

طراحی مستقیم براساس تغییر مکان با لحاظ کردن تأثیر اندرکنش خاک و سازه

فرهاد بهنام فر^{*} (دانشیار)

دانشکده‌ی هنری عمران، دانشگاه صنعتی اصفهان

هریم عیدینی نژاد (کارشناس ارشد)
دندشهشگاه نژلهشناس و مهندس نژله

سید مهدی طاهریان قهفرخی (کارشناس ارشد)

مهمه‌نامه عمارت شریف، (تایلند ۱۳۹۴) دروی ۲ - ۱۳۴۴-۱۳۷۱، شماره ۱/۱، ص. ۷۳-۷۴، (یادداشت فتنی).

در این نوشتار روشی برای طراحی مستقیم براساس تغییر مکان با لحظه کردن انواع اندکش خاک و سازه ارائه شده است. روش پیشنهادی شامل ۲ مرحله است: در مرحله ای اول با فرض صلب بودن تکیه گاه سازه هی برش پایه با استفاده از طیف تغییر مکان، تغییر شکل های موردنظر برای طراحی در سطح عملکرد مربوط، و سیستم یک درجه آزاد معادل محاسبه شده است. در مرحله ای دوم، تغییر مکان های نسبی اضافی ناشی از دوران بی به تغییر مکان های محاسبه شده در مرحله ای اول اضافه شده و برش پایه طراحی اصلاح شده با احتساب اندکش سازه و خاک به دست آمده است. در این روش تغییر مکان های طراحی براساس نیازهای طرح و سطوح عملکرد مورد انتظار از سازه قابل انتخاب اند و کنترل خسارت به صورت مستقیم انجام می شود. برای ایجاد درک بهتر، مرحل کامل روش با ارائه مثال های تشرییح و نتایج طراحی با روش آذین نامه بی مرسم مقایسه شده است.

farhad@cc.iut.ac.ir
eydini@yahoo.com
mtaher_326n@yahoo.com

وازگان کلیدی: طراحی براساس تغییرمکان، سطح عملکرد، اندرکنش سازه و خاک، طبق تغییرمکان، شکل بذری.

۱. مقدمه

استفاده از تغییرمکان به صورت مستقیم در طراحی مقاوم لرزه‌بی و ارزیابی لرزه‌بی سازه‌ها، موضوع جدیدی نیست. در پژوهشی در سال ۱۹۷۶، روش سازه‌ی جایگزین به منظور بیان روش طراحی براساس تغییرمکان ارائه شده است.^[۱] در سال ۱۹۹۲ نیز یک روش طراحی براساس تغییرمکان نسبی حاصل از طیف پاسخ تغییرمکان پیشنهاد شده است.^[۲] همچنین در پژوهش دیگری در سال ۱۹۹۴، یک روش جدید طراحی براساس تغییرمکان برای سازه‌های یک درجه آزادی مطح،^[۳] و در سال ۱۹۹۵ این روش برای سازه‌های چند درجه آزادی بسط داده شده است.^[۴] در سال ۲۰۰۱ نیز روش دیگری برای طراحی براساس تغییرمکان با استفاده از طیف طرح غیرکشسان پیشنهاد داده شده است.^[۵] همچنین در سال ۲۰۰۰، یک روش طراحی لرزه‌بی عمومی سازه‌های بتن آرمه با فرض یک پروفیل تغییرمکان ولیه ارائه،^[۶] و در سال ۲۰۰۲ نیز این روش به تکیک برای قاب‌ها و دیوارهای بتن آرمه تکمیل شده است. در پژوهش دیگری در سال ۲۰۰۶ نیز این روش به سیستم‌های دوگانه (قاب‌های بتن آرمه با دیوار برشی) تعیین داده شده است.^[۷] و در این روش مربوط به انتشار کتابی در سال ۲۰۰۷ با عنوان «طراحی لرزه‌بی ساختمان‌ها بر مبنای تغییرمکان» است که در آن مفاهیم طراحی لرزه‌بی براساس عملکرد مبتنی بر تغییرمکان به تفصیل ارائه شده است.^[۸] اندرکنش خاک - سازه نیز باعث افزایش زمان تناوب ارتقاشی، و تغییر میرای، می‌شود که باید مد نظر

طراحی سازه در آینه نامه های رایج زلزله براساس مقاومت (نیرو) صورت می گیرد. در این روش برش پایه ای ساختمان براساس روابط تجربی مبتنی بر زمان تناوب سازه، ضریب رفتار... محاسبه و در ارتفاع سازه توزیع شده و سپس مقاومت مورد نیاز اجزاء سازه بی در برابر این بارگذاری محاسبه می شود. این روال طراحی، همچ درکی نسبت به میزان و چگونگی توزیع خسارات لرزه بی در زلزله طرح در سازه موردنظر را فراهم نمی سازد، در حالی که مقاومت سازه ممکن است برای جلوگیری از فروبریزش کافی باشد. در طراحی لرزه بی براساس عملکرد هدف آن است که اهداف عملکردی مشخصی در سازه تأمین شوند. در این زمینه، بسیاری از ضوابط بر مبنای کنترل تعییرشکل های خمیری تنظیم و در آنها از پاسخ تعییر مکان متتحمل سازه به صورت یک روند تکراری برای طراحی سازه می شود. بنابراین در این روند برخلاف روش های فعلی، که سازه می باشد استفاده می شود. در آنها مبنای تحلیل و طراحی قرار می گیرند، تعییر مکان ها در درجه ای اول در آنها نیروها مبنای قرار می گیرند، تعییر مکان ها در درجه ای اول اهمیت قرار دارند و سازه برای نیروهایی طرح می شود که در اثر این تعییر مکان ها ایجاد می شوند.

نویسنده مسئول *

تاریخ: دریافت ۱۳۹۲/۵/۱، اصلاحیه ۱۳۹۲/۵/۲۷، پذیرش ۱۳۹۲/۵/۲۷

۳. روش پیشنهادی برای طراحی مستقیم براساس تغییرمکان

محاسبه‌ی دقیق تغییرمکان‌ها در روش طراحی براساس تغییرمکان بسیار مهم است. از آنجایی که اندرکنش سازه و خاک در شرایط وجود تکیه‌گاه انعطاف‌پذیر باعث تغییرات مهمی در توزیع جابجایی‌ها در طبقات سازه در زلزله‌ی طرح می‌شود، لحاظ‌کردن آن در روند یک فرایند طراحی لرزه‌بی، که مبنای آن تغییرمکان‌ها هستند، کاملاً ضروری به نظر می‌رسد. با این حال، همان‌طور که در بند ۱ نشان داده شده است، در پژوهش‌های گذشته توجه چندانی به این موضوع نشده است. اصولاً در نظرگرفتن انعطاف‌پذیری پی در طراحی براساس تغییرمکان مطلبی است که فقط در چند سال اخیر به تدریج نظر بعضی پژوهشگران را به خود جلب کرده است. در مواردی نیز که به این مطلب پرداخته شده است، همان‌گونه که در بند ۱ ذکر شده است، به صورت مقدماتی و برای سازه‌های خاصی نظر پل‌های بتن مسلح، سازه‌ی دیوار برپی با فونداسیون کم عمق و یا ساختمان‌های بتنی پیش‌ساخته است. برای رفع این نقصه، در این بند روشی جامع برای طراحی براساس تغییرمکان با لحاظ‌کردن اندرکنش سازه و خاک ارائه شده است.^[۱۲] مراحل روش کار به این شرح است:

- ۱.۳. محاسبه‌ی برش پایه‌ی سیستم با تکیه‌گاه صلب (بدون اثر اندرکنش سازه و خاک)
- ۱.۴. تخمین تغییرمکان تسلیم سیستم

در تکرار اول که هنوز ابعاد اعضا معلوم نیست، تغییرمکان تسلیم سیستم در محل برآیند نیروهای جانی زلزله برای قاب‌های خمشی با استفاده از اطلاعات قبلی یا رابطه‌ی ۱ تخمین زده می‌شود:^[۱۳]

$$\Delta_y = \frac{L_b}{h_b} \cdot \frac{h_n}{0,6h_n} \quad (1)$$

$$\Delta_y = 0,65\epsilon_y \quad (1)$$

که در آن‌ها، L_b طول دهانه‌ی تیر، h_b ارتفاع مقطع تیر، و ϵ_y کرنش تسلیم می‌گردد‌های طولی به کار رفته در مقاطع بتن‌آرمه یا کرشن تسلیم مقطع فولادی مورد استفاده است. ارتفاع محل اثر برآیند نیروهای جانی (h_e : ارتفاع مؤثر) برای قاب‌های بتنی و فولادی به صورت تقریبی به ترتیب برابر $0,6h_n$ و $0,7h_n$ منظور شده است، که در آن ارتفاع کل ساختمان است. این ارتفاع مؤثر به صورت دقیق‌تر از رابطه‌ی ۲ قابل محاسبه است:^[۱۴]

$$h_e = \sum m_i \Delta_i h_i / \sum m_i \Delta_i \quad (2)$$

که در آن، Δ تغییرمکان جانی تراز نام است.

۲.۱.۳. تعیین تغییرمکان مبنای (Δ_d)

تغییرمکان مبنای، تغییرمکان بیشینه‌ی سیستم یک درجه‌ی آزادی معادل با سازه‌ی موردنظر است، که از رابطه‌ی ۳ بدست می‌آید:

$$\Delta_d = \sum m_i \Delta_i^r / \sum m_i \Delta_i \quad (3)$$

سیستم یک درجه‌ی آزادی معادل با سیستم چند درجه‌ی آزادی واقعی با استفاده از اصل همانی انرژی تعیین می‌شود که براساس آن کار انجام‌شده توسط نیروهای

قرار گیرد. منظورکردن تأثیر میرایی در روش طراحی مستقیم براساس تغییرمکان نسبت به روش نیرو بسیار ساده‌تر است. معمولاً روش طراحی مستقیم براساس تغییرمکان برای ساختمان‌های با شرایط انتهاهی صلب (صلب‌بودن فونداسیون و خاک تکیه‌گاهی) به کار برده شده است. این در حالی است که در یک ساختمان واقعی، اندرکنش خاک و سازه می‌تواند به میزان قابل توجهی در باسخ سازه مؤثر باشد. در خصوص بررسی تأثیر انعطاف‌پذیری پی در طراحی مستقیم براساس تغییرمکان می‌توان به پژوهش‌هایی در سال ۲۰۰۰ اشاره کرد، که در آن تأثیر انعطاف‌پذیری پی در روال طراحی به صورت افزایش تغییرمکان و زمان تناوب سازه منظور شده است.^[۱۵] بعد از آن در سال ۲۰۰۲ نیز روشی جهت لحاظ‌کردن تأثیر اندرکنش خاک و سازه در طراحی مستقیم براساس تغییرمکان پل‌های بتن مسلح مطرح شده است.^[۱۶] همچنین در سال ۲۰۰۸ اثرات انعطاف‌پذیری فونداسیون پل‌های بتن مسلح در روش طراحی مستقیم براساس تغییرمکان،^[۱۷] و در سال ۲۰۰۹ اثرات اندرکنش خاک - فونداسیون و سازه در طراحی براساس عملکرد روی سازه‌های دیوار برپی بتن مسلح با فونداسیون‌های کم عمق مورد بررسی قرار گرفته است.^[۱۸] در سال ۲۰۱۱ نیز تأثیر اندرکنش خاک و سازه در روش طراحی مستقیم براساس تغییرمکان بر روی ساختمان‌های بتنی پیش‌ساخته ارزیابی شده است.^[۱۹] با توجه به اهمیت تغییرمکان‌های اضافی ناشی از انعطاف‌پذیری تکیه‌گاه، در این نوشتار یک روش دو مرحله‌ی طراحی براساس تغییرمکان با احتساب اندرکنش سازه و خاک ارائه شده است. در ادامه، ابتدا کلیات فلسفی طراحی لرزه‌بی براساس تغییرمکان مرور و سپس مراحل گام به گام روش پیشنهادی همراه با مثال‌هایی بیان شده است.

۲. چهارچوب کلی طراحی مستقیم براساس تغییرمکان

در روش مستقیم طراحی لرزه‌بی بر مبنای تغییرمکان، از تغییرمکان‌های غیرارتاجاعی مورد انتظار در سازه تحت اثر زلزله‌ی طرح برای طراحی لرزه‌بی اعضا استفاده می‌شود؛ بدین معنی که با محاسبه‌ی تغییرمکان‌های طراحی، نیروهای جانی مولد آنها تعیین و در سازه اثر داده می‌شوند. سپس اعضا برای نیروهای داخلی حاصله طراحی می‌شوند. بنابراین تغییرمکان‌ها نه به عنوان یک عامل فرعی و در انتهای طراحی آن هم به طور تقریبی، بلکه به عنوان مبنای طراحی در همان ابتدا و به طور دقیق محاسبه‌ی می‌شوند و مورد استفاده قرار می‌گیرند.

در این روش تلویحاً به این موضوع مهم توجه می‌شود که خسارت سازه در زلزله تابع مستقیمی از تغییرمکان جانی و به ویژه تغییرمکان نسبی میان طبقه‌ی طبقات است. بنابراین محدودکردن خسارت لرزه‌بی به نحوی بسیار صریح تر نسبت به روش‌های نیرویی مبنای کار قار می‌گیرد. بدینهی است که هر روشی که بتواند برای جلوگیری از فوربریش سازه در زلزله‌های بزرگ، کنترل تقاضای شکل‌پذیری اعضا و تغییرشکل نهایی سازه را مینما قرار دهد، روش صریح قابل انجام بود. چنین کنترلی در طراحی براساس تغییرمکان به طور صریح قابل انجام است. همچنین و شاید مهم‌تر از هر جنبه‌ی دیگری، عدم نیاز به استفاده از ضریب رفتار R در روش طراحی بر مبنای تغییرمکان است. ضریب R، که برای در نظرگرفتن رفتار غیرارتاجاعی سازه در طراحی منظور می‌شود، در آین نامه‌های زلزله براساس نوع مصالح و نوع سیستم سازه‌ی ارائه شده است، اما اساس تحلیلی یا آزمایشگاهی ندارد؛ بنابراین منجر به عدم اطمینان کافی از نتیجه‌ی طراحی می‌شود.

۱۳.۶. به دست آوردن زمان تناوب معادل، T_e ، به ازاء Δ_d و ۴ از طیف طرح تغییر مکان در شکل ۲، یک نمونه طیف طرح تغییر مکان ارجاعی و چگونگی تعیین T_e روى آن نشان داده شده است.^[۸]

طیف طرح تغییر مکان از طیف طرح شتاب با تقسیم آن بر مبنور سامد در هر نقطه به دست می آید. به جای استفاده از این طیف، روش دقیق تر استفاده از طیف طرح تغییر مکان غیر ارجاعی و قرائت T_e به ازاء Δ_d و μ است. در پژوهش های دیگر نیز روش هایی برای به دست آوردن طیف تغییر مکان غیر ارجاعی ارائه شده است.^[۱۷, ۱۸]

۱۳.۷. تعیین سختی جانبی معادل (K_e)

سختی جانبی معادل از رابطه ۷ به دست می آید:

$$K_e = 4\pi^2 m_e / T_e^2 \quad (7)$$

۱۳.۸. محاسبه برش پایه (V_b)

برش پایه از رابطه ۸ به دست می آید:

$$V_b = K_e \cdot \Delta_d \quad (8)$$

۱۳.۹. اصلاح برش پایه به علت انعطاف پذیری تکیه گاه

۱۳.۱۰. محاسبه اضافه تغییر مکان کشسان سیستم (Δ_f) به دلیل انعطاف پذیری تکیه گاه

تغییر مکان اضافی مرکز جرم سازه نسبت به پی به دلیل چرخش پی از رابطه ۹ تعیین می شود:

$$\Delta_f = \frac{M}{K_\theta} h_e \quad (9)$$

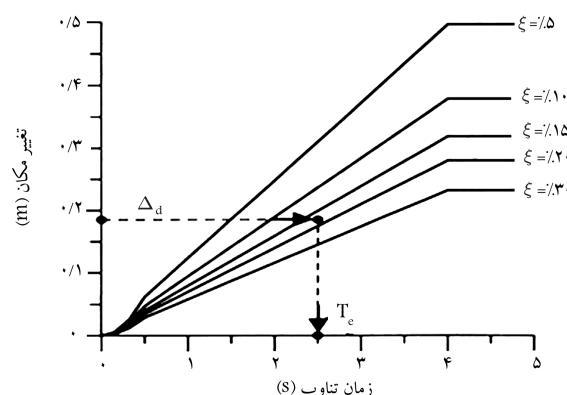
که در آن، K_θ برآیند سختی دورانی (گهواره‌ی) پی‌های سازه است که برای تعیین آن از مرجع^[۱۸] استفاده شده است. همچنین، M لنج و زوئنی است و از رابطه ۱۰ به دست می آید:

$$M = V_b \cdot h_e \quad (10)$$

۱۳.۱۱. محاسبه تغییر مکان طراحی مبنا ($\bar{\Delta}_d$)

تغییر مکان طراحی مبنا، تغییر مکان بیشینه سیستم یک درجه آزادی معادل با اصلاح به علت انعطاف پذیری تکیه گاه است که از رابطه ۱۱ تعیین می شود:

$$\bar{\Delta}_d = \Delta_d + \Delta_f \quad (11)$$



شکل ۲. جزئیات به دست آوردن T_e از طیف طرح تغییر مکان.^[۸]

ایزرسی سیستم چند درجه آزادی با کار مشابه در سیستم یک درجه آزادی معادل برآورده است. در رابطه ۳، m_i مقدار جرم و Δ_i مقدار جایه‌جایی یا تغییر مکان طراحی طبقه در تراز نام است. در تکرار اول، Δ_i را می‌توان با استفاده از تغییر مکان نسبی متناظر با سطوح عملکرد مختلف در آین نامه‌های مربوط^[۱۹] انتخاب کرد. از سوی دیگر، از آنجا که معمولاً بیشینه تغییر مکان نسبی در سازه‌ها با افزایش تعداد طبقات کاهش می‌یابد، بهتر است پروفیلی برای جایه‌جایی محتمل سازه در نظر گرفته شود. طبق پیشنهاد لئو دینگ^۱ و همکاران،^[۱۵] تغییر مکان طراحی Δ در تراز n برای سیستم قاب خمسی از رابطه ۴ قابل تخمین است، که می‌تواند در تکرار اول به کار برد شود:

$$\begin{aligned} \Delta_i &= \Delta'_d \cdot h_i & n \leq 4 \\ \Delta_i &= \Delta'_d \cdot h_i \left(1 - \frac{0.15(n-4)h_i}{16h_n}\right) & 4 \leq n \leq 20 \\ \Delta_i &= \Delta'_d \cdot h_i \left(1 - \frac{0.15h_i}{h_n}\right) & n \geq 20 \end{aligned} \quad (4)$$

در روابط مذکور، Δ'_d بیشینه تغییر مکان نسبی موردنظر برای طبقات، h_i ارتفاع طبقه در تراز n نسبت به تراز پایه، h_n ارتفاع کل سازه و n تعداد طبقات است.

۱۳.۱۲. محاسبه ضریب شکل پذیری (μ)

ضریب شکل پذیری از رابطه ۵ به دست می آید:

$$\mu = \Delta_d / \Delta_y \quad (5)$$

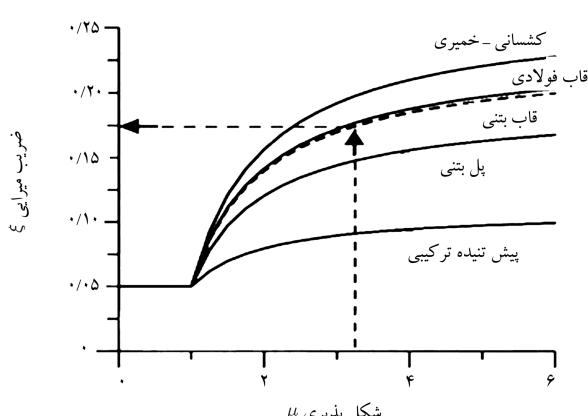
۱۳.۱۳. تعیین میرایی سیستم (۶) با استفاده از رابطه ۴ – μ برای تعیین میرایی لزج یک سیستم خطی معادل با سطح شکل پذیری موردنظر در همان سیستم در هنگام رفتار غیر خطی، برخی پژوهشگران روابط مختلفی را براساس یکسان سازی انرژی تلف شده در دو سیستم پیشنهاد کرده‌اند.^[۱] شکل ۱، نمونه نمودار μ و چگونگی تعیین میرایی وسط آن را برای سازه‌های مختلف نشان می‌دهد.

۱۳.۱۴. تعیین جرم مؤثر (m_e)

جرم مؤثر سیستم یک درجه آزادی معادل با درنظر گرفتن پروفیل تغییر مکان غیر ارجاعی سازه اصلی از رابطه ۶ به دست می آید:

$$m_e = \sum m_i \Delta_i / \Delta_d \quad (6)$$

به دلیل اینکه شکل تغییر مکان غیر ارجاعی سازه مورد استفاده قرار گرفته است، جرم به دست آمده از رابطه ۶ با جرم مؤثر مد اول سازه متفاوت خواهد بود.



شکل ۱. نمودار μ – m_e .^[۸]

$$\bar{\mu} = \frac{\bar{\Delta}_d}{\bar{\Delta}_y + \bar{\Delta}_f} \quad (12)$$

۴. مثال عددی

مثال‌های در نظر گرفته‌شده قاب‌های خمشی بتنی ۴ و ۸ طبقه‌ی یک دهانه با دهانه‌های ۴ و ۶ متر مطابق شکل ۳ است. تمام طبقات دارای ارتفاع کف تا کف ۳ متر هستند و وزن هر طبقه برابر با $kN = 300$ فرض شده است. ضریب اضافه مقاومت برابر ۳ است. از طیف طرح آین نامه‌ی زلزله‌ی ایران برای خاک نوع III و پهنه‌ی لرزه‌خیزی با خطر نسبی خیلی زیاد استفاده شده است. آین نامه مورد استفاده در طراحی ACI ۳۱۸-۹۹ است. با مبنای قراردادن سطح عملکرد اینمی جانی،^[۱۰] تغییرمکان نسبی بین طبقه‌ی سازه‌ها مساوی ۰.۵ در نظر گرفته شده است. فرض می‌شود ستون‌ها متکی بر پی‌های منفرد به ابعاد نشان داده شده در جدول ۱ باشند. مؤلفه‌های مختلف سختی پی‌ها با استفاده از مرجع^[۱۱] محاسبه و در همین جدول نشان داده شده است. طراحی قاب‌ها به ۳ صورت مختلف انجام شده است. ابتدا از مراحل ذکر شده در بند ۱-۳ (سازه با تکیه‌گاه صلب) پیروی شده و مقادیر پارامترهای طراحی و ابعاد مقاطع اعضا و میلگردها طبق جدول‌های ۲ و ۴ تا ۶ به دست آورده شده است. در طی این مرحله از محاسبات، پس از طراحی اولیه برای ارزیابی پروفیل تغییرمکان سازه تحلیل پوش‌اور انجام و یک بار دیگر همان مراحل با پروفیل حاصل تکرار شده‌اند. در شکل‌های ۴ و ۵، توزیع تغییرمکان‌های جانی قاب‌های مثال در فرض اولیه (گام ۱-۱ از بند ۳) و پس از تحلیل پوش‌اور (گام ۷-۲ از بند ۳) نشان داده شده است، که بیانگر مناسب بودن فرض اولیه و عدم نیاز به تکرار محاسبات است. در گام بعد، مراحل بند ۲-۳ (سازه با تکیه‌گاه انعطاف‌پذیر) انجام شده و در نتیجه، مقادیر پارامترهای طراحی و مقادار میلگردها طبق جدول‌های ۳ و ۶ به دست آمده است. این تذکر لازم است که برای مقایسه‌ی بهتر، ابعاد مقاطع اعضا مشابه حالت سازه با تکیه‌گاه صلب فرض شده است. نهایتاً، یک بار هم سازه‌های این مثال به روای معمول (روش نیرو) و طبق استاندارد ۲۸۰۰ طراحی شده‌اند و مقادار میلگرد لازم با فرض اینکه مقاطع اعضا مشابه جدول‌های ۴ و ۵ باشند، به دست آورده شده و در جدول ۶ ذکر شده است.

طبق جدول ۶، توزیع میلگردها در مقاطع تیرها و ستون‌ها در روش‌های مختلف متفاوت است. همان‌گونه که مشاهده می‌شود، اثر اندرکشش در مقادیر طراحی در این مثال‌ها اندک و به مقادار بیشینه‌ی ۱۰٪ بوده است. این موضوع قابل انتظار است، چرا که سیستم باربر قاب خمشی است و سختی آن نسبت به خاک تکیه‌گاهی زیاد نیست. از سوی دیگر، در مقایسه‌ی نتایج روش‌های تغییرمکان و نیرو برای سازه‌های با تکیه‌گاه صلب رفتارهای متفاوتی مشاهده می‌شود و روای یکسانی حاکم نیست. در سازه‌های ۴ طبقه روش تغییرمکان به آرماتور بیشتری در ستون‌ها، به میزان بیشینه‌ی تا ۲۶٪ می‌انجامد. در مورد تیرهای این ساختمان‌ها، روش تغییرمکان آرماتور بالا را تا ۱۰٪ و روش نیرو آرماتور پایین را تا ۱۲٪ بیشتر تعیین می‌کند. در سازه‌های ۸ طبقه روش نیرو تا ۲۸٪ به آرماتور بیشتری در ستون‌ها انجام می‌دهد، درحالی که همین روش آرماتور بالایی تیرها را تا ۲۰٪ و آرماتور پایینی را تا ۲۸٪ بیشتر به دست می‌آورد. البته متوسط تفاوت‌ها در مورد هر دو دسته‌ی ساختمان بسیار کمتر است و از ۱۰ الی ۱۵ درصد بیشتر نیست. هر چند با توجه به میانی کاملاً متفاوت دو روش، این تفاوت‌ها قابل انتظار هستند، اما در روش تغییرمکان طراح خود سطح عملکرد و تغییرمکان‌های خمیری موردنظر را انتخاب و رفتار غیرخطی استاتیکی سازه را مشاهده می‌کند. بنابراین در این روش کنترل مطمئن‌تری روی رفتار لرزه‌ی سازه قابل حصول است.

۴.۲.۳. تعیین ضریب شکل‌پذیری طراحی (μ)

ضریب شکل‌پذیری طراحی که ضریب شکل‌پذیری موردنیاز سیستم با اعمال انعطاف‌پذیری تکیه‌گاه است، از رابطه‌ی ۱۲ بدست می‌آید:

$$\bar{\mu} = \frac{\bar{\Delta}_d}{\bar{\Delta}_y + \bar{\Delta}_f} \quad (12)$$

۴.۲.۳. تعیین میرایی کل سیستم (Ē) و زمان تناوب معادل سیستم سازه و خاک (T̄e)

میرایی کل سیستم، برآیند میرایی سازه و خاک تکیه‌گاهی آن است. از رابطه‌ی ۱۳ به دست می‌آید که همان رابطه‌ی متداول برای محاسبه‌ی میرایی کل طبق مرجع^[۱۲] است:

$$Ē = E_0 + E / (\bar{T}_e / T_e)^3 \quad (13)$$

که در آن، E میرایی تکیه‌گاه سازه است که شامل میرایی تشعشعی و مادی است. برای جزئیات محاسبه‌ی E می‌توان به مرجع^[۱۳] مراجعه کرد. همچنین \bar{T}_e زمان تناوب معادل سیستم سازه و خاک است، که خود وابسته به $\bar{\mu}$ است. برای تعیین $\bar{\mu}$ و \bar{T}_e ، ابتدا مقداری برای زمان تناوب معادل فرض می‌شود (متلاً $T_e = 1/\bar{T}_e$). سپس $\bar{\mu}$ از معادله‌ی ۱۳ محاسبه می‌شود. پس از آن، مشابه بند ۶-۱ \bar{T}_e مجدداً با استفاده از $\bar{\mu}$ و $\bar{\Delta}_d$ محاسبه می‌شود. اگر \bar{T}_e جدید با مقدار قبلی با تقریب مناسب برابر بود، مساوی زمان تناوب معادل در نظر گرفته می‌شود، و گرنه مراحل با محاسبه‌ی $\bar{\mu}$ و \bar{T}_e تا حصول همگرایی تکرار می‌شود.

۴.۲.۴. تعیین سختی جانی معادل (K̄e)

سختی جانی معادل از رابطه‌ی ۷ با جایگزینی T_e به جای \bar{T}_e بدست می‌آید.

۴.۲.۵. محاسبه برش پایه‌ی طراحی (V̄b)

برش پایه‌ی طراحی از رابطه‌ی ۱۴ بدست می‌آید:

$$V_b = \bar{K}_e \cdot \bar{\Delta}_d \quad (14)$$

اگر برش پایه‌ی حاصل از رابطه‌ی ۱۴ با رابطه‌ی ۸ خیلی متفاوت باشد، محاسبات از بند ۱-۲-۳ با استفاده از برش پایه‌ی جدید تکرار می‌شود.

۴.۲.۶. توزیع برش پایه در ارتفاع و محاسبه‌ی نیروی جانی طراحی (F̄i)

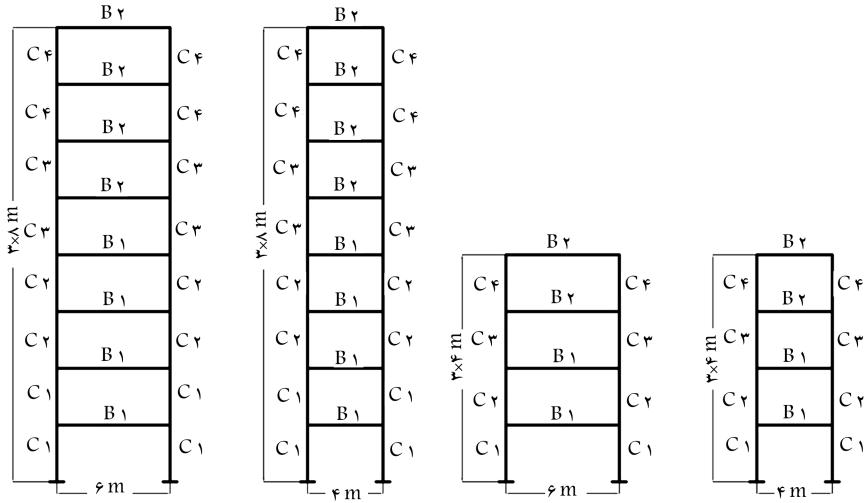
برش پایه‌ی طراحی محاسبه شده طبق رابطه‌ی ۱۴، متناسب با پروفیل تغییرمکان جانی طراحی سازه، Δ_i ، با استفاده از رابطه‌ی ۱۵ در ارتفاع سازه توزیع می‌شود:

$$F_i = \frac{\bar{V}_b}{s} \frac{m_i \Delta_i}{\sum_{i=1}^n m_i \Delta_i} \quad (15)$$

که در آن، Ω ضریب اضافه‌ی مقاومت سازه است و s برای طراحی در تراز مقاومت نهایی و m_i به مقدار نیروی تراز تنش مجاز است. پروفیل تغییرمکان جانی طراحی سازه، Δ ، با استفاده از رابطه‌ی ۱۵ در ارتفاع سازه توزیع می‌شود: استاتیکی غیرخطی سازه به دست می‌آید.

۴.۲.۷. طراحی اعضا

طراحی اعضا سازه در برابر نیروهای داخلی ناشی از بارهای جانی محاسبه شده در بند قابلی همراه با بارهای قائم انجام می‌گیرد. این تذکر لازم است که در تحلیل سازه در این مرحله، تکیه‌گاه سیستم مطابق معمول صلب در نظر گرفته می‌شود، چرا که اثر انعطاف‌پذیری تکیه‌گاه در محاسبه‌ی مقدار و توزیع بارهای جانی طبق بندۀای قبلی در نظر گرفته شده است.



شکل ۳. نمای سازه‌های مثال.

جدول ۱. ابعاد و ساختی فنرهای تکیه‌گاهی هر بی.

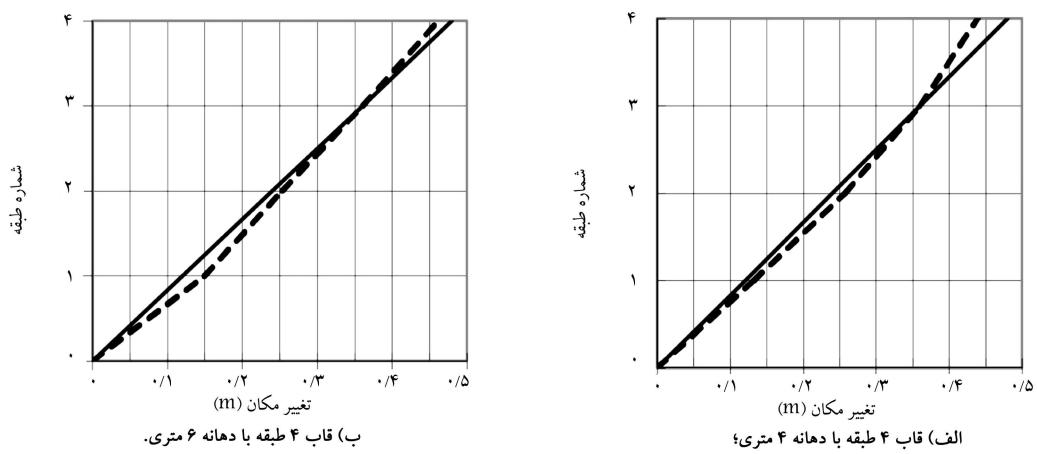
K_θ (kN.m/rad)	K_z (kN/m)	K_w (kN/m)	L (m)	B (m)	قباب
۱۵۰۰۰۰	۷۴۰۰۰۰	۲۰۰۰۰۰	۴,۵	۲	۴ طبقه با دهانه‌ی ۴ متری
۱۱۲۰۰۰	۱۸۵۰۰۰	۱۴۵۰۰۰	۲,۵	۲	۴ طبقه با دهانه‌ی ۶ متری
۲۱۲۰۰۰	۱۱۶۵۰۰۰	۲۷۶۰۰۰	۴,۵	۴	۸ طبقه با دهانه‌ی ۴ متری
۱۶۰۰۰۰	۳۳۰۰۰۰	۲۰۰۰۰۰	۲,۵	۴	۸ طبقه با دهانه‌ی ۶ متری

جدول ۲. مقادیر پارامترهای طراحی قاب‌ها بدون اثر اندرکنش سازه و خاک (بند ۱-۳ روش پیشنهادی).

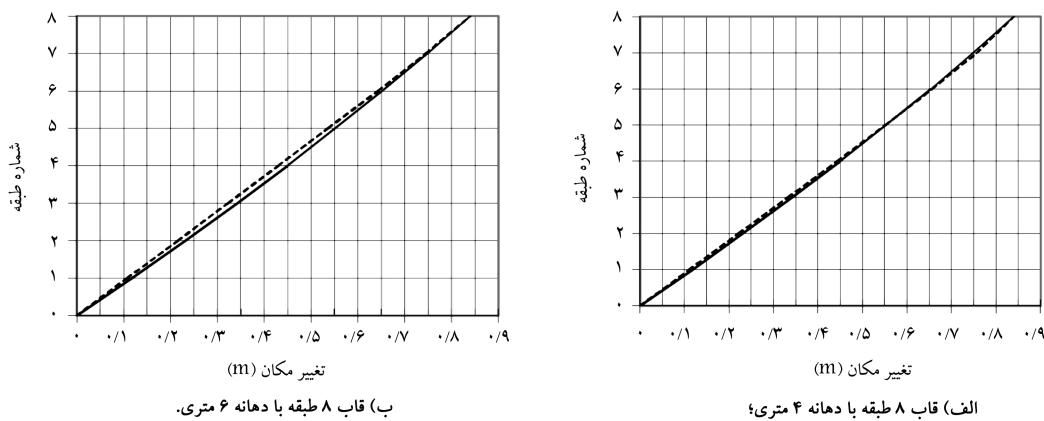
پارامترهای طراحی	قباب ۴ طبقه با دهانه‌ی ۶ متر	قباب ۸ طبقه با دهانه‌ی ۴ متر	قباب ۴ طبقه با دهانه‌ی ۴ متر	قباب ۸ طبقه با دهانه‌ی ۶ متر	قباب ۴ طبقه با دهانه‌ی ۶ متر	قباب ۸ طبقه با دهانه‌ی ۴ متر
Δ_y (m)	۰/۱۹۹	۰/۱۳۳	۰/۱۲	۰/۰۸	۰/۰۳	۰/۱۲
Δ_d (m)	۰/۶۰۶	۰/۶۰۶	۰/۳۶	۰/۳۶	۰/۳۶	۰/۳۶
μ	۳/۰۴	۴/۵۶	۳	۴/۵	۴/۵	۴/۵
m_e (kN.s ^۱ /m)	۱۹۸/۷	۱۹۸/۷	۱۰/۱,۹۴	۱۰/۱,۹۴	۱۰/۱,۹۴	۱۰/۱,۹۴
T_e (sec)	۲/۳۷	۳/۵	۲/۰۷	۲/۱۵	۲/۱۵	۲/۱۵
K_e (kN/m)	۶۹۰/۷	۶۴۰/۳۶	۹۳۹/۲	۸۷۰/۶	۸۷۰/۶	۸۷۰/۶
V_b (kN)	۴۱۸/۶	۳۸۸/۱	۳۳۸/۱	۲۱۲/۴	۲۱۲/۴	۲۱۲/۴

جدول ۳. مقادیر پارامترهای طراحی قاب‌ها با اثر اندرکنش سازه و خاک (بند ۲-۳ روش پیشنهادی).

پارامترهای طراحی	قباب ۴ طبقه با دهانه‌ی ۶ متر	قباب ۸ طبقه با دهانه‌ی ۴ متر	قباب ۴ طبقه با دهانه‌ی ۶ متر	قباب ۸ طبقه با دهانه‌ی ۴ متر	قباب ۴ طبقه با دهانه‌ی ۶ متر	قباب ۸ طبقه با دهانه‌ی ۴ متر
Δ_f (m)	۰/۰۴۶	۰/۰۸۱	۰/۰۱۶۸	۰/۰۳	۰/۰۳	۰/۰۳
$\bar{\Delta}_d$ (m)	۰/۶۵۲	۰/۸۸۴	۰/۳۷۷	۰/۳۸۹	۰/۳۸۹	۰/۳۸۹
$\bar{\mu}$	۲/۵۶	۳/۲۴	۲/۷۵	۳/۵۷	۳/۵۷	۳/۵۷
$\bar{\xi}$	۱۴/۸	۱۶	۱۵/۳۳	۱۷/۲	۱۷/۲	۱۷/۲
\bar{T}_e (sec)	۲/۵۱	۳/۷۴	۲/۱۲	۲/۲۴	۲/۲۴	۲/۲۴
\bar{K}_e (kN/m)	۶۳۶/۷۱	۵۶۰/۸۱	۸۹۵/۴۳	۸۰/۲/۱	۸۰/۲/۱	۸۰/۲/۱
\bar{V}_b (kN)	۴۱۵/۱	۳۸۳/۶	۳۳۷/۶	۳۱۲/۰۲	۳۱۲/۰۲	۳۱۲/۰۲



شکل ۴. پروفیل تغییرمکان نهایی (خط چین)، در مقایسه با پروفیل تغییرمکان اولیه (خط مستد).



شکل ۵. پروفیل تغییرمکان نهایی (خط چین)، در مقایسه با پروفیل تغییرمکان اولیه (خط مستد).

۵. نتیجه‌گیری

در این نوشتار روشی برای طراحی لرزه‌بی سازه‌ها براساس تغییرمکان با درنظرگرفتن اندرکشنس سازه و خاک ارائه شده است. روش ارائه شده شامل ۲ مرحله است، به گونه‌ی که در مرحله‌ی اول تکیه‌گاه سازه، صلب فرض شده و برش پایه با استفاده از طیف تغییرمکان، تغییرشکل‌های موردنظر برای طراحی در سطح عملکرد مربوط و سیستم یک درجه آزاد معادل محاسبه شده است. در مرحله‌ی دوم، تغییرمکان‌های نسبی اضافی ناشی از دوران بی به تغییرمکان‌های قبلی اضافه و برش پایه‌ی طراحی به دلیل آن اصلاح شده است. در این روش طراحی برای انتخاب تغییرمکان‌های طراحی آزادی عمل دارد و کنترل خسارت را مستقیماً انجام می‌دهد. در مقایسه، در روش آینین‌نامه‌ی طراحی براساس نیرو، کنترل خسارت مورد ادعاست و ذکر آن به چند سطر ابتدای آینین‌نامه محدود می‌شود و اثر مشهودی از آن در بقیه‌ی آینین‌نامه مشاهده نمی‌شود. مراحل محاسبات در مورد ۴ قاب بتی نمونه به طور مفصل ارائه و نشان داده شده است که روش تغییرمکان در مقایسه با روش نیرو به تغییر توزیع میلگردها در مقاطع تیرها و ستون‌ها منجر شده است و در ساختمان‌های کوتاه‌تر در بسیاری موارد، برای تأمین سطح عملکرد موردنظر به میلگرد بیشتری می‌انجامد.

جدول ۴. نتایج طراحی ابعاد اعضا قاب‌های ۴ طبقه.

اعضا قاب‌های ۴ طبقه	قبا های با دهانه‌ی ۶ متری	قبا های با دهانه‌ی ۴ طبقه
ستون‌های ۲ طبقه‌ی پایینی	50×50	50×50
ستون‌های ۲ طبقه‌ی بالایی	40×40	40×40
تیرهای ۲ طبقه‌ی اول ($H \times B$)	45×35	45×35
تیرهای ۲ طبقه‌ی دوم ($H \times B$)	35×30	35×30

جدول ۵. نتایج طراحی ابعاد اعضا قاب‌های ۸ طبقه.

اعضا قاب‌های ۸ طبقه	قبا های با دهانه‌ی ۶ متری	قبا های با دهانه‌ی ۴ طبقه
ستون‌های ۴ طبقه‌ی پایینی	55×55	50×50
ستون‌های ۴ طبقه‌ی بالایی	50×50	45×45
تیرهای ۴ طبقه‌ی اول ($H \times B$)	50×40	45×35
تیرهای ۴ طبقه‌ی دوم ($H \times B$)	45×30	40×30

جدول ۶. سطح مقطع فولاد اعضاء ۴ نوع قاب ذکر شده در مثال.

سطح مقطع میلگرد (سانتی متر مربع)				سطح مقطع میلگرد (سانتی متر مربع)			
ستون	روش تغییرمکان (تکیه گاه صلب)	روش تغییرمکان (استاندارد ۲۸۰۰)	روش نیرو (تکیه گاه اصطاف پذیرا)	ستون	روش تغییرمکان (تکیه گاه صلب)	روش تغییرمکان (استاندارد ۲۸۰۰)	روش نیرو (تکیه گاه اصطاف پذیرا)
۱۴,۶۳	۱۳,۰۰	۱۳,۰۸	بالا پایین	B ۱	۲۵	۲۵	۲۵
۲۰,۸۵	۲۲,۹۵	۲۲,۰۲	بالا پایین	B ۲	۲۱,۹۳	۲۶,۰۶	۲۶,۶۸
۱۰,۳۶	۱۰,۲۶	۱۰,۲۸	بالا پایین		۲۹,۷۲	۳۶,۶۷	۳۶,۷۳
۲۹,۷۷	۳۰,۰۷	۳۰,۱۰	بالا پایین	B ۱	۴۱,۸۷	۵۲,۷۴	۵۲,۸۷
۱۳,۸۴	۱۳,۶۸	۱۳,۷۰	بالا پایین		۲۵	۲۳,۲۰	۲۳,۲۷
۲۵,۸۳	۲۸,۱۱	۲۸,۱۴	بالا پایین	B ۲	۲۰,۲۵	۲۲,۷۹	۲۲,۸۳
۱۱,۹۶	۱۲,۴۵	۱۲,۴۶	بالا پایین		۳۹,۵۲	۴۲,۳۴	۴۲,۳۸
۴۰,۸۲	۳۲,۶۳	۳۲,۸۶	بالا پایین	B ۱	۸۱,۸۱	۶۵,۴۷	۶۶,۷۵
۲۵,۶۲	۱۸,۵۳	۱۸,۶۸	بالا پایین		۴۰,۱۸	۳۰,۲۵	۳۰,۲۵
۲۹	۲۹,۲۴	۲۹,۵۱	بالا پایین	B ۲	۲۹,۳۸	۲۵	۲۵
۱۵,۹۰	۱۵,۰۸	۱۵,۳۳	بالا پایین		۲۵,۰	۲۵	۲۷,۶۱
۴۴,۸۵	۳۸,۳۷	۳۸,۶۵	بالا پایین	B ۱	۹۶,۴۸	۶۸,۴۹	۶۹,۴۳
۲۲,۹۲	۱۸,۶۸	۱۸,۹۰	بالا پایین		۲۸,۱۶	۲۵,۰۰	۲۵,۰۰
۳۸,۵۱	۳۳,۴۵	۳۴,۳۲	بالا پایین	B ۲	۳۵,۲۴	۲۸,۰۶	۲۸,۳۷
۱۶,۸۳	۱۴,۷۴	۱۴,۸۰	بالا پایین		۴۲,۶۶	۳۷,۷۴	۳۷,۹۴

پانوشت

1. Loeding

منابع (References)

- Shibata, A. and Sozen, M. A. "Substitute structure method for seismic design in R/C", *Journal of the Structural Division, ASCE*, **102**(ST1), pp. 1-18 (1976).
- Moehle, J.P. and EERI, M. "Displacement-based design of RC structures subjected to earthquakes", *Earthquake Spectra*, **8**(3), pp. 403-428 (1992).
- Kowalsky, M.J., Priestly, M.J.N. and MacRae, G.A. "A methodology for seismic design applied to single degree of freedom reinforced concrete structures", SSRP-94/16, Structural Systems Research Project, San Diego, La Jolla, California (1994).
- Calvi, G.M. and Kingsley, G.R. "Displacement-based seismic design of MDOF bridge structures", *Earthquake Engineering and Structural Dynamics*, **24**(9), pp. 1247-1266 (1995).
- Chopra, A.K. and Goel, R.K. "Direct displacement-based design: Use of inelastic vs. elastic design spectra", *Earthquake Spectra*, **17**(1), pp. 47-65 (2001).
- Priestley, M.J.N. and Kowalsky, M.J. "Direct displacement-based seismic design of concrete buildings", *Bulletin of the New Zealand Society for Earthquake Engineering*, New Zealand Society for Earthquake Engineering, **33**(4), pp. 421-444 (2000).
- Sullivan, T.J., Priestley, M.J.N. and Calvi, G.M. "Direct displacement based design of frame wall structures", *Journal of Earthquake Engineering*, **10**(1), pp. 91-124 (2006).
- Priestley, M.J.N., Calvi G.M. and Kowalsky, M.J., *Displacement-Based Seismic Design of Structures*, IUSS Press, Pavia, Italy (2007).
- Kowalsky, M.J. "A performance-based approach for the seismic design of concrete bridges", *Earthquake Engineering and Structural Dynamics*, **29**(3), pp. 878-884 (2002).
- Montoy, R.A.Z. and Petrini, L. "Direct displacement based design on bridges with foundation flexibility", Master thesis, Institute for Advanced Study of Pavia (IUSS) (December 2008).
- Sullivan, T.J., Salawdeh, S., Pecker, A., Corigliano, M. and Calvi, G.M. "Soil-foundation-structure interaction considerations for performance-based design of RC wall structures on shallow foundations", *Proceedings of the International Workshop on Soil-Foundation-Structure Interaction*, SFSI 09 Auckland, New Zealand (26-27th November 2009).
- Belleril, A. and Rival, P. "Soil structure interaction in displacement based design", *Proceedings of the 8th International Conference on Structural Dynamics*, EURO-DYN 2011 Leuven, Belgium, 4-6 July 2011 G. De Roeck, G. Degrande, G. Lombaert, G. M"uller (eds.) ISBN 978-90-760-1931-4. (2011).
- Eidini-nezhad, M. "Seismic design of structures based on displacement with foundation flexibility", Master thesis, International Institute of Earthquake Engineering and Seismology (2003).

- ۱۴۴
14. American Society of Civil Engineers, ASCE 41-06 Seismic Rehabilitation of Existing Buildings. Reston, Virginia (2007).
 15. Loeding, S. and Kowalsky, M.J.N. "Displacement-based design methodology applied to R.C. building frames", Report SSRP 98/06 Structures Department, UCSD (1998).
 16. Miranda, E. "Evaluation of site-dependent inelastic seismic design spectra", *Journal of Structural Engineering, ASCE*, **119**(5), pp. 1319-1338 (1993).
 17. Riddell, R. "Inelastic design spectra accounting for soil conditions", *Earthquake Engineering and Structural Dynamics*, **24**(11), pp. 1491-1510 (1995).
 18. Iranian National Oil Company, *Iranian Seismic Design Code of Oil Industry Facilities and Structures (Publication No.038)*, 2nd edition, Tehran, Iran (2010).
 19. Committee of Iranian Seismic Design Code, *Iranian Code of Practice for Seismic Resistant Design of Buildings (Standard 2800)*, 3rd edition. Building and Housing Research Center, Tehran, Iran (2005).
 20. *Instruction for Seismic Rehabilitation of Existing Buildings*, No. 360, Management and Planning Organization Office of Deputy for Technical Affairs Technical Criteria Codification & Earthquake Risk Reduction Affairs Bureau (2007).