

## 算例 6-005

### 连接单元 – 谐波荷载下的阻尼单元

#### 问题描述

本例是一个由单自由度弹簧-质量-阻尼系统，承受谐波荷载。谐波荷载的频率设定为弹簧-质量-阻尼系统的频率。假定阻尼器提供 5%的临界阻尼。将不同的任意时刻的弹簧-质量-阻尼系统位移以及系统的稳态变形与手算的结果进行了比较，手算采用了 Chopra 1995 一书的公式。

SAP2000 的模型由一个单个节点和两个连接单元构成，节点编号为 1。一个连接单元是线性弹簧单元，另一个是阻尼单元。

在 XZ 平面内建立模型，分析中只有  $U_z$  自由度是活动的。连接单元模拟为节点 1 的单节点连接单元。这意味着连接单元的一端接地，一端与节点 1 相连。将连接单元定位为其局部 1 轴与 Z 轴正向平行。这是单节点连接单元的默认方向。只定义了连接单元的  $U_1$  自由度。连接单元的刚度为 100k/in。对于线性分析，阻尼单元的刚度为零，对于非线性分析，刚度为 10000k/in，阻尼系数  $c$  为 1 kip-sec/in。阻尼指数设置为 1，意味着阻尼的力-速度特性为线性的。阻尼的这些属性的推导将在本例的后面部分进行推导。

对节点 1 指定了  $U_z$  方向 1 kip-sec<sup>2</sup>/in 的平动质量。也在  $U_z$  方向指定了 10kip 的点荷载。

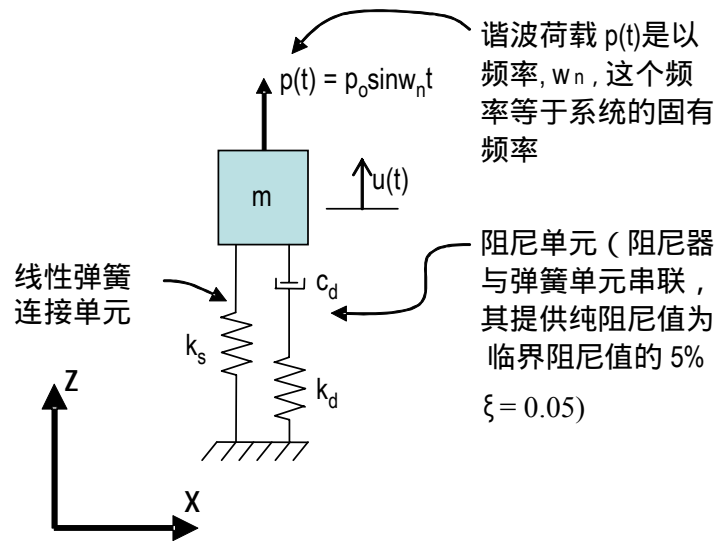
为了获得所需的阻尼单元非线性特性，必须进行非线性时程分析。对于本例，采用了名为 NLMHIST1 的模态时程分析工况和名为 NLDHIST1 的直接积分时程分析工况。为进行分析，定义了一个按照正弦函数变化的 10kip 的点荷载。

NLMHIST1 和 NLDHIST1 分析工况都采用 0.01 秒的步长，共 2550 步，生成 25.5 秒的结果，这是在 40 个加载循环中产生的。为 41 个荷载循环定义了正弦函数。

#### 几何特性、属性和荷载

# Software Verification

PROGRAM NAME: SAP2000  
REVISION NO.: 1



线性连接属性 (U1 DOF) \_\_\_\_\_

线性  $k_s = 100 \text{ k/in}$

阻尼器属性 (U1 DOF) \_\_\_\_\_

线性  $k_d = 0 \text{ k/in}$

线性  $c_d = 0 \text{ k-sec/in}$

非线性  $k_d = 10,000 \text{ k/in}$

非线性  $c_d = 1 \text{ k-sec/in}$

节点质量 \_\_\_\_\_

$m = 1 \text{ k-sec}^2/\text{in}$

荷载 \_\_\_\_\_

$p_o = 10 \text{ k}$

$w_n = 10 \text{ radians/sec}$

激活自由度 \_\_\_\_\_

$U_z \text{ only}$

## 阻尼单元特性的推导

系统的自振频率  $\omega_n$  为:

$$\omega_n = \sqrt{\frac{k_s}{m}} = \sqrt{\frac{100}{1}} = 10 \text{ radians/sec}$$

阻尼的阻尼系数  $c_d$  为:

$$c_d = 2\zeta\omega_n m = 2 * 0.05 * 10 * 1 = 1 \text{ kip-sec/in}$$

如果需要阻尼单元的纯阻尼特性，如本例所描述的，可以将弹簧刚度  $k_d$  设置为足够大，以使弹簧效应可以被忽略。弹簧刚度应该足够大，以使弹簧阻尼器单元的特征时间（由  $\tau = c_d/k_d$  确定）大约比  $1/\omega_n$  小二到三个数量级。应当注意不能使  $k_d$  过大，因为会导致数值敏感。

对于本例，弹簧刚度（由  $\tau$  确定）最初比  $1/\omega_n$  小三个数量级。因此  $\tau$  可以表示为：

$$\tau = \frac{c_d}{k_d} = \frac{1/\omega_n}{1,000}$$

求解得到  $k_d$ ：

$$k_d = 1,000\omega_n c_d = 1,000 * 10 * 1 = 10,000 \text{ k/in}$$

## 所测试的 SAP2000 技术要点：

- 阻尼连接单元
- 线性连接单元
- 非线性模态时程分析
- 非线性直接积分时程分析
- 节点力荷载

## 节点比较

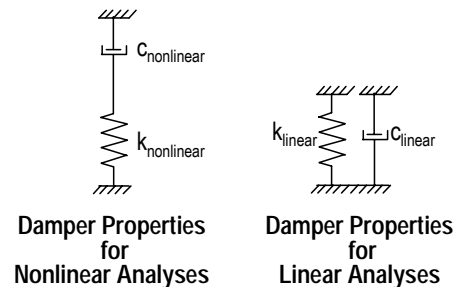
采用 Chopra 1995 一书第 70 页公式 3.2.6 得到了独立结果。

## 模型 A 的结果

输出参数	分析工况	SAP2000	独立结果	差值百分比
U <sub>z</sub> (节点 1) 位移 at t = 0.50 sec in	NLMHIST1	-0.10488	-0.10488	0%
	NLDHIST1	-0.10483		-0.05%
U <sub>z</sub> (节点 1) 位移 at t = 5.00 sec in	NLMHIST1	-0.88875	-0.88858	+0.02%
	NLDHIST1	-0.88834		-0.03%
U <sub>z</sub> (节点 1) 位移 at t = 11.00 sec in	NLMHIST1	0.99453	0.99497	-0.04%
	NLDHIST1	0.99454		-0.04%
稳态变形 in	NLMHIST1	0.99971	1.00000	-0.03%
	NLDHIST1	0.99964		-0.04%

模型 B 是用来证明采用稳态分析工况可以得到稳态结果。因为稳态分析过程是一个线性过程，而阻尼单元对于线性和非线性分析的表现是不同的，因此模型 A 和 B 中的阻尼单元特性不同。

右图是非线性分析和线性分析用到的阻尼单元特性。对于非线性分析，阻尼单元与弹簧单元串联，采用指定的非线性弹簧刚度和阻尼系数。与之形成对比的是，在线性分析中，阻尼与弹簧并联，采用指定的线性弹簧刚度和阻尼系数。这种差别在大多数连接单元中会出现。



模型 B 只采用了阻尼连接单元，没有采用线性连接单元。阻尼的线性弹簧刚度设为 100k/in，阻尼系数设为 1 k-sec/in。在稳态分析工况中没有定义滞回阻尼。如果在稳态工况中定义了滞回阻尼，将用该阻尼取代为阻尼单元指定的阻尼。

下表列出了从模型 B 中得到的结果。结果之间吻合的很好。

PROGRAM NAME: SAP2000  
REVISION NO.: 1

## 模型 B 的结果

输出参数	分析工况	SAP2000	独立结果	差值百分比
频率 = 1.5915 sec 时的稳态变形 in	SS1	1.00000	1.00000	0%

计算模型文件: Example 6-005a, Example 6-005b

## 结论

与独立结果比较，SAP2000 的结果可以接受。

## 手算过程

Reference: Chopra 1995  
Sections 3.2.1 through 3.2.2  
pages 68 through 72  
In particular,  
Equation 3.2.6 on page 70

$$U(t) = \frac{P_0}{K} \frac{1}{2\epsilon} \left[ e^{-\epsilon \omega_n t} \left( \cos \omega_d t + \frac{\epsilon}{\sqrt{1-\epsilon^2}} \sin \omega_d t \right) - \cos \omega_n t \right]$$

where,

$\epsilon$  = damping ratio

$$\omega_d = \omega_n \sqrt{1-\epsilon^2}$$

As indicated on page 68 of Chopra 1995  
the steady state solution is given by  
the last term of the equation above

$$U(t)_{\text{steady state}} = -\frac{P_0}{K} \frac{1}{2\epsilon} \cos \omega_n t$$

and the maximum value of the steady state  
solution occur when  $\cos \omega_n t = -1$

$$U(t)_{\text{steady state max}} = \frac{P_0}{K} \frac{1}{2\epsilon}$$

## Maximum Steady State Solution

$$U = \frac{P_0}{K} \frac{1}{2\varepsilon} = \frac{10}{100} \times \frac{1}{2 \times 0.05}$$

$$\underline{\underline{U = 1 \text{ inch}}}$$

## Solutions at a specified time

$$\frac{P_0}{K} \frac{1}{2\varepsilon} = \frac{10}{100} \times \frac{1}{2 \times 0.05} = 1 \text{ inch}$$

$$\omega_0 = \omega_n \sqrt{1 - \varepsilon^2} = 10 \sqrt{1 - 0.05^2} = 9.9874922 \frac{\text{rad}}{\text{sec}}$$

$$\varepsilon \omega_n = 0.05 \times 10 = 0.5 \text{ rad/sec}$$

$$\frac{\varepsilon}{\sqrt{1 - \varepsilon^2}} = \frac{0.05}{\sqrt{1 - 0.05^2}} = 0.0500626$$

Thus

$$u(t) = e^{-0.5t} \left[ \cos(9.9874922t) + 0.500626 \sin(9.9874922t) \right] - \cos(10t)$$

At t = 0.50 sec

$$u(0.50) = e^{-0.25} [\cos(4.9937461) + 0.0500626 \sin(4.9937461)] - \cos(5)$$

$$\underline{\underline{u(0.50) = -0.10488 \text{ in}}}$$

At t = 5.00 sec

$$u(5.00) = e^{-2.5} [\cos(49.937461) + 0.0500626 \sin(49.937461)] - \cos(50)$$

$$\underline{\underline{u(5.00) = -0.88858 \text{ in}}}$$

At t = 11.00 sec

$$u(11.00) = e^{-5.5} [\cos(109.8624142) + 0.0500626 \sin(109.8624142)] - \cos(110)$$

$$\underline{\underline{u(11.00) = 0.99497 \text{ in}}}$$