

陈 林 2018年4月10日



- 斜拉索振动控制
- 结构模态识别
- 建筑热动力系统识别
- •海洋漂浮风机结构动力分析
- 经验与体会



- •减振系统的试验研究, 2009-
- •线性减振系统分析优化, 2009-
- •非线性减振系统分析, 2015-
- •减振系统模型缩减, 2009-



美国休斯顿Fred Hartman桥

•发展历史



• 足尺拉索-阻尼器试验研究

•研究现状

	线性减振系统	非线性减振系统
索端阻尼器系统	对系统的特性认识全面,复 模态分析方法成熟	数值方法基本完备,对于考虑 索垂度、抗弯刚度及多个阻尼 器方面课进一步研究
辅助索 / 混合系统	对简单的索网体系有一定的 认识,主要采用复模态分析 方法	认识有限,方法不足

• 数值模型 偏微分方程 $\ddot{y} + c\dot{y} - \frac{1}{\pi^2}y'' + F_d\delta(x - x_d) = f_{ext},$ $x \in [0,1]$ 广义坐标 $y(x,t) = \sum_{i=1}^{N} \phi_i(x) q_i(t)$ $\overset{y}{\longleftarrow} x$ 1, c, $1/\pi^2$ 常微分方程 cable nonlinear damper $1 - x_{d}$ x_d

 $\mathbf{M}\ddot{\mathbf{q}} + \mathbf{C}\dot{\mathbf{q}} + \mathbf{K}\mathbf{q} + \mathbf{f}_d = \mathbf{f}_{ext}$





Johnson et al. 2003, 2007

- 模态识别:独立变量分析、二阶盲源分离方法, 2012-2014
- 盲源分离应用于东海大桥主航道桥的模态识别, 2012-2014
- •长江桥的模态识别, 2013
- 斜拉索实测索力受温度及支承位移的影响, 2013

结构模态识别

• 模态识别:独立变量分析、二阶盲源识别, 2012-2014





• 盲源分离应用于东海大桥主航道桥的模态识别, 2012-2014



• 盲源分离应用于东海大桥主航道桥的模态识别, 2012-2014



• 长江桥模态分析(OpenSEES), 2013





结构模态识别

•斜拉索实测索力受温度及支承位移的影响, 2013





•斜拉索实测索力受温度及支承位移的影响, 2013



10.646 10.602 · 10.558 10.514 10.47 9.326 · 9.286 · 9.246 9.206 -9 166 7.962 -7.93 -7.898 7.866 7.834 · 6.63 6.602 -6.574 6.546 5.298 (²_H 5.274 −) 5.25 − 5.226 5.202 3.967 3.951 3.935 3.919 3.903 -2.644 2.632 -2.62 2.608 · 1.323 -1.315 -1.307 -1.299 -() 30 20 10 - January - July 10 -00:00 06:00 12:00 18:00 24:00 06:00 12:00 18:00 24:00 06:00 12:00 18:00 24:00 Jan/Jul 29, 2011 Jan/Jul 30, 2011 Jan/Jul 31, 2011





建筑模态识别

•建筑热动力学模型识别, 2016年





•建筑热动力学模型识别, 2016年



- •海上漂浮风机结构建模, 2016-
- •系泊系统分析(OpenMOOR), 2016-
- •系缆的稳态响应分析, 2017-
- •波浪-洋流作用下漂浮平台的响应, 2017-
- •非线性波浪理论及其对结构的作用, 2018-





chen-lin Delete binaries from folder
doxygen
examples
include
lib
manual
src
CMakeLists.txt
LICENSE
README.md
UseCMakeMac.txt
_config.yml
doxygenconfig
moorconfig.h
moorconfig.h.in



50 -				\wedge			1							 Measure Open 	urement MO <mark>O</mark> R	-
40 -											/ \					'
Ê 30 -																
nsion							/							/		
₽ 20 -																
10 -					_	_/							_/			
0 -		hand	/		h	And I			har	/			لتمم			Ì
0	0 3	2	3	3 4	. !	5 (5	7	8 9	1	0 1	1 1	2 1	.3 1	4 15	;
								Time (s)							

80 - 70 -					٨							_	Measu	urement MOOR
60 -		$ \land$				Δ_		^		Δ	Λ	۸	Λ	Δ
Ê ^{50 -}	-					\mathbb{A}						$\left \right $		
uoisua														
⊢ 30 - 20 -														
10 -	1	1	11	1					1			11	11	
0 -	<u> </u>	.	w.		Jun!			Lud.	W	hu	V		. Lad	-
	0	1	2	3 4	. 5	5 (5	7 8 Time (s)	3 9	10) 11	12	13 1	4 15

Case No.	Period (s)	Radius (m)					
1	3.5	0.2					
2	1.25	0.2					



