

不規則外力を受けるはりにおける最適動吸振器の設計

長崎大学工学部 学生員○松永鉄治 長崎大学工学部 正員 岡林 隆敏
 長崎大学工学部 学生員 奥松俊博 長崎大学工学部 正員 小西 保則

1. はじめに

構造物の振動を軽減する技術として、動吸振器が知られている。動吸振器の設計の理論⁽¹⁾は、早くから確立しているが、外力として調和振動を対象としたものである。しかし、実際の土木・建築構造物に作用する外力は、不規則な外力が多く、従来の動吸振器の理論を適用することはできない。

本論文は、任意の自己相関関数を有する不規則外力が作用する構造系の、応答の分散を最小にする動吸振器の最適パラメータを決定する手法を提案する。最適化手法⁽²⁾には、DFP(Davidon-Flecher-Powell)法を適用した。数値解析では、外力が白色雑音過程と狭帯域過程について考え、構造系と動吸振器の重量比および外力のパワースペクトル密度が、最適動吸振器のパラメータに及ぼす影響を検討した。

2. 不規則外力を受ける構造-動吸振器と荷重系の方程式

モード解析法により、x点のはりの変位は、次式で与えられる。

$$y(x, t) = \sum_{i=1}^n \phi_i(x) q_i(t) \quad \text{----- (1)}$$

ここに、 $\phi_i(x)$: i次振動モード、 $q_i(t)$: i次規準座標である。x = b点に不規則外力f(t)が作用し、x = a_k点にm個の動吸振器を取付けたはりの方程式は、次式で表すことができる。

$$\ddot{q}_i(t) + 2h_i\omega_i\dot{q}_i(t) + \omega_i^2q_i(t) = -\sum_{k=1}^m \frac{m_k}{M_i} \ddot{Z}_k(t)\delta(x-x_k) + \frac{1}{M_i} f(t)\delta(x-b) \quad \text{----- (2)}$$

$$\ddot{d}_k(t) + 2h_{dk}\omega_{dk}(\dot{d}_k(t) - \dot{y}(a_k, t)) + \omega_{dk}^2(d_k(t) - y(a_k, t)) = 0 \quad \text{----- (3)}$$

ここに、 $d_k(t)$: 動吸振器の変位、 ω_i 、 ω_{dk} : はりと動吸振器の固有振動数、 h_i 、 h_{dk} : はりと動吸振器の減衰定数、 M_i : はりのi次の有効質量。

任意の相関を有する不規則外力は、白色雑音過程を入力とする構造系により表現することができる。

$$\left. \begin{aligned} f(t) &= CZ(t) \\ Z(t) &= A_z Z(t) + N_z(t) \end{aligned} \right\} \quad (4)$$

ここに、 $N_z(t)$ は平均値0の白色雑音過程である。

3. 系の状態空間表示と共分散方程式

構造系と動吸振器の変数を、状態変数表示する。

$$\left. \begin{aligned} \mathbf{q}(t) &= [q_1 \dot{q}_1 \cdots q_n \dot{q}_n]^T \\ \mathbf{d}(t) &= [d_1 \dot{d}_1 \cdots d_n \dot{d}_n]^T \end{aligned} \right\} \quad (5)$$

ここで、構造-動吸振器-荷重系を合成した変数 $X(t) = [\mathbf{q}(t)^T \ \mathbf{d}(t)^T \ Z(t)^T]^T$ (6)

で表すと、(3)(4)(5)式より系は、次の伊藤方程式で表現される。

$$dX(t) = A_x X(t) dt + dW_x(t) \quad (7)$$

ここに、 $W_x(t)$ は平均値0のWineaの過程であり、

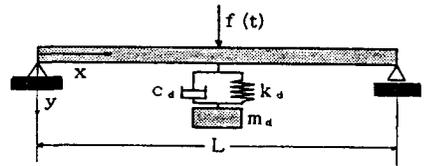


図-1 構造-動吸振器系

$$E[dW_x(t) dW_x^T(t)] = Q_x dt \quad (8)$$

となる。 $X(t)$ の共分散を $R_x(t) = E[X(t)X(t)^T]$ で表

すと、共分散の時間的変化は、共分散方程式

$$\dot{R}_x(t) = A_x R_x(t) + R_x(t) A_x^T + Q_x \quad (9)$$

であたえられる。t→∞における定常状態では、(9)式の解は、

$$A_x R_x(t) + R_x(t) A_x^T + Q_x = 0 \quad (10)$$

より求められる。構造系の応答の分散は、 R_x の要素として得られる。本研究では、非定常応答の最大値の推定量として、定常応答を考えている。

4. 最適問題への定式化

不規則外力が作用するはりにおいて、動吸振器のパラメータ、振動数、減衰定数、重量、設定位置等 β をパラメータにして、変位応答の分散 σ_y^2 を最小

にする β を求める。本研究では、これを制約条件のない非線形計画問題に定式化する。最適手法には、DFP (Davidon-Fletcher-Powell)法を用いた。

k 回目の探索により求められるパラメータを β^k とする。
 $\sigma_s^2(\beta^k)$ と $\partial(\sigma_s^2(\beta^k))/\partial\beta^k$ を次式で求める。

$$A_x(\beta^k)R_x^k + R_x^k A_x(\beta^k) + Q_x(\beta^k) = 0 \quad (11)$$

$$A_x(\beta^k) \left(\frac{\partial}{\partial \beta_s^k} R_x \right) + \left(\frac{\partial}{\partial \beta_s^k} R_x \right) A_x(\beta^k)$$

$$= -\frac{\partial}{\partial \beta_s^k} A_x(\beta^k) R_x - R_x \frac{\partial}{\partial \beta_s^k} A_x^T(\beta^k) \quad \dots\dots\dots (12)$$

探索方向を次式で求める。

$$g^k = \nabla \sigma_s^2(\beta^k), \quad e^k = -H^k g^k \quad (13)$$

Hesse行列の更新式として、DFP法を適用する。

$$\sigma_s^2(\alpha) = \sigma_s^2(\beta^k + \alpha e^k) \quad (14)$$

が最小になる α の値を、3次補間多項式法で求める。

この α を用いて、 β^k を更新する。

$$\beta^{k+1} = \beta^k + \alpha e^k \quad (15)$$

この操作を繰り返すことにより、

$$\sigma_s^2(\beta) \rightarrow \min \quad (16)$$

となる動吸振器のパラメータ β を決定する。

5. 数値解析と考察

数値解析例では、図-1のようにはりに動吸振器が1個設置した場合を考える。外力としては、白色雑音過程と次式の

$$R(\tau) = \sigma^2 \exp(-\beta|\tau|) \cos \Omega \tau \quad (17)$$

ような自己相関関数を有する確率過程である。

図-2は、外力が白色雑音の場合の、最適パラメータの収束の様子である。N=8回で最適値が求まる。他の場合も、ほぼこの程度の繰り返しで収束した。図-3は構造系と動吸振器の重量比を変えて、動吸振器のパラメータを求めた。土木・建築構造物では、重量比は 1/100程度が通常考えられている。この結果は、従来の調和外力による動吸振器の最適値と良く一致している。

土木・建築構造物には、様々なパワースペクトル密度を有する外力が作用する。そこで、(17)式の β を $\beta = h\Omega$ として、 h を変化させた場合のパワースペクトル密度である。図-5は、このような不規則外力が作用した場合、最適動吸振器を設置したはりの応答を、重量比をパラメータに示したものである。応答は、支間中点の変位の標準偏差を動吸振器のない場合の同じ応答で、規準化している。

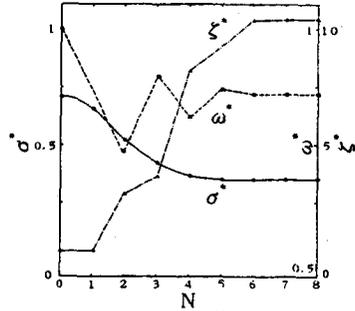


図-2 収束状況

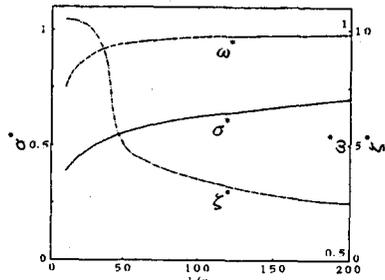


図-3 重量比によるパラメータの変化

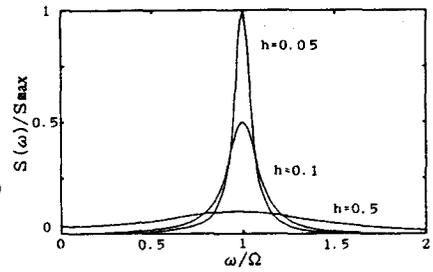


図-4 hによるパワースペクトル密度

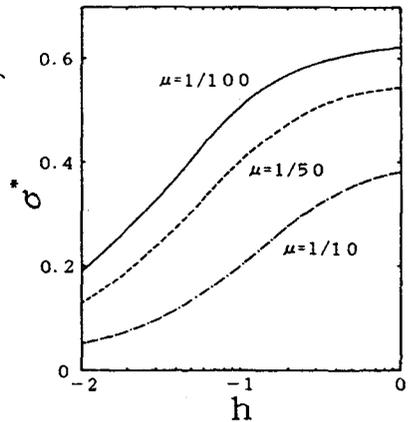


図-5 スペクトル密度による応答の変化

[参考文献] (1) 松平精：基礎振動学、現代工学社

(2) 町田東一・他：FORTRAN応用数値計算、東海大学出版会