثی و ثبت نتایج به صورت Real time و ارتباط با رایانه از

درگاه Ethernet (Lan)

قابلیت نصب پارامترهای کنترل PID کنترل حلقه سیستم Close loop در هر سه حالت کنترل

نیرو، مکان و کرنش

**مشخصات حسگرها:**

ظرفیت لودسل دینامیکی کششی، فشاری برای محور X	50 kN
ظرفیت لودسل دینامیکی کششی، فشاری برای محور Y	25 kN
دقت اندازه گیری نیرو	10 N
دقت شتاب سنج	0.01 g
دقت سرعت سنج	0.01 m/s
حسگر جابه جایی	0.01 mm دقت با 100 mm

قابلیت نصب سنسورهای مختلف جابجایی، شتاب به میز لرزه جهت گرفتن گزارش آزمایش

### مشخصات کنترل پنل:

دارای پمپ برقی هیدرولیکی به همراه شیرهای هیدرولیکی و سیستم خنک کننده اکوملاتور، شیر

سرو هیدرولیک

استفاده از سیستم حفاظتی: قطع فاز، اضافه ولتاژ، اضافه بار، اتصال کوتاه، سیم حفاظت وابسته به دما و

فشار روغن در قسمت پاورپک

### مشخصات لوازم کمکی:

کامپیوتر به همراه مانیتور و متعلقات مربوطه

کیت ابزار و آچارهای لازم

### مشخصات دیتالاگر و سیستم الکترونیکی کنترل:

نمایشگر لمسی ۷ اینچی که تمامی سنسورها و مقادیر آزمایش قابل رویت و تمامی مراحل آزمایش قابل

کنترل هستند.

دیتالاگر ۱۶ کاناله جهت برداشت داده های آزمایش

فرکانس ثبت اطلاعات: تا ۱۰۰ نقطه بر ثانیه

امکان کالیبراسیون نرم افزاری نیرو و جابه جایی به همراه گواهینامه های اداره همکار استاندارد

امکان ارسال داده با نرم افزار شرکت آزمون به کامپیوتر در محیط اکسل

تعیین فرکانس تشدید و پریرود اساسی

انتقال داده های زلزله به دستگاه جهت شبیه سازی زلزله

### مشخصات نرم افزار کنترل آزمایش:

اتصال به رایانه از طریق درگاه (Ethernet) Lan

نمایش فشارها با دقت یک کیلوپاسکال

ترسیم نمودارهای مربوط به آزمایش و ترسیم نمودار میرائی در محیط اکسل

نمایش شتاب، سرعت و جابجایی به صورت آنلاین

نمودارهای لحظه‌ای سیکل های نیرو- جابجایی-تنش و کرنش

رسم همزمان نمودار سیکل های تعریف شده به صورت آنلاین

نمایش شتاب، سرعت و جابجایی به صورت آنلاین

نمودارهای لحظه ای سیکل های نیرو- جابجایی-تنش و کرنش

رسم همزمان نمودار سیکل های تعریف شده (Set point) و نمودار واقعی جهت مشاهده پاسخ نمونه

آزمایش شده

ذخیره سازی و چاپ نتایج در محیط excel

نمایش مشخصات و شکل موج‌های اعمالی به نمونه و زمان و تعداد سیکل‌های اعمال شده

#### ۴- محاسبات و گزارش

ترسیم نمودارهای مربوطه به کرنش های ناشی از ارتعاش و تنش برشی مربوطه معادل آن برای شتابهای

مختلف و محاسبه پارامترهای CAV و PGA و  $I_{HM}$

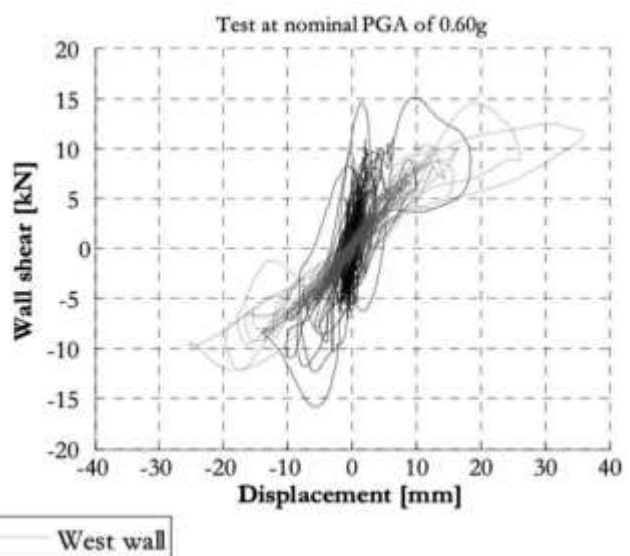
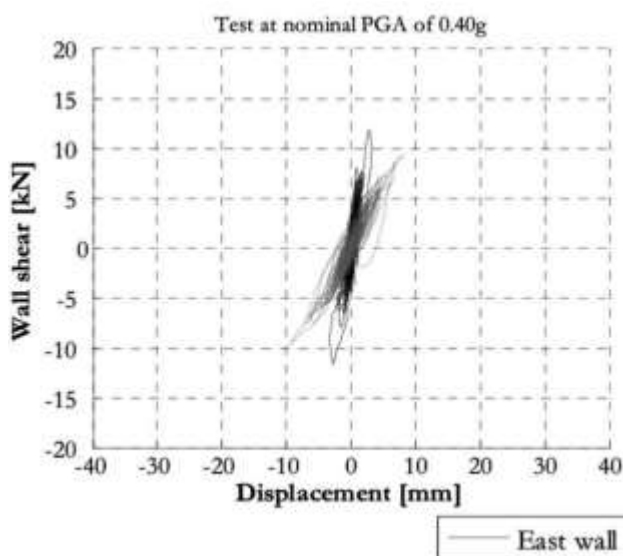
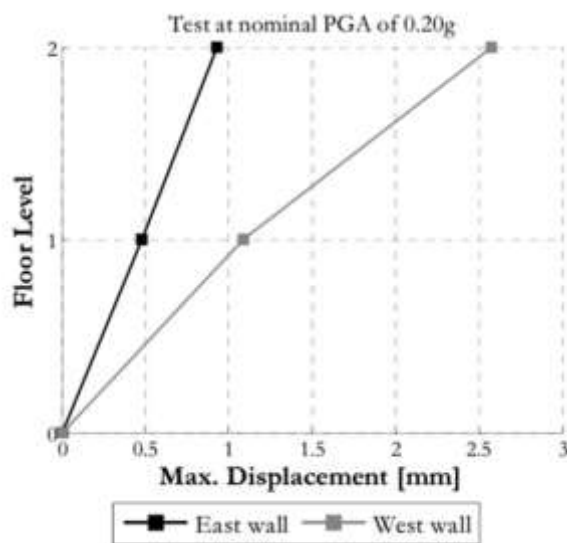
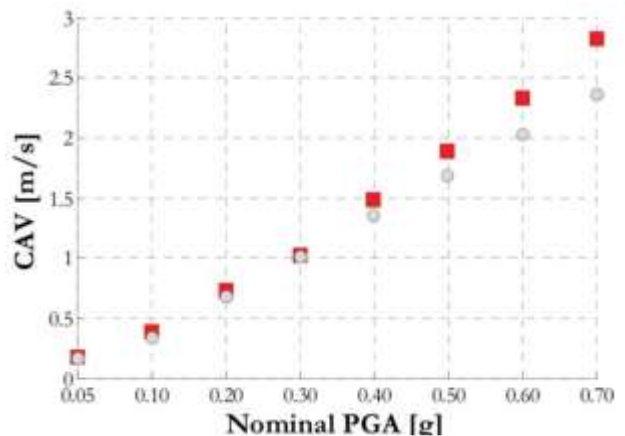
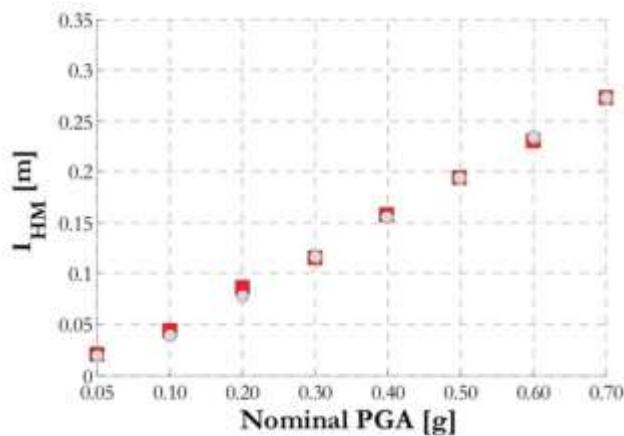
$$I_{HM} = \int_{0.1}^{0.5} PSV(T) dt$$

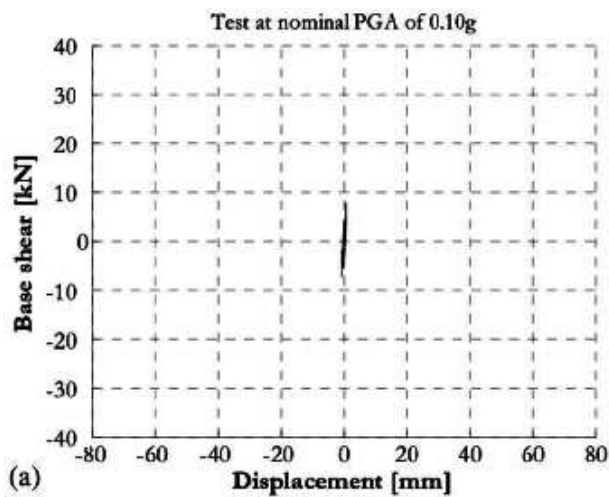
PSV= Pseudo-velocity response spectrum

CAV= Cumulative absolute velocity

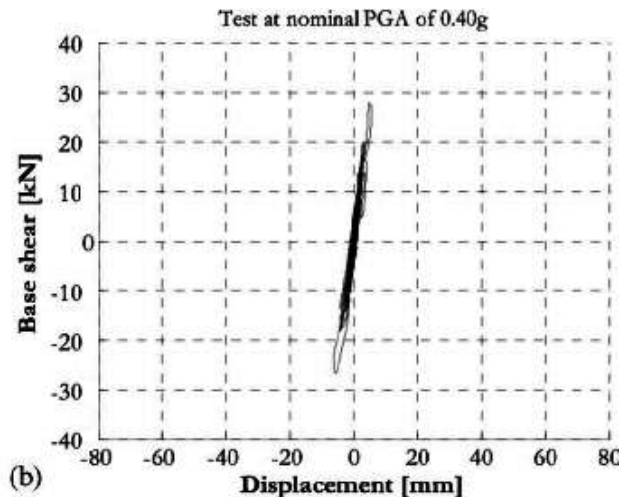
PGA= Peak ground acceleration



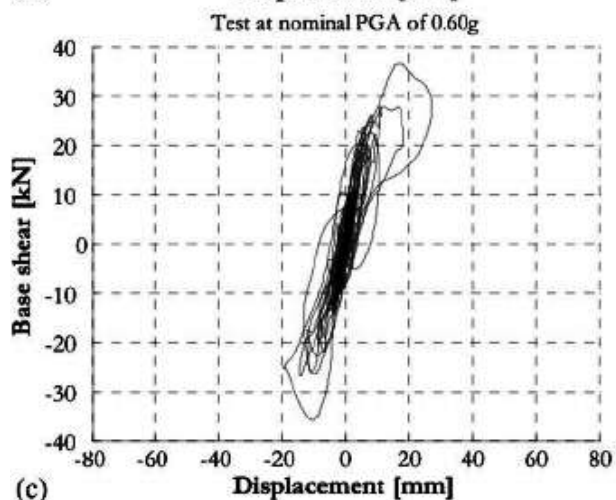




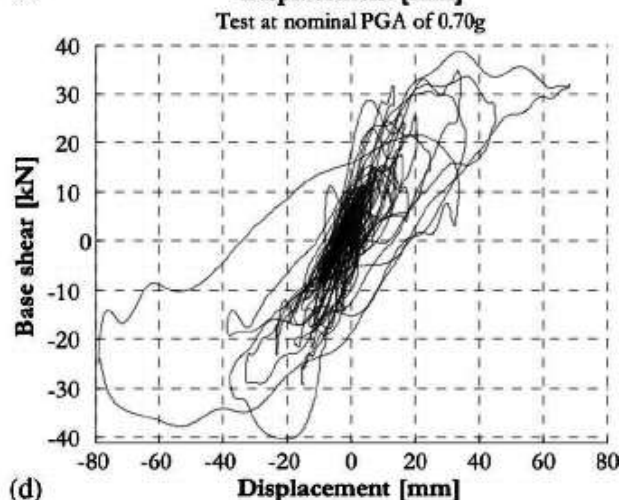
(a)



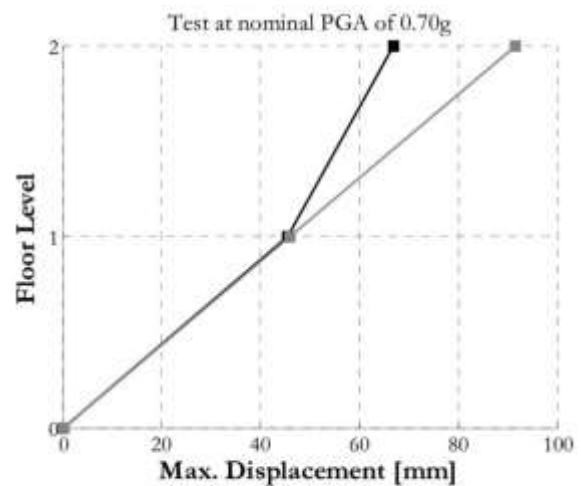
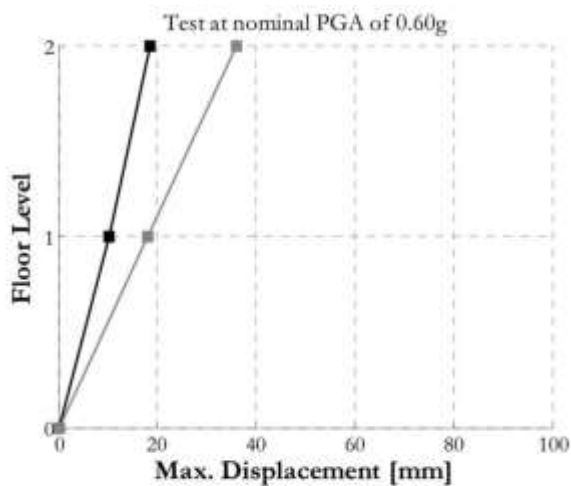
(b)



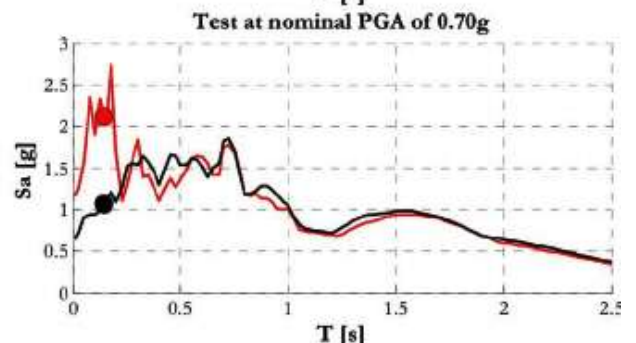
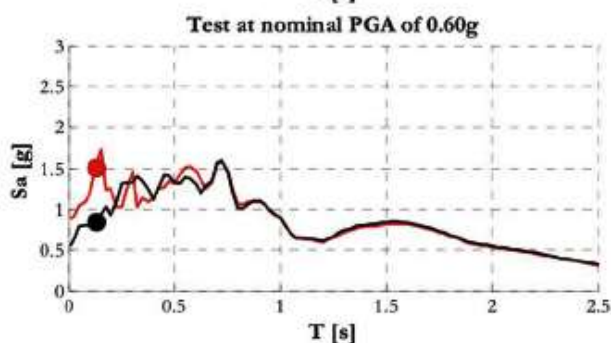
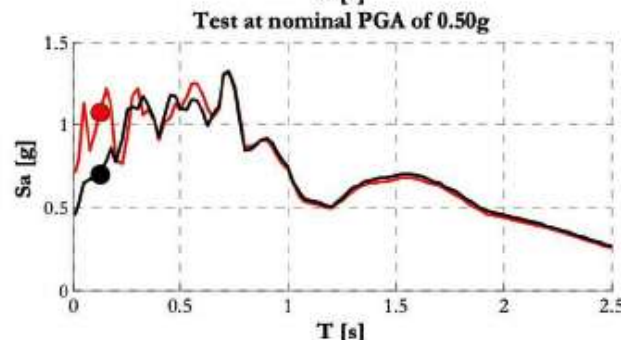
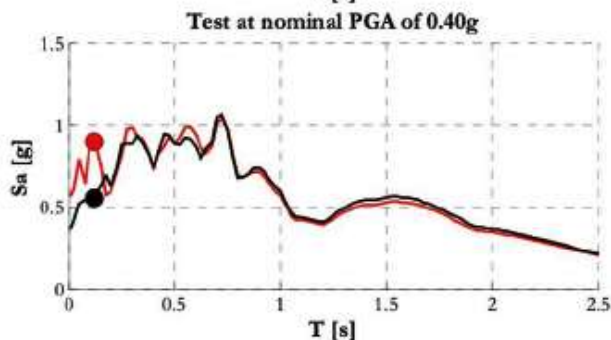
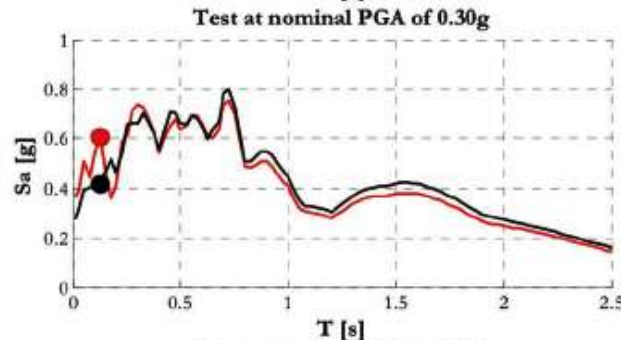
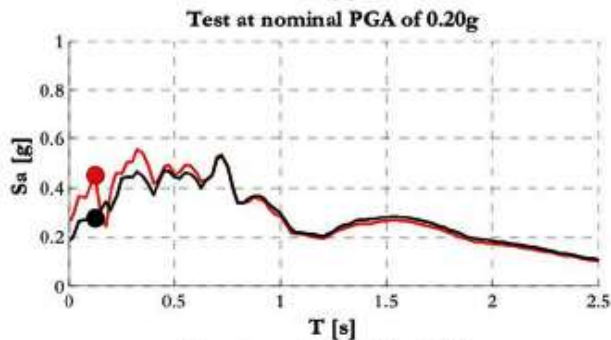
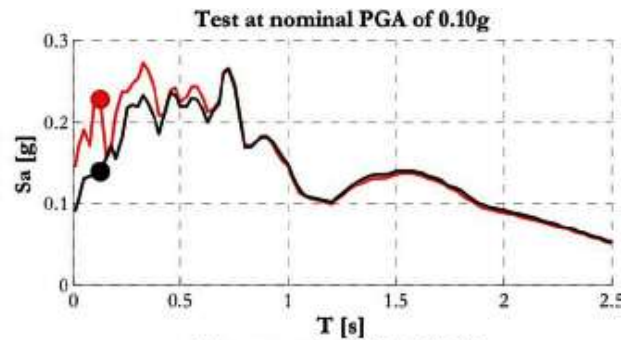
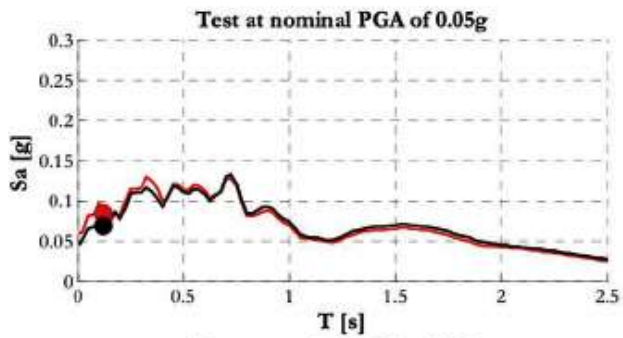
(c)



(d)



—■— East wall —■— West wall



— Table motion — Reference Signal