文章编号:2095-1922(2019)03-0437-08

doi:10.11717/j.issn:2095-1922.2019.03.07

简易单自由度振动台设计

田志昌1,张安康2,郝润霞1

(1. 内蒙古科技大学土木工程学院,内蒙古 包头 014010;2. 中铁十九局集团第二工程有限公司, 辽宁 辽阳 111000)

摘 要目的提出简易单自由度振动台的具体设计方案和结构动力学方面的两类设计方案,解决地震试验模拟设备较为匮乏问题.方法采用电力机械式的运动形式,设计一款沿水平方向随机振动的振动平台,试验时通过把等效参数转化的模型固定于台面,运用拉线位移计、拉线速度计、拉线加速度计记录相关数据,高清摄像机记录每个时间段内振动时的振幅.结果检测建筑结构模型的薄弱环节,获得优化设计方案;运用动力学进行推导分析,得出相应的结构振动反应;动位移与相同静力情况下位移的比值,确定该结构的反应比.结论简易单自由度振动台造价低廉、结构可靠,可以满足水平广义单自由度柔性结构体系和刚性结构体系的地震模拟试验.

关键词 地震试验模拟平台;电力机械式;随机振动;单自由度;地震模拟

中图分类号 TU317 文献标志码 A

Design of Shaking Table with Simple Single Degree of Freedom

TIAN Zhichang¹, ZHANG Ankang², HAO Runxia¹

(1. School of civil engineering, Inner Mongolia University of Science and Technology, Baotou, China, 014010; 2. China Railway 19th Bureau Group Second Engineering Co. Ltd., Liaoyang, China, 111000)

Abstract: The specific design scheme of shaking table with simple single degree of freedom and two kinds of design schemes in structural dynamics are proposed to solve the problem of lack of seismic test simulation equipment. A vibration platform that randomly vibrates in the horizontal direction was designed by using the electromechanical motion form. When testing, the model transformed by the equivalent parameters on the table surface of the vibration platform, the relevant data is recorded by the pull line displacement meter, the pull speed meter and the pull line accelerometer. According to the HD camera, the amplitude of the vibration during each time period is recorded. The weak link of the building structure model is detected, and the optimized design scheme is obtained. The structural vibration response is obtained by kinetic derivation analysis. The reaction ratio of the structure is obtained by the ratio of the dynamic displacement to the displacement obtained with the same static force. The simple single degree of freedom vibrating table is low in cost

and reliable in structure, and can meet the seismic simulation test of horizontal generalized single degree of freedom flexible structural system and rigid structural system.

Key words: Seismic test simulation platform; electric mechanical type; random vibration; single degree of freedom; seismic simulation

我国处于太平洋地震带和地中海喜马拉 雅地震带上,地震活动频繁,主要以浅源地震 为主,地震对于房屋、建筑往往会造成极大地 破坏^[1]. 振动台作为模拟振动环境的标准设 备,应用范围涉及航空航天、电子、汽车、土木 建筑等诸多领域[2-7],振动台主要应用国防 力学环境模拟、抗震环境模拟、汽车振动模 拟^[8].振动台的作业方式一般有电动作业方 式、液压作业方式、机械作业方式^[9-12].在 1997年之前,我国振动台的振动形式大多数 集中在单自由度运动上,多自由度振动台处 于起步阶段^[13-16].在此之后,多自由度振动 台纷纷出现在我国国家重点实验室、航空航 天实验室. 机械作业方式是3种作业方式中 较好的,主要激励能源采用电力,作业方式采 用机械作业. 电力机械式振动台一般包括单 自由度、两自由度、多自由度振动方式,随着 自由度个数的增加,设计精度会成几何倍数 增加[17].目前,包头市地区尚未引进振动试 验模拟设备,无法对于地震环境进行模拟,房 屋动力抗震设计较为匮乏.而房屋结构经过 动力试验的检验,进行优化设计后更能保证 人们对房屋建筑的安全性能.为了满足在包 头地区能够在房屋结构动力抗震设计方面的 普遍要求,笔者设计一款简易版单自由度振 动试验模拟平台,用以检测建筑结构模型的 薄弱环节,获得优化设计方案.

1 简易单自由度振动台整体设
 计

1.1 振动台面的设计

振动台是一个振动环境试验模拟的一个标准设备,它的性能直接决定了试验成败的关键.对建筑结构在实际地震环境模拟时,一般采用等效刚度、等效质量、等效阻尼、等效方向、等效参数类型的转换,进行地震模拟分析^[18].在房屋建筑结构设计中,一般都采用长条型的建筑设计,因此振动台面的长宽设计为6m×4m(见图1).台面的设计同时考虑了台面共振及刚度问题.



图1 单自由度振动台基础平面图

Fig. 1 Base plan of shaking table with single degree of freedom

1.2 基础样式的设计

笔者根据长条型房屋建筑结构的特点, 在满足长宽比、高宽比的条件下,对于振动台 基础也采用长方型设计,长宽高为 10 m × 4.4 m×2.6 m. 按照最不利的设计方式,在 长方形的较长方向进行往复振动,振动台面 行走方式采用滚轮设计. 基础设置工字型钢 轨,锚固于基础上,实现振动平台通过在导轨 上滚动往复行走.振动台面需要清洗,在基础 底部设置一个导排水坑进行排水.由于在振 动环境下试验对于基础的强烈扰动,基础墙 壁的厚度采用50 cm 钢筋混凝土结构.

1.3 整体设计

简易单自由度振动台主要研究结构地震 反应、结构振动控制,运动方式为受迫振动. 通过开环控制,在往复运动振动,采用具体测 量设备进行反馈.机械设备运行流程为振动 电机→调频器→液力耦合器→减速机→变径 曲柄.振动频率的大小可以调节.通过不同的 曲柄孔径,改变不同的行程,从多角度进行地 震试验环境模拟.一般在地震模拟中,主要考 虑水平方向的振动,所以在振动方式上,采用 水平方向进行振动.

激振力的大小影响振动台的加速度峰 值,自然环境激励下结构的振动加速度不超 过 10⁻³g.包头地区强地震时,加速度幅值一 般不超过 2g.例如汶川 8.0级地震中,距离 震中约 21 km 的卧龙台获得了最大加速度 峰值为 0.976g的强震记录^[19].在地震来临 时,结构的振动频率一般在 1~10 Hz 内进行 振动.所以在振动台运动频率控制在低频1~ 10 Hz 内,振动台面加速度的设计至少 1g 的 加速度.建筑结构进行模拟试验时,都是按照 等效模型设计,设计后的模型往往刚度较大, 不容易引起破坏.因此,振动台面的加速度峰 值设计为 2g,进行疲劳破坏模拟或变频破坏 模拟.

往复运动的激振力需要综合振动台面质 量、夹具的质量、试验构件的质量、设计加速 度峰值因素,选定300 kN激振力进行激振力 的设计.在地震振动时,一般都有一个相对较 大的行程,考虑到低频运动时信号与噪声的 比例,选择振动台面左右行程峰值各为 100 mm,共为 200 mm,低频为 1~10 Hz^[20]. 地震来临时,地面所承受的激励,导致建筑物 构筑物进行运动时,往往是低阻尼运动,在振 动台台面行走方式设计时,采用滚轮设计来 减小振动系统的阻尼大小.试验时通过涂抹 润滑剂或镁粉调整阻尼的减小或增大,来模 拟单一变量对于振动试验的影响.对于行走 轨道,采用性能优良的工字型钢进行设计,为 满足振动台面往复行走的需要,材料选用 Q345 标号的钢材,单自由度振动台平面布置 如图2所示,剖面图如图3所示.

单自由度振动台可以划分为标准振动台 和测量部分.测量部分包括对于施加荷载大 小和方向、位移和加速度的测量.在沿长度方 向两侧各设置一个刚度较大的塔架进行固 定.对于塔架的材料,选用比刚度、比强度较 大的铝合金材料塔架设计,设计高度为8 m. 试验时将拉线位移计、拉线速度计、拉线加速 度计分别固定于振动台面和模型结构、刚性 塔架上.删除测量失真较大的数据,找出结构 各层之间的侧向层间位移.









图3 单自由度振动台剖面图

Fig. 3 Profile of shaking table with single degree of freedom

2 动力试验的设计

结构的振动按其振动形式可以分为随机 振动和非随机振动.非随机荷载包括周期性 荷载和非周期性荷载^[21-22].周期性荷载像正 弦变化荷载、余弦变化荷载,称为简谐变化荷 载,也就是动力学中常见的简谐波.非周期荷 载像三角形式荷载、半正弦间隔形式的荷载、 半余弦间隔形式的荷载属于另一类周期性荷 载.非周期性荷载有短时间内的冲击荷载和 长时间持续的一般形式荷载,常见形式有冲 击波和爆炸,如半正弦脉冲、矩形脉冲、三角 形脉冲,一般持续时间较短.在进行动力模拟 时,可以借助短期脉冲的位移反应谱进行求 解往往比较方便.地震则是长时间持续的一 般荷载,是一种独特的随机荷载类型.在结构 振动试验中,会用周期性荷载来测基本参数.

对于结构来讲,在承受外部激励时,基本 的物理特性有:体系的质量、弹性特性、能量 耗散机理.任一荷载的振动形式,结构的反应 主要结构的位移.其简单运动的结构动力学 方程表达式为

 $m\ddot{v}(t) + c\dot{v}(t) + kv(t) = p(t).$ (1) 式中:p(t) 为激励荷载; $m\ddot{v}(t)$ 为惯性力; $c\dot{v}(t)$ 为阻尼力;kv(t) 为弹性力;m 为质量; $\ddot{v}(t)$ 有关时间的加速度函数;c 为阻尼常数; $\dot{v}(t)$ 为有关时间的速度函数;k 为弹簧刚度; v(t) 为有关时间的位移函数. 在简单振动试验设计中,一般假设梁为 刚性、柱子无重,通过简单的动力试验,可以 测量梁在振动中的有效重量、振动频率、阻尼 特性、n周后运动位移的振幅.其中,结构试 验的代表性谐振荷载形式为正弦波,其运动 方程为

 $m\ddot{v}(t) + c\dot{v}(t) + kv(t) = p_o \sin\omega t.$ (2) 式中: p_o 为谐振荷载; ω 为圆频率; $\sin\omega t$ 为谐振荷载的形式.

根据式(1)、式(2)得到结构在正弦谐 振荷载下的位移反应、结构的最大弹性恢复 力.简单运动体系通常是黏滞阻尼体系,振动 系统在进行振动试验模拟时,会有一定的能 量损失,造成自振时能量衰减的特性,这是动 力学中的黏滞阻尼特性.一般而言,黏滞阻尼 体系仅仅能用于简单的运动形式,只针对于 受谐振荷载的作用,对于结构承受地面激励 而言就不稳态.

在简单振动试验中,一般动力荷载通常 可以采用叠加法进行计算,运用 Simpson 法 则进行求解.当需要频率确定相关参数,并进 行 Fourier 级数变换时,采用频域分析法往往 更为精确.如果把荷载和反应的历程分成一 系列的时间间隔,每步反应都是独立的,相当 于非线性分析.单自由度冲击荷载形式的振 动反应比一般包括两个阶段:第1阶段为荷 载作用期间内的受迫振动;第2阶段则是随 后发生的自由振动^[23].用 L'hospital 法则,来 求解反应的最大值.在已知脉冲样式和受力 荷载的具体形式下,可以求解结构振动的固 有周期、运动中的最大位移、结构的最大弹性 恢复力.

在简单动力试验时,假设一个结构只有 一个单一的只能沿着一个固定方向运动的集 中质量,这种体系只有一个自由度,它的反映 可以用单一的位移量表示. 大多数单自由度 结构类型的振动试验属于广义单自由度类 型,为更好地反映真实振动条件下的反应特 点,需用复杂化的模型进行模拟,检测结构设 计的薄弱环节和内部缺陷,指导设计进行优 化方案设计^[24]. 广义单自由度体系一般分为 两类:一类是在刚体集合中弹性变形被限制 在局部无重的弹簧元件中:另一类是体系里 的变形可以在整个结构上或在它的某些元件 上连续.这两种类型的广义单自由度类型都 是只容许某种单一形式或形状的类型.由于 结构在进行动力试验时可以假设多种单一变 形形式,为了满足实际的需要,单一的变形特 点应尽量与实际情况相符合.

为分析柔性体系在单向水平地震作用下的振动情况,选取某电视台信号塔进行简易单自由度振动台试验模拟设计(见图4、图5).图5中 $V_g(t)$ 为柔性体系塔架底部有关时间的横向位移函数;X为柔性体系任意高度位置距离柔性塔架底部的距离;V(X,t)为柔性塔架任意高度位置有关时间的横向位移函数; $V^e(X,t)$ 为柔性塔架任意高度位置考虑参考轴有关时间的横向位移函数;参考轴为铝合金测量塔架;Z(t)为柔性塔架顶部有



图4 水平单自由度柔性塔架试验设计



关时间的横向位移函数; $\delta_e(t)$ 为柔性塔架顶 部有关时间的竖向位移函数;L为柔性塔架的 高度;m(X)为有关X的质量函数; $\ddot{V}_g(t)$ 有关 时间的加速度函数; P_{eff} 为等效荷载的大小.





在柔性试验设计中,通常假设柔性塔架的变形形状函数为 $\psi(x)$,相对移动基底运动振幅为Z(t).

 $v(x,t) = \psi(x)Z(t).$ (3) 式中:v(x,t)为有关时间的位移函数.

广义单自由度的运动方程有功和能两种方程,笔者选取虚功原理来建立方程.内力做虚功 ∂W_{t} ,由实际的内力矩 M(x,t)在其虚曲率所做 的功来计算.外力做虚功 ∂W_{ε} 是由外荷载在其 相应的虚位移上所做的功来计算^[29].

$$\partial W_I = \partial W_E. \diamondsuit : \tag{4}$$

为导出相对位移 v(x,t) 表示的运动方程,柔性塔架的基底可以设计是固定不变的, 而激励荷载可看成等效激励荷载 p_{eff}(x,t)作用,惯性荷载为

$$f_{I}(x,t) = m(x) \times \ddot{\nu}(x,t).$$
 (5)
全部外力做虚功:

$$\partial W_E = -\int_0^L f_I(x) \times \partial v(x) dx - \int_0^L p_{\text{eff}}(x) dx$$

$$t) \times \partial v(x) \,\mathrm{d}x. \tag{6}$$

全部内力做功:

$$\partial W_I(t) = \int_0^L M(x,t) \, \partial v''(x) \, \mathrm{d}x \,. \tag{7}$$

式中: $\partial v''(x) = \partial^2 v(x) / \partial x^2$

一般假设阻尼应力与应变速度成比例, 则单轴应力 - 应变关系:

$$\partial = E(\varepsilon + a_1 \dot{\varepsilon}). \tag{8}$$

式中:E 为杨氏弹性模量; a_1 为阻尼常数. 依据欧拉 – 伯努力平截面假设,可得: $M(x,t) = EI(x)[v''(x,t) + a_1\dot{v}'(x,t)].$ (9) 式中:EI(x)为有关竖向位移 x 抗弯刚度函数. 最终,外力和内力做虚功表达式为

$$\partial W_E = \left[-Z(t) \right]_0^{-} m(x) \psi(x)^2 dx - \ddot{v}_g(t) \int_0^L m(x) \psi(x) dx \right] \partial Z.$$
(10)

$$\partial W_{I} = \left[Z(t) \int_{0}^{L} EI(x) \psi''(x)^{2} dx + a_{1} \dot{Z}(t) \int_{0}^{L} EI(x) \psi''(x) dx \right] \partial Z.$$
(11)

广义运动方程:

 $m^*\ddot{Z}(t) + c^*\dot{Z}(t) + k^*Z(t) = p_{\text{eff}}^*(t).$ (12) 广义质量 m^* 为

$$m^* = \int_0^L m(x)\psi(x)^2 dx.$$
 (13)

广义阻尼 c* 为

$$c^* = a_1 \int_0^L EI(x) \psi''(x)^2 dx.$$
(14)

$$k^* = \int_0^L EI(x)\psi''(x)^2 dx.$$
 (15)

广义等效刚度 p_{eff}^* 为

VALUE IN THE

广义弯曲刚度 k* 为

$$p_{\text{eff}}^{*}(x) = -\ddot{v}_{g}(t) \int_{0}^{L} m(x)\psi(x) \, \mathrm{d}x \,. (16)$$

广义角频率 ω^{*} 为

$$\omega^* = \sqrt{\frac{k^*}{m^*}}.$$
 (17)

) 义周期
$$T^*$$
 为
 $T^* = \frac{2\pi}{\omega^*} = 广义周期.$ (18)

在刚性试验设计中,笔者选取结构5层 某厂房为试验模型,用简易单自由度振动台 进行设计.假设厂房的大梁为刚性,柱子为无 重弹性(见图6、图7).









图 7 刚性厂房激励后的状态



从实际出发设计单自由度刚性厂房的试 验样式,具体运动方程解法按照著名瑞利氏 第三种解法进行求解.首先令: $Z_0^{(0)} = \psi_1^{(0)} = 1.$ (19)然后得: $\psi_2^{(0)} = \frac{4}{5}; \psi_3^{(0)} = \frac{3}{5}; \psi_4^{(0)} = \frac{2}{5};$ $\psi_5^{(0)} = \frac{1}{5}.$ $v_5^{(1)} = \Delta v_5 = \frac{35}{6\,000}\,\omega^2 = 0.\,005\,\,83\omega^2 =$ $(0.333\omega^2)\overline{Z}_0^{(1)}$ $v_4^{(1)} = \Delta v_5 + \Delta v_4 = \frac{65}{6000}\omega^2 = 0.0108 \ 3\omega^2 =$ $(0.619\omega^2)\overline{Z}_0^{(1)};$ $v_3^{(1)} = \Delta v_5 + \Delta v_4 + \Delta v_3 = \frac{87}{6,000} \omega^2 =$ $0.0145\omega^2 = (0.828\omega^2)\overline{Z}_0^{(1)};$ $v_2^{(1)} = \Delta v_5 + \Delta v_4 + \Delta v_3 + \Delta v_2 = \frac{100}{6.000}\omega^2 =$ 0. 016 $66\omega^2 = (0.952\omega^2)\overline{Z}_0^{(1)}$; $v_1^{(1)} = \Delta v_5 + \Delta v_4 + \Delta v_3 + \Delta v_2 + \Delta v_1 =$ $\frac{105}{6\ 000}\omega^2 = 0.\ 017\ 5\omega^2 = \omega^2 \overline{Z}_0^{(1)};$ 可得: $\overline{Z}_0^{(1)} = 0.017 5; \psi_5^{(1)} = 0.333 \omega^2;$ $\psi_4^{(1)} = 0.619 \ \omega^2; \psi_3^{(1)} = 0.828 \ \omega^2; \psi_2^{(1)} =$ 0.952 $\omega^2; \psi_1^{(1)} = \omega^2$. 新形状 v_i⁽¹⁾ 最大动能: $T_{\max}^{(1)} = \frac{\omega^2}{2} (\bar{Z}_0^{(1)})^2 \sum m_i (\psi_i^{(1)})^2 =$ $\frac{\omega^2}{2}(0.017\ 5)^2\sum m_i(\psi_i^{(1)})^2.$ (20)新形状 v_i⁽¹⁾ 最大势能: $V_{\text{max}}^{(1)} = \frac{1}{2} \sum p_i^{(0)} v_i^{(1)} =$ $\frac{\omega^2}{2} \overline{Z}_0^{(1)} Z_0^{(0)} \sum m_i \psi_i^{(0)} \psi_i^{(1)}.$ (21)令新形状的最大动能等于最大势能: $T_{\rm max}^{(1)} = V_{\rm max}^{(1)}$ (22)

根据式(20)、式(21)、(22)得 ω^2 .

简易单自由度振动台可以比较方便地进 行建筑物或构筑物的相关试验的模拟.在进 行试验时,通过把等效参数转化的模型固定 于台面,运用拉线位移计、拉线速度计、拉线 加速度计可以清晰记录相关数据,同时根据 高清摄像机可以清晰记录每个时间段内振动 时的振幅大小,进行结构运动分析,可以得出 结构的反应.通过与相同静力情况下的位移 相比较,来得出该结构的反应比.对于单自由 度作用下结构阻尼比、频率比、传导比等参数 也一样可以测量.

3 结 论

(1)设计一款沿水平方向随机振动的振动平台,并检测建筑结构模型的薄弱环节,获得优化设计方案;运用动力学进行推导分析,得出相应的结构振动反应;通过与相同静力情况下的位移相比较,来得出该结构的反应比.

(2)提出简易单自由度振动台的具体设 计方案和结构动力学方面的具体案例设计样 式,振动平台解决包头地区动力试验模拟设 备较为匮乏问题.简易单自由度振动台造价 低廉、结构可靠,可以满足水平广义单自由度 柔性结构体系和刚性结构体系的地震模拟试 验.

参考文献

 [1] 高良.两轴离心机振动台激振系统设计及伺 服控制策略的研究[D].哈尔滨:哈尔滨工业 大学,2013.
 (GAO Liang. Excitation system design and ser-

vo control strategy study of two axis centrifuge shaker [D]. Harbin: Harbin Institute of Technology, 2013.)

- [2] CHASE J, GEOFFRE Y, HUDSONNICO-LASH, et al. Nonlinear shake table identification and control for near-field earthquake testing
 [J]. Journal of earthquake engineering, 2005, 9 (4):461-482.
- [3] 骆涵秀. 液压振动台的发展趋势[J]. 试验机 与材料试验,1985,5(6):1-7.
 (LUO Hanxiu. The development trend of hydraulic vibration table[J]. Testing machine and materials testing,1985,5(6):1-7.)
 [4] 胡志强. 液压振动台应用前景的探讨[J]. 测
 - 控技术,1993,12(5):2-5. (HU Zhiqiang. Explore used prospect for hydroshaker[J]. Measurement & control tech-

nology, 1993, 12(5): 2-5.)

- [5] NAKAGAWA S, KUNO M, NAITO Y, et al. Forced vibration tests and simulation analyses of a nuclear reactor building [J]. Nuclear engineering and design, 1998, 179(2):145 – 156.
- [6] GOGE D. Automatic updating of large aircraft models using experimental data from ground vibration testing [J]. Aerospace science & technology, 2003,7(1):33-45.
- [7] WOO SEONG-WOO, O' NEAL DENNIS L, PECHT M. Reliability design of residential sized refrigerators subjected to repetitive random vibration loads during rail transport [J]. Engineering failure analysis, 2011, 18 (5): 1322 - 1332.
- [8] 韩俊伟,张连朋. 多自由度振动台的发展与控 制技术[J]. 液压与气动,2014(1):1-6. (HAN Junwei, ZHANG Lianpeng. The development and control technology of multi-dofshaker[J]. Chinese hydraulic & pneumatics, 2014(1):1-6.)
- [9] 黄泽星. 轴向推力式机械振动台的设计及模 拟仿真[D]. 广州:华南理工大学,2014.
 (HUANG Zexing. The structural design and simulation of an axial thrust type mechanical vibration table [D]. Guangzhou: South China University of Technology,2014.)
- [10] BENZONI G. Challenges of new generation seismic testing faeilities [J]. Experimental techniques,2001,25(2):20-23.
- [11] 吴三灵. 实用振动试验技术[M]. 北京:兵器 工业出版社,1993.
 (WU Sanling. Practical vibration testing technology[M]. Beijing:Ordnance Industry Press, 1993.)
- [12] 胡志强,法庆衍,洪宝林,等.随机振动试验应 用技术[M].北京:中国计量出版社,1996.
 (HU Zhiqiang, FA Qingyan, HONG Baolin, et al. Application technology of random vibration test[M]. Beijing:China Metrology Press, 1996.)
- PAUL C. Earthquakes and engineers: an international history [J]. Earthquake spectra, 2013, 29(2):669-673.
- [14] MARCOS A, UNDERWOOD. Digital signal synthesizer:4782324[P].1988 11 01.
- [15] MARCOS A, UNDERWOOD. Calibration method and programmable phase-gain amplifier:4937535[P].1990 - 06 - 26.
- [16] UNDERWOOD M A. Adaptive control method

for multiexciter sine tests: 5299459 [P]. 1994 - 04 - 05.

- [17] 许毅.20T 卧式电液振动台设计及实验研究
 [D].杭州:浙江工业大学,2011.
 (XU Yi. Design and experimental research of 20t electro-hydraulic shaking table[D]. Hang-zhou: Zhejiang University of Technology, 2011.)
- [18] 成大先,王德夫,姬奎生,等. 机械设计手册
 [M].北京:化学工业出版社,2016.
 (CHENG Daxian, WANG Defu, JI Kuisheng, et al. Mechanical design handbook [M]. Beijing:Chemical Industry Press,2016.)
- [19] 匙庆磊,杨立志,高峰,等.一种小型低频标准 振动台的设计[J]. 地震工程与工程振动, 2014(12):256-263.
 (SHI Qinglei, YANG Lizhi, GAO Feng, et al. The design of a low frequency calibration shaking table[J]. Earthquake engineering and engineering dynamics, 2014(12):256-263.)
- [20] 王春宇. 超低频标准振动台相关设计理论及运动控制技术的研究[D]. 杭州:浙江大学, 2013.

(WANG Chunyu. Research on related design theory and motion control technology for ultralow-frequency standard vibrators[D]. Hangzhou;Zhejiang University,2013.)

- [21] R·克拉夫,彭津,王光远.结构动力学[M]. 北京:高等教育出版社,2010.
 (KRAFT R, PENG Jin, WANG Guangyuan. Structural Dynamics [M]. Beijing: Higher Education Press,2010.)
- [22] R·克拉夫,彭津.结构动力学[M].北京:科学出版社,2013.
 (KRAFF R, PENG Jin. Structural Dynamics [M]. Beijing:Science Press,2013.)
- [23] 刘贞良. 泥石流冲击荷载作用下钢筋混凝土 拦挡坝动力响应分析[D]. 兰州:兰州理工大 学,2014.
 (LIU Zhenliang. Debris flow under the shock load of reinforced concrete Landangdam dynamic response analysis [D]. Lanzhou: Lanzhou University of Technology,2014.)
 [24] 李忠杰. 并联三自由度振动台优化设计与动
 - 24] 李忠杰.并联三自由度振动台优化设计与动态特性研究[D].秦皇岛:燕山大学,2015.
 (LI Zhongjie. OptimIzation design and dynamic characteristics of 3-DOF parallelL shaking table[D]. Qinhuangdao: Yanshan University, 2015.)

(责任编辑:徐玉梅 英文审校:唐玉兰)