



توسعه مدل بهینه طراحی روسازی انعطاف پذیر به روش مکانیستیک-تجربی

سید علی صحاف^۱، محمد دارینی^۲، عماد سروری^۳

۱- استادیار دانشکده مهندسی، دانشگاه فردوسی مشهد

۲- کارشناس ارشد راه و ترابری، دانشگاه فردوسی مشهد

۳- کارشناس ارشد راه و ترابری، دانشگاه فردوسی مشهد

emad.soroori@stu.um.ac.ir

خلاصه

امروزه برای طراحی روسازی های آسفالتی یکی از روش های مورد توجه روش مکانیستیک-تجربی می باشد، در این روش معیارهای ترک خستگی و تغییر شکل دائمی از مهم ترین معیارهای طراحی می باشند. از جمله عوامل مؤثر در معیارهای ذکر شده و عمر روسازی می توان به ضخامت لایه های رویه و اساس اشاره کرد. این ضخامت ها به شکل معناداری در تعیین زمان رسیدن به ترک خستگی و تغییر شکل های دائم دخیل هستند. در این تحقیق در ابتدا رابطه ضخامت های رویه و اساس با معیارهای دخیل در عمر روسازی بررسی شده سپس سعی شده با توجه به این رابطه ها، ضخامت ها به گونه ای طراحی شوند تا بتوان از حداکثر ظرفیت روسازی تا زمان خرابی استفاده کرد. در این بررسی برای تحلیل روسازی ها از برنامه تحلیلی kenlayer استفاده شده است.

واژه های کلیدی: روسازی انعطاف پذیر، طراحی مکانیستیک، طراحی بهینه، نظریه چند لایه ای ارتجاعی، مدل سازی خطی

۱. مقدمه

روش مکانیستیک-تجربی، طراحی مبتنی بر مکانیک مصالح است. در این روش پس از تعیین مشخصات لایه های روسازی به آن ها بارگذاری اعمال می گردد و پس از تحلیل روسازی می توان مقادیر کرنش و تنش را در نقاط مختلف محاسبه کرد و در نهایت با استفاده از این مقادیر عمر روسازی را پیش بینی کرد.

محققین نشان داده اند برای محاسبه عمر خستگی روسازی می توان از کرنش کششی در زیر لایه آسفالتی استفاده کرد و همچنین برای تعیین عمر روسازی تا رسیدن به خرابی تغییر شکل های دائم می توان از کرنش فشاری روی بستر استفاده کرد. در این تحقیق بر مبنای همین فرضیه ها سعی شده تا رابطه ی ضخامت های مختلف لایه های رویه و اساس را با خرابی های روسازی بدست آورد و از آن برای بهینه سازی طراحی که هدف این تحقیق است کمک گرفت.

۲. مکانیزم های خرابی:

همان طور که اشاره شد دو مکانیزم خرابی وجود دارد: ۱- خرابی بر اثر ترک های خستگی
۲- خرابی بر اثر تغییر شکل های دائمی

۱.۲. خرابی بر اساس ترک های خستگی

در این معیار تعداد تکرار بار مجاز برای جلوگیری از رسیدن رویه به ترک های خستگی از رابطه ی صفحه ی بعد بدست می آید:

$$N_f = f_1(\epsilon_T)^{-f_2} (E_1)^{-f_3} \quad (1)$$

^۱ استادیار دانشکده مهندسی، دانشگاه فردوسی مشهد

^۲ کارشناس ارشد راه و ترابری، دانشگاه فردوسی مشهد

^۳ کارشناس ارشد راه و ترابری، دانشگاه فردوسی مشهد