

Испытательная лаборатория
ИЛ «ЭС-Тест»

ПРОТОКОЛ ИСПЫТАНИЙ

ГОСТ 30546.1-98, ГОСТ 30546.2-98, ГОСТ 30546.3-98 (исполнение сейсмостойкости 9 баллов по шкале MSK-64)

Номер протокола испытаний.....:
Дата

098-05/07-ЭСТ
07.05.2018 г.

Испытатель: Балакин В.В.

Руководитель лаборатории: Павлов С. П.

Испытательная лаборатория: Испытательная лаборатория «ЭС-Тест»
Аттестат аккредитации № РОСС RU.31485.04ИДЮ.005
Аkkредитован 02 апреля 2018 г. на срок действия до 01 апреля 2023г.

Адрес: 305000, г. Курск, ул. Почтовая, д. 23, помещение 8

Место проведения испытаний: ИЛ «ЭС-Тест»

Заказчик испытаний: ООО «ЦЕНТР РАЗРАБОТКИ И ИССЛЕДОВАНИЙ «ИМПУЛЬС»

Адрес: 125171, РФ, г. Москва, Ленинградское ш., д. 8, корпус 2

Наименование продукции: Источник бесперебойного питания «ИМПУЛЬС»

Код ОКПД2.....: 27.90.40.190

Модель / Тип:

Серийный номер:

Изготовитель:

ООО «ЦЕНТР РАЗРАБОТКИ И ИССЛЕДОВАНИЙ «ИМПУЛЬС»

Адрес изготовителя:

125171, РФ, г. Москва, Ленинградское ш., д. 8, корпус 2

Наименование документации,
по которой изготовлено изделие.....:

ТУ 29.90.40-09931023-008-2017

Серийное производство или партия про-
дукции:

Серийный выпуск

Испытано согласно требованиям ...:

ГОСТ 30546.1-98, ГОСТ 30546.2-98, ГОСТ 30546.3-98 (исполнение
сейсмостойкости 9 баллов по шкале MSK-64)

Цель испытаний.....:

Сертификация продукции.

Метод испытаний

Моделирование сейсмического воздействия 9 баллов по шкале MSK-
64

Нестандартный метод испытаний...:

Нет

Форма протокола испытаний (ФПИ)

Г17516



Климатические условия испытаний:

- *температура окружающей среды* – 20 ± 2 °C
- *относительная влажность* – 64 ± 5 %
- *атмосферное давление* – 98 ± 5 КПа
- *температура испытательной среды* – 20 ± 2 °C

Процедура испытаний

Идентификация изделия	Наименование, тип, маркировка образцов соответствует сопроводительной документации
Проведение испытаний согласно	ГОСТ 30546.1-98, ГОСТ 30546.2-98, ГОСТ 30546.3-98 (исполнение сейсмостойкости 9 баллов по шкале MSK-64)
Условия проведения испытаний и методика расчета	<p>Собственный вес конструкции распределяется между узлами конечно-элементной модели пропорционально примыкающим площадям.</p> <p>Собственный вес оборудования сосредоточен в узлах закрепления (используются конечные элементы «сосредоточенная масса»).</p> <p>Напряженно-деформированное состояние несущих конструкций от сейсмического воздействия определено линейно-спектральным методом.</p> <p>Компоненты X, Y, Z в запас прочности складываются по абсолютной величине.</p>
Испытание изделия	Испытание изделия см. приложение №1

Заключение

Представленный на испытания образец – Источник бесперебойного питания «ИМПУЛЬС», выпускаемый изготовителем ООО «ЦЕНТР РАЗРАБОТКИ И ИССЛЕДОВАНИЙ «ИМПУЛЬС», соответствует:

ГОСТ 30546.1-98 «Общие требования к машинам, приборам и другим техническим изделиям и методы расчета их сложных конструкций в части сейсмостойкости»;

ГОСТ 30546.2-98 «Испытания на сейсмостойкость машин, приборов и других технических изделий»;

ГОСТ 30546.3-98 «Методы определения сейсмостойкости машин, приборов и других технических изделий, установленных на месте эксплуатации, при их аттестации или сертификации на сейсмическую безопасность», (исполнение сейсмостойкости 9 баллов по шкале MSK-64);

Исполнитель

/ Балакин В.В./



Приложение №1
к протоколу № 098-05/07-ЭСТ

**Испытание на сейсмическое воздействие источника
бесперебойного питания «ИМПУЛЬС»**



Содержание

1	Общие сведения	3
2	Нагрузки и воздействия, действующие на ИБП	3
3	Методика расчета	4
4	Расчет ИБП	8
4.1	Определение собственных частот колебаний ИБП	9
4.2	Анализ сейсмического воздействия на ИБП	16
4.3	Визуализация коэффициента запаса прочности	21
5	ОБЩИЕ ВЫВОДЫ	22



1. Общие сведения

Испытание на сейсмическое воздействие источника бесперебойного питания «ИМПУЛЬС» (далее ИБП) выполнено на основании технической документации, ГОСТ 30546.1-98 «Общие требования к машинам, приборам и другим техническим изделиям и методы расчета их сложных конструкций в части сейсмостойкости».

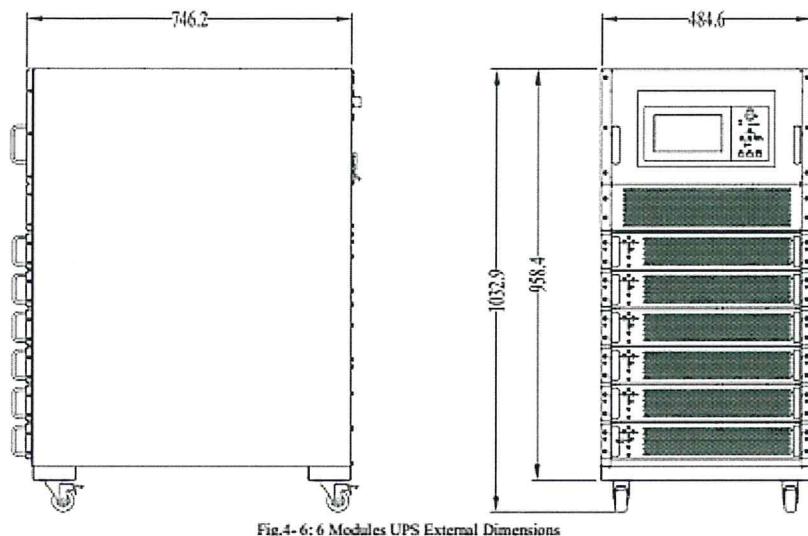


Рис.1 Общий вид ИБП

2. Нагрузки и воздействия, действующие на ИБП

На основании технической документации, была смоделирована ИБП.

В качестве статических и динамических нагрузок были приняты следующие типы нагрузок:

1. собственный вес с коэффициентом – 1,1;
2. сейсмическое воздействие в 9 баллов по шкале MSK-64.



3. Методика расчета

Расчет выполнен в ПО ANSYS — универсальная программная система конечно-элементного (МКЭ) анализа. ANSYS аттестован в ГОСАТОМНАДЗОРЕ России (Регистрационный номер ПС в ЦОЭП при РНЦ КИ №490 от 10.09.2002); (Регистрационный номер паспорта аттестации ПС №145 от 31.10.2002), а также выдано свидетельство РААСН о верификации ANSYS № 02/ANSYS/2009.

Расчет, выполняемый программой ANSYS, основан на классических инженерных представлениях и концепциях. При помощи численных методов эти концепции могут быть сформулированы в виде матричных уравнений, которые наиболее пригодны для конечно-элементных приложений.

Совокупность дискретных областей (элементов), связанных между собой в конечном числе точек (узлов), представляет собой математическую модель системы. Основными неизвестными являются степени свободы узлов конечно-элементной модели. К степеням свободы относятся перемещения, повороты, температуры, давления, скорости, потенциалы электрических или магнитных полей; их конкретное содержание определяется типом элемента, который связан с данным узлом. В соответствии со степенями свободы для каждого элемента модели формируются матрицы масс, жесткости (или теплопроводности) и сопротивления (или удельной теплоемкости). Эти матрицы приводят к системам совместных уравнений, которые обрабатываются так называемыми “решателями”.

Для материалов с линейными свойствами напряжения связаны с деформациями соотношением:

$$\{\sigma\} = [D] \{\epsilon_{el}\}, \quad (1)$$

где $\{\sigma\} = [\sigma_x \ \sigma_y \ \sigma_z \ \sigma_{xy} \ \sigma_{yz} \ \sigma_{xz}]^T$ - вектор напряжений (как выходная величина помечается меткой S);

[D] – матрица упругости (описывается уравнениями (17) ... (22), обратная матрица записывается в виде (3) и (4);

$\{\epsilon_{el}\} = \{\epsilon\} - \{\epsilon_{th}\}$ - выходной массив;

$\{\epsilon\} = [\epsilon_x \ \epsilon_y \ \epsilon_z \ \epsilon_{xy} \ \epsilon_{yz} \ \epsilon_{xz}]^T$ - вектор полной (суммарной) деформации;

$\{\epsilon_{th}\}$ – вектор температурной деформации.

Компоненты вектора напряжений показаны на Рисунке 2. Для используемых в программе ANSYS напряжений и деформаций принято следующее правило знаков: величины, относящиеся к растяжению являются положительными, к сжатию



отрицательными. Компоненты сдвига считаются положительными, если их направления совпадают с направлениями соответствующих координатных осей. Деформации сдвига представляют собой инженерные деформации, а не компоненты тензора.

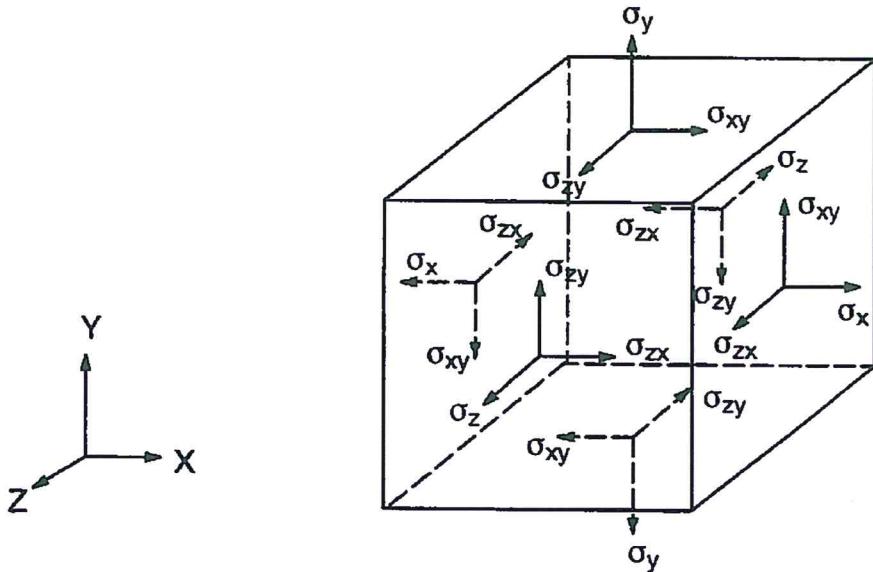


Рисунок 2.2 - Компоненты вектора напряжений

Уравнение (1) может быть обращено следующим образом:

$$\{\varepsilon\} = \{\varepsilon_{th}\} + [D]^{-1} \{\sigma\}. \quad (2)$$

Матрица $[D]^{-1}$, нормализованная по столбцам, имеет вид:

$$[D]^{-1} = \begin{vmatrix} 1/E_x & -v_{xy}/E_y & -v_{xz}/E_z & 0 & 0 & 0 \\ -v_{yx}/E_x & 1/E_y & -v_{yz}/E_z & 0 & 0 & 0 \\ -v_{zx}/E_x & -v_{zy}/E_y & 1/E_z & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 1/G_x & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 1/G_y & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 1/G_z \end{vmatrix} \quad (3)$$

При использовании нормализация по строкам, матрица записывается следующим образом:

$$[D]^{-1} = \begin{vmatrix} 1/E_x & -v^*_{xy}/E_y & -v^*_{xz}/E_z & 0 & 0 & 0 \\ -v^*_{yx}/E_x & 1/E_y & -v^*_{yz}/E_z & 0 & 0 & 0 \\ -v^*_{zx}/E_x & -v^*_{zy}/E_y & 1/E_z & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 \end{vmatrix} \quad (4)$$



$$\begin{vmatrix} 0 & 0 & 0 & 1/G_{xy} & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 1/G_{yz} & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 1/G_{zx} \end{vmatrix}$$

Для записи элементов этих матриц используются обозначения:

ν_x – модуль Юнга в направлении оси x ,

ν_{xy} – минимальный коэффициент Пуассона,

ν_{xy}^* – максимальный коэффициент Пуассона,

G_{xy} – модуль сдвига в плоскости $x-y$.

Матрица $[D]-1$ должна быть положительно определенной. Кроме того, эта матрица должна быть симметричной, поэтому для ортотропных материалов предполагается существование соотношений:

$$\nu_{yx} / \nu_x = \nu_{xy} / \nu_y \quad (5)$$

$$\nu_{zx} / \nu_x = \nu_{xz} / \nu_z \quad (6)$$

$$\nu_{zy} / \nu_y = \nu_{yz} / \nu_z \quad (7)$$

или

$$\nu_{xy}^* / \nu_y = \nu_{xy} / \nu_x \quad (8)$$

$$\nu_{zx}^* / \nu_z = \nu_{xz} / \nu_x \quad (9)$$

$$\nu_{zy}^* / \nu_z = \nu_{yz} / \nu_y \quad (10)$$

Согласно допустимым выше соотношениям, величины ν_{xy} , ν_{zy} , ν_{zx} , ν_{xy}^* , ν_{zy}^* и ν_{zx}^* являются зависимыми и поэтому не задаются при вводе исходных данных.

Из равенства (2) в развернутом виде, используя выражения (3), а также (5) ... (7), получаем шесть уравнений:

$$\epsilon_x = \alpha_x \Delta T + \sigma_x / \nu_x - \nu_{xy} \sigma_y / \nu_y - \nu_{xz} \sigma_z / \nu_z \quad (11)$$

$$\epsilon_y = \alpha_y \Delta T + \sigma_y / \nu_y - \nu_{xy} \sigma_x / \nu_x - \nu_{yz} \sigma_z / \nu_z \quad (12)$$

$$\epsilon_z = \alpha_z \Delta T + \sigma_z / \nu_z - \nu_{xz} \sigma_x / \nu_x - \nu_{yz} \sigma_y / \nu_y \quad (13)$$

$$\epsilon_{xy} = \sigma_{xy} / G_{xy} \quad (14)$$

$$\epsilon_{yz} = \sigma_{yz} / G_{yz} \quad (15)$$

$$\epsilon_{xz} = \sigma_{xz} / G_{xz}, \quad (16)$$

где ϵ_x – деформация в направлении оси x ,

ϵ_{xy} – деформация сдвига в плоскости $x-y$,

σ_x – напряжения в направлении оси x ,



σ_{xy} - напряжения сдвига в плоскости x - y;

компоненты с другими индексами получаются циклическим сдвигом (x - y - z).

Уравнение (1) можно переписывать в развернутом виде, используя обратную матрицу (3), что вместе с уравнениями (5) ... (7) дает шесть соотношений для напряжений:

$$\begin{aligned}\sigma_x = Ex/h [1 - (v_{yz})^2 Ey/Ez] (\epsilon_x - \alpha_x \Delta T) + Ex/h [v_{xy} + v_{xz}v_{yz} Ez/Ey] (\epsilon_y - \alpha_y \Delta T) + \\ Ex/h [v_{xz} + v_{yz}v_{xy}] (\epsilon_z - \alpha_z \Delta T)\end{aligned}\quad (17)$$

$$\begin{aligned}\sigma_y = Ex/h [v_{xy} + v_{xz}v_{yz} Ez/Ey] (\epsilon_x - \alpha_x \Delta T) + Ey/h [1 - (v_{xz})^2 Ex/Ez] (\epsilon_y - \alpha_y \Delta T) + \\ Ey/h [v_{yz} + v_{xz}v_{xy} Ex/Ey] (\epsilon_z - \alpha_z \Delta T)\end{aligned}\quad (18)$$

$$\begin{aligned}\sigma_z = Ex/h [v_{xz} + v_{yz}v_{xy}] (\epsilon_x - \alpha_x \Delta T) + Ey/h [v_{yz} + v_{xz}v_{xy} Ex/Ey] (\epsilon_y - \alpha_y \Delta T) + \\ Ez/h [1 - (v_{xy})^2 Ex/Ey] (\epsilon_z - \alpha_z \Delta T)\end{aligned}\quad (19)$$

$$\sigma_{xy} = G_{xy} \epsilon_{xy} \quad (20)$$

$$\sigma_{yz} = G_{yz} \epsilon_{yz} \quad (21)$$

$$\sigma_{xz} = G_{xz} \epsilon_{xz}, \quad (22)$$

в которых обозначено: $h = 1 - (v_{xy})^2 Ex/Ey - (v_{yz})^2 Ez/Ey - (v_{xz})^2 Ex/Ez - 2 v_{xy} v_{yz} v_{xz} Ex/Ey$.

Если модули сдвига G_{xy} , G_{yz} , G_{xz} не задаются при вводе, то их значения вычисляются следующим образом:

$$G_{xy} = (Ex Ey) / (Ex + Ey + 2 v_{xy} Ex) \quad (23)$$

$$G_{yz} = G_{xy} \quad (24)$$

$$G_{xz} = G_{xy} \quad (25)$$



4. Расчет ИБП

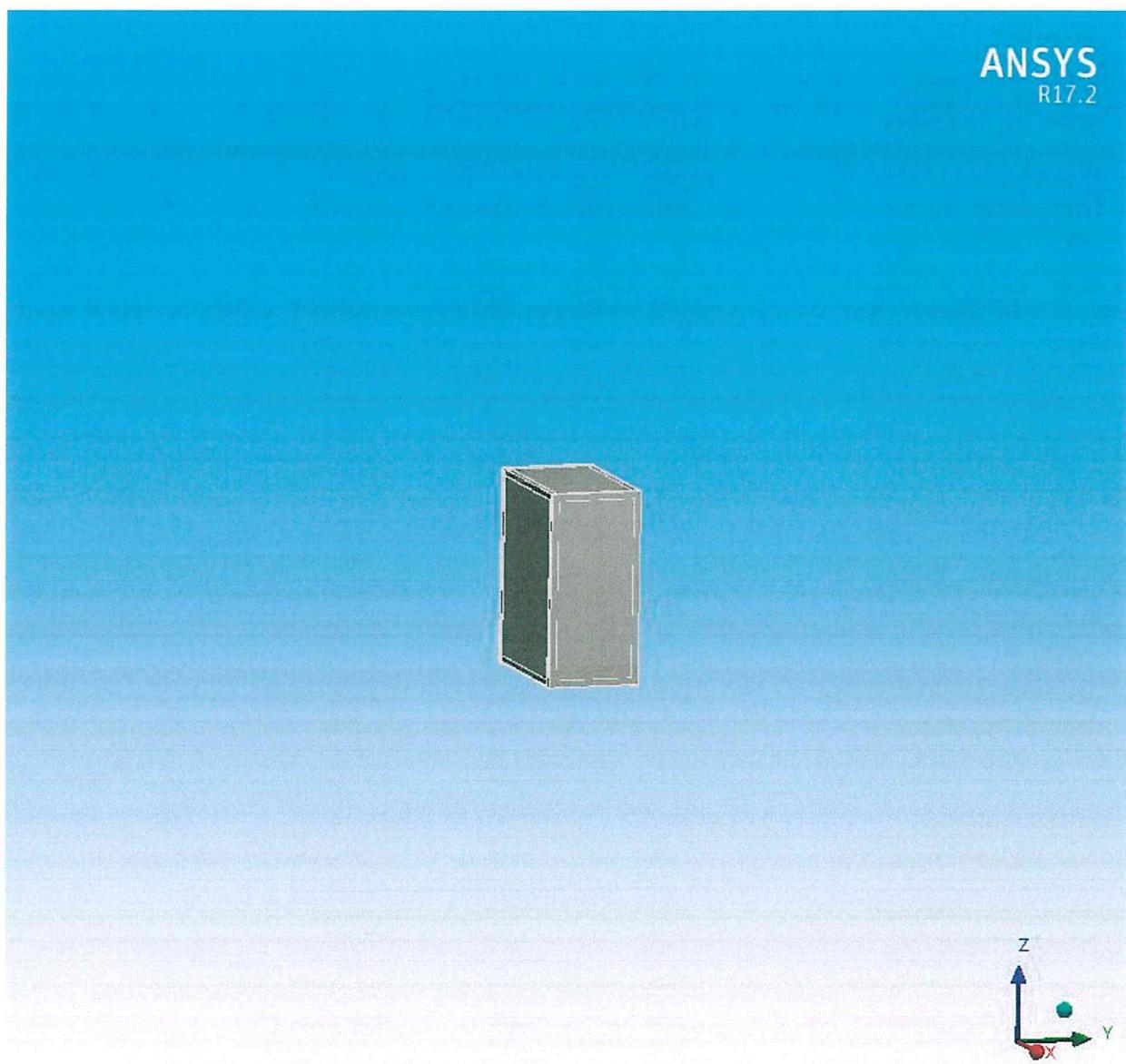


Рис. 2 Расчетная аппроксимированная модель



4.1 Определение собственных частот колебаний ИБП:

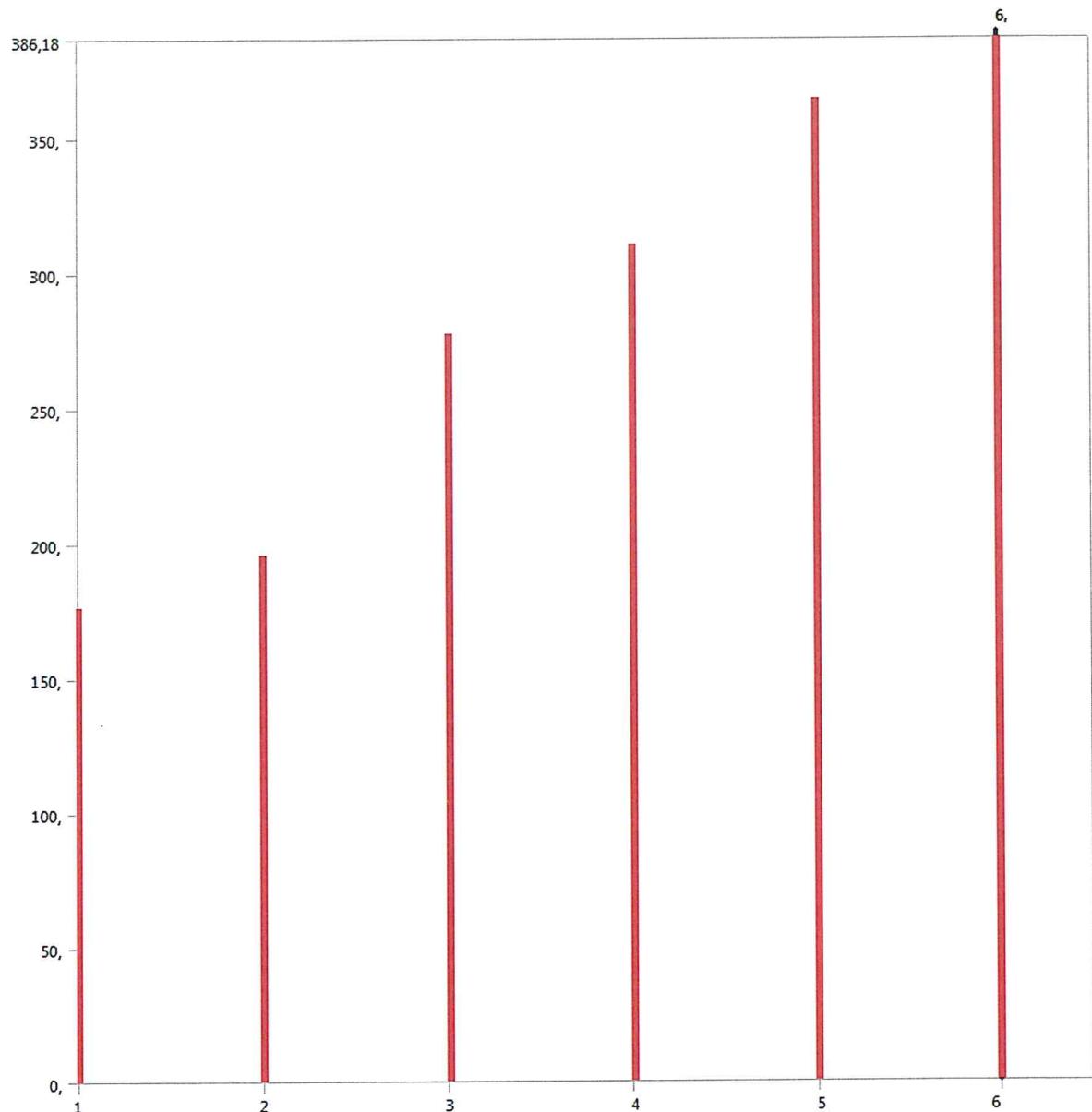


Рис. 3 Гистограмма собственных частот колебаний ИБП



B: Modal
Figure
Type: Total Deformation
Frequency: 176,01 Hz
Unit: m

ANSYS
R17.2

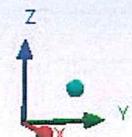
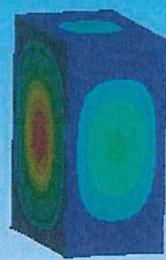
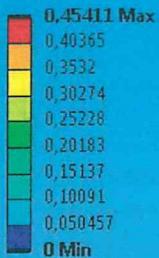


Рис. 4 Амплитуда при 1-й форме колебаний [м]



B: Modal

Figure

Type: Total Deformation

Frequency: 194,97 Hz

Unit: m

ANSYS
R17.2

0,40114 Max

0,35657

0,312

0,26742

0,22285

0,17828

0,13371

0,089142

0,044571

0 Min

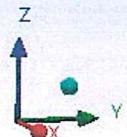
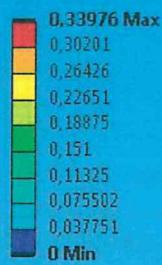


Рис. 5 Амплитуда при 2-й форме колебаний [м]



B: Modal
Figure
Type: Total Deformation
Frequency: 276,87 Hz
Unit: m



ANSYS
R17.2



Рис. 6 Амплитуда при 3-й форме колебаний [м]



B: Modal

Figure

Type: Total Deformation

Frequency: 310,07 Hz

Unit: m

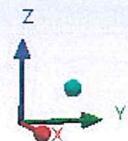
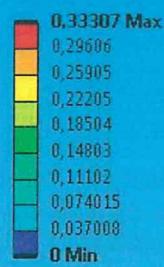


Рис. 7 Амплитуда при 4-й форме колебаний [м]

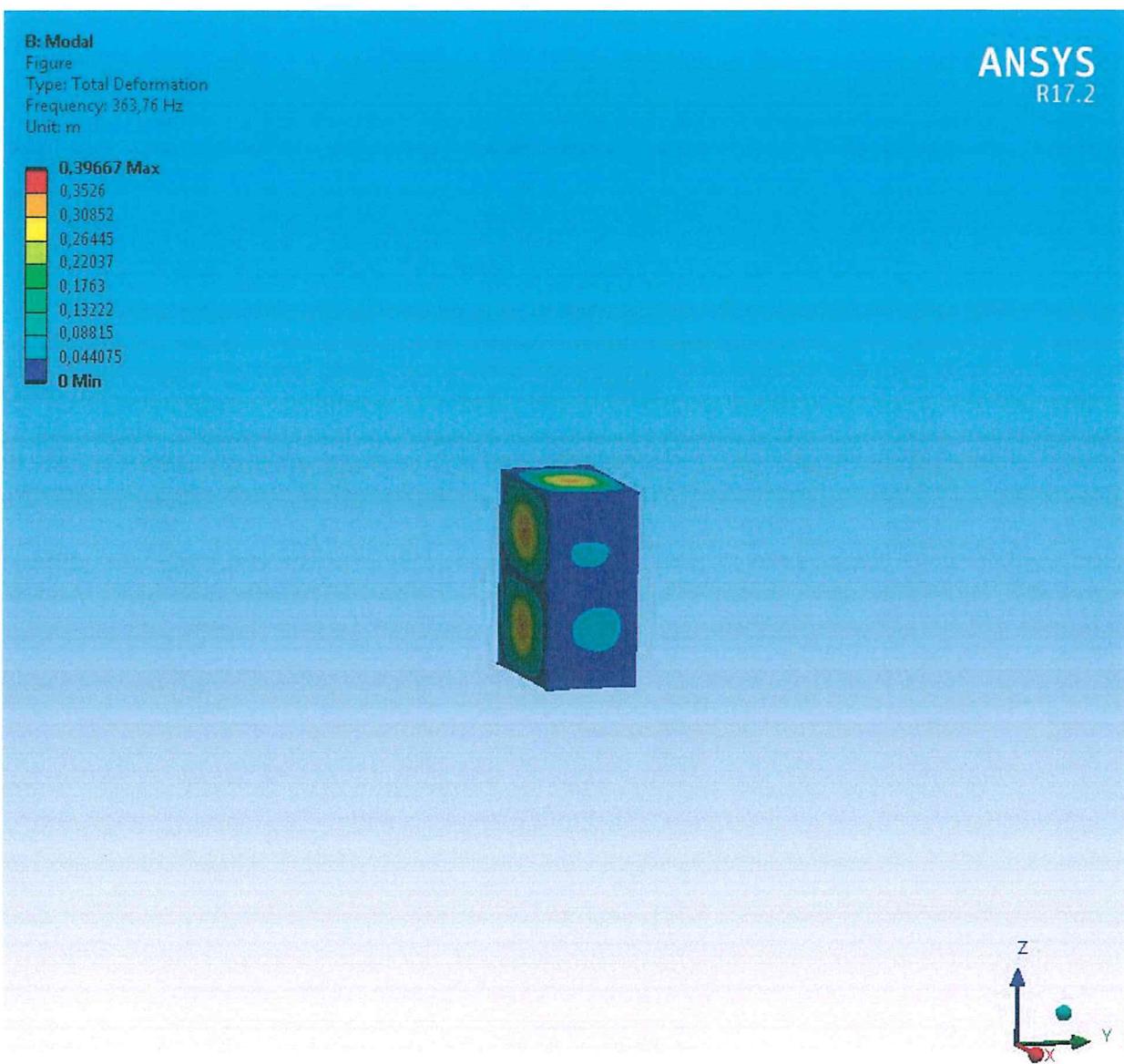


Рис. 8 Амплитуда при 5-й форме колебаний [м]

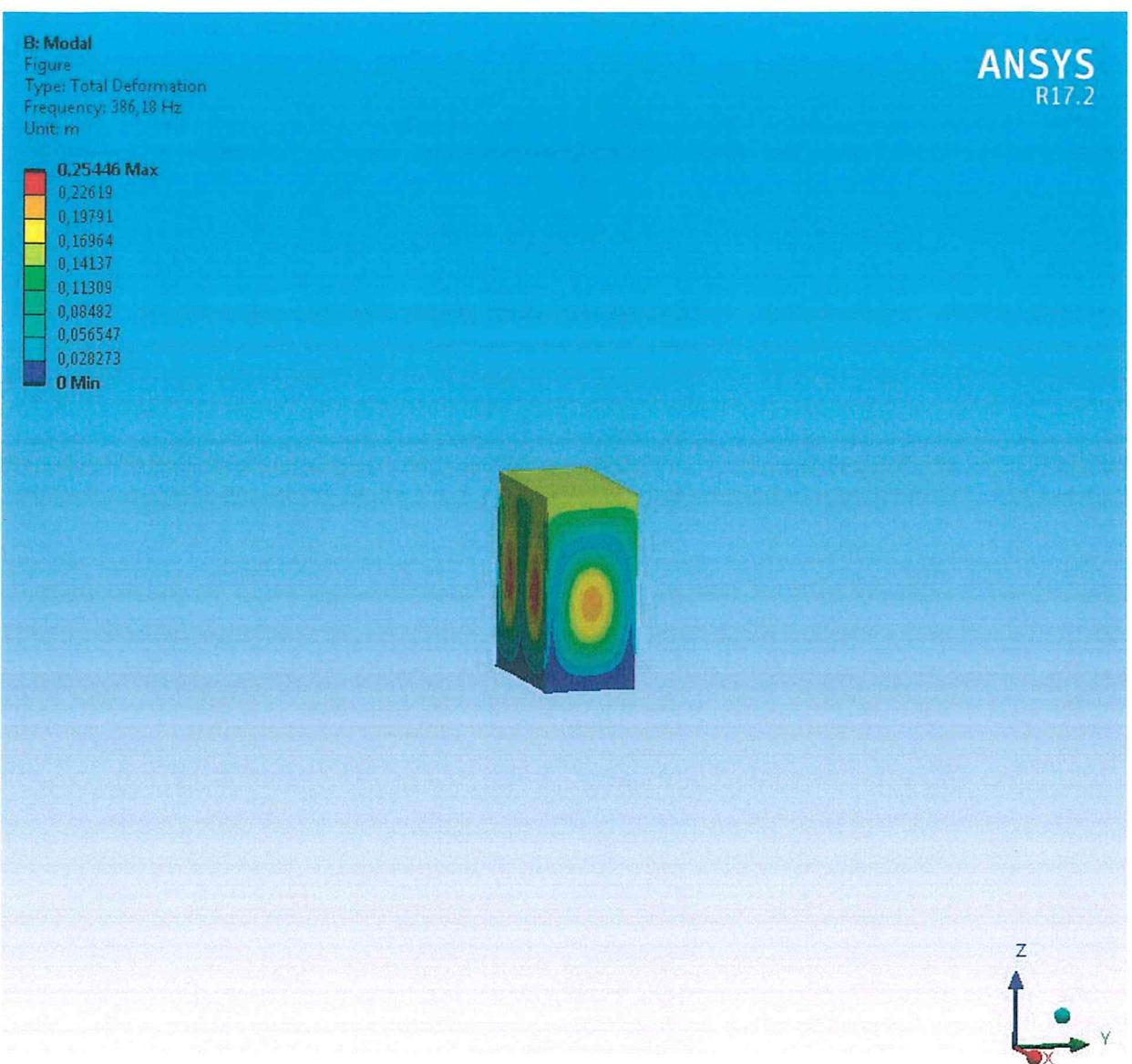


Рис. 9 Амплитуда при 6-й форме колебаний [м]



4. 2 Анализ сейсмического воздействия на ИБП:

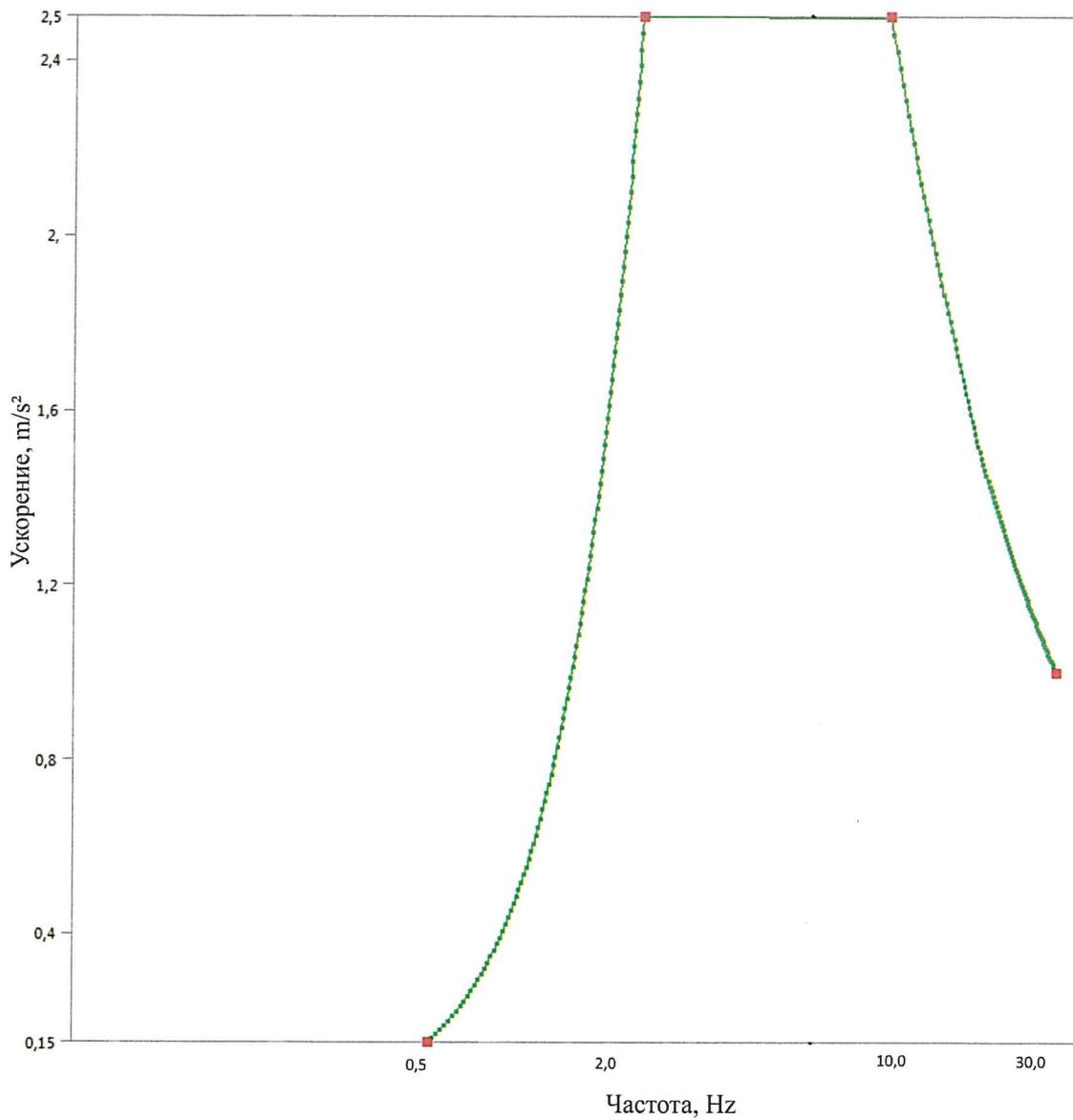


Рис.10 График зависимости между максимальной амплитуды ускорения и частотой синусоидальной вибрации – расчетный спектр воздействия

Частота [Hz]	Ускорение [(m/s^2)]
0,5	0,15
2,	2,5
10,	
30,	1,0



C: Response Spectrum
Figure
Type: Directional Deformation(X Axis)
Unit: m
Solution Coordinate System
Time: 0

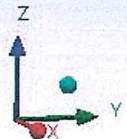
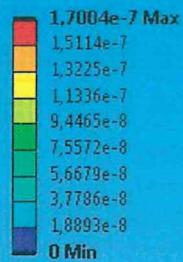


Рис. 11 Перемещения по оси X [м]



C: Response Spectrum
Figure
Type: Directional Deformation(Y Axis)
Unit: m
Solution Coordinate System
Time: 0

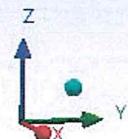
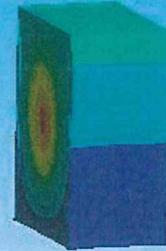
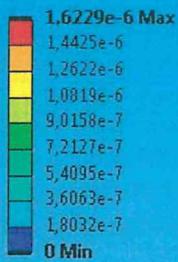


Рис. 12 Перемещения по оси Y [м]



C: Response Spectrum
Figure
Type: Directional Deformation(Z Axis)
Unit: m
Solution Coordinate System
Time: 0

ANSYS
R17.2

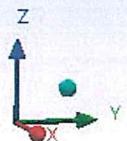
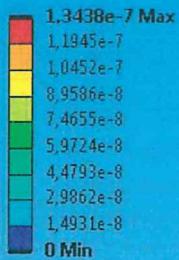


Рис. 13 Перемещения по оси Z [м]



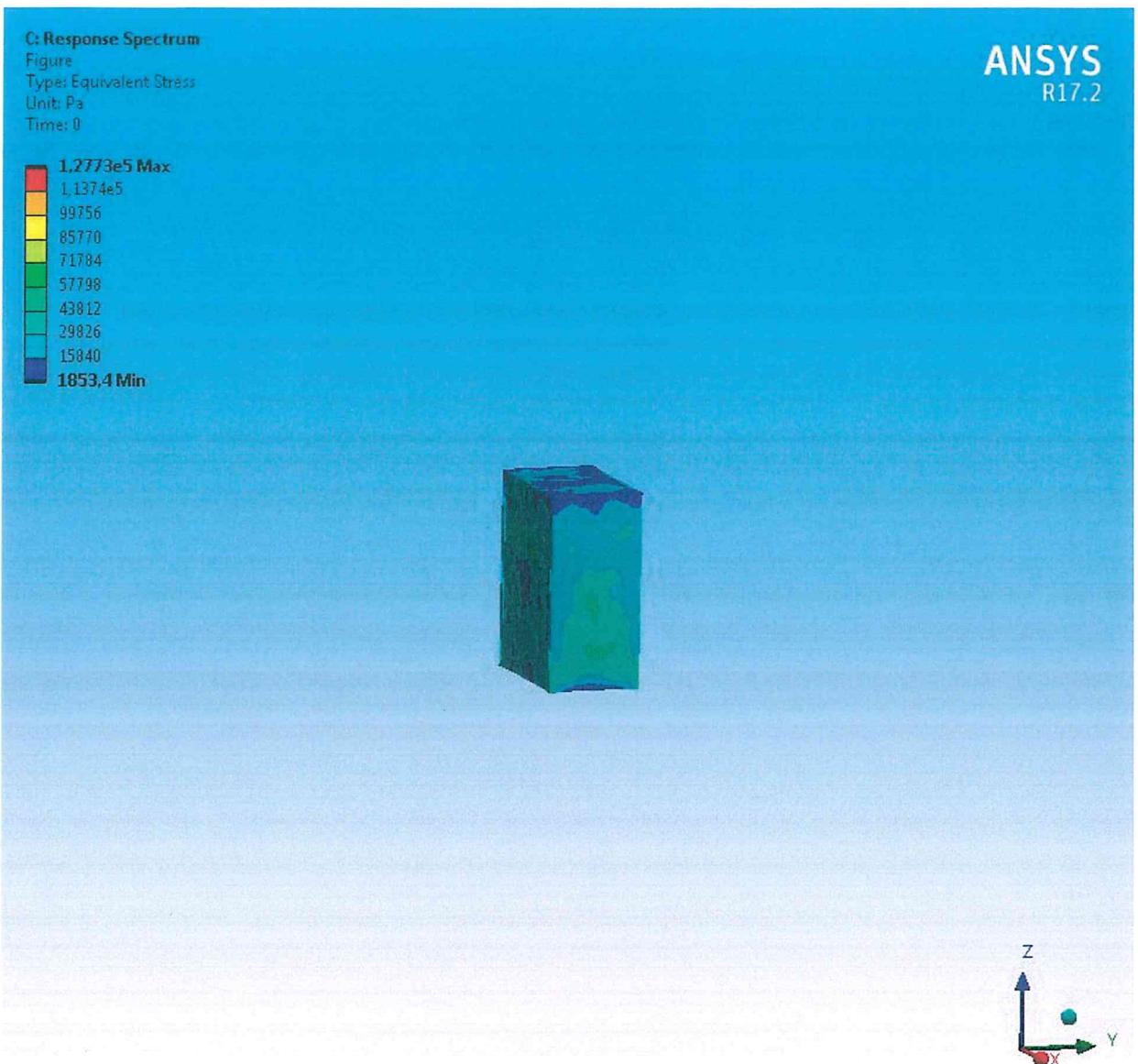


Рис. 14 Эквивалентные напряжения [Па]



4.3 Визуализация коэффициента запаса прочности от сейсмического воздействия:

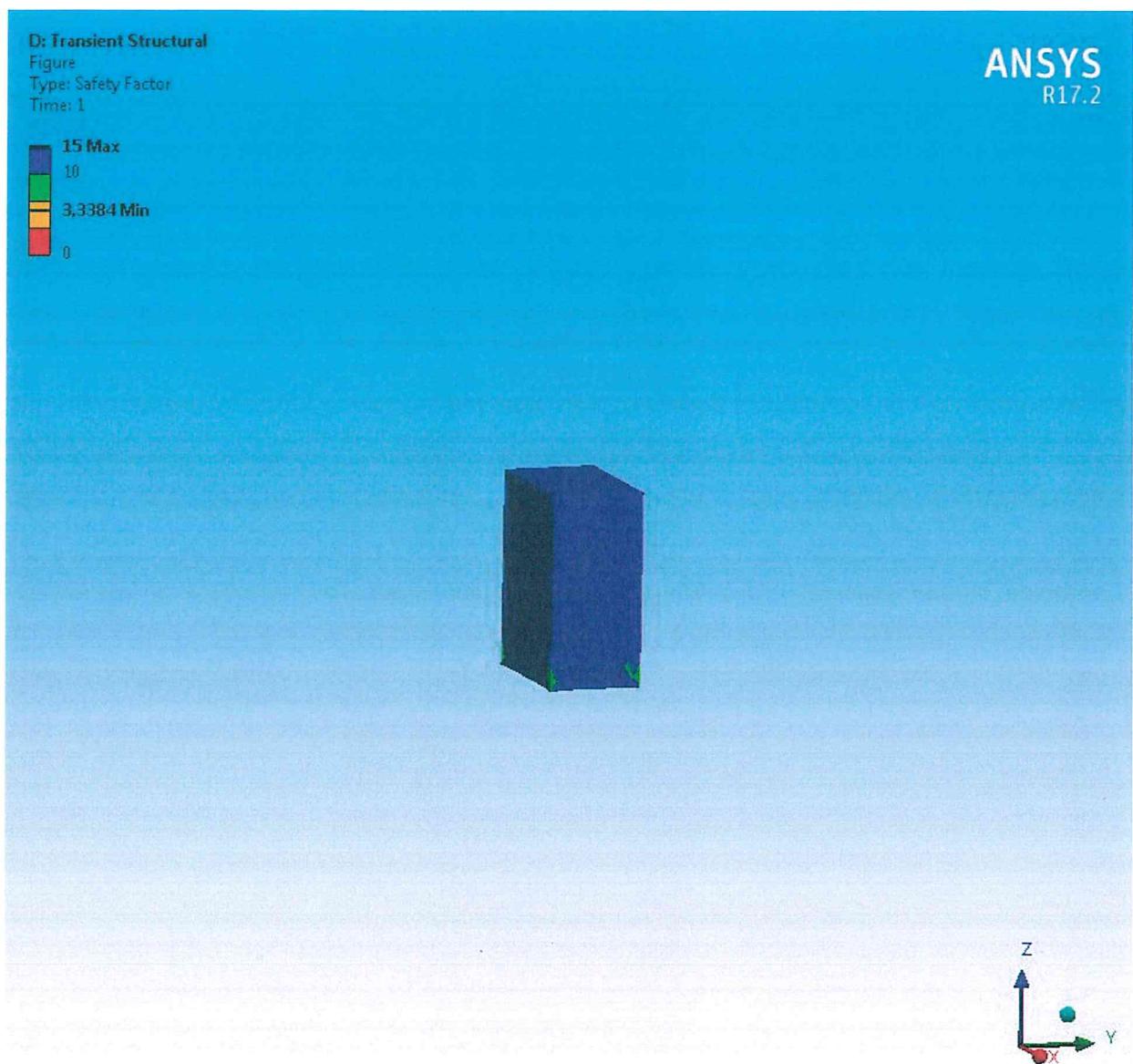


Рис. 18 Визуализация коэффициента запаса прочности



5. ОБЩИЕ ВЫВОДЫ

1. Испытание на сейсмическое воздействие источника бесперебойного питания «ИМПУЛЬС» включительно выполнено на основании технической документации, ГОСТ 30546.1-98 «Общие требования к машинам, приборам и другим техническим изделиям и методы расчета их сложных конструкций в части сейсмостойкости», ГОСТ 30631-99 «Общие требования к машинам, приборам и другим техническим изделиям в части стойкости к механическим внешним действующим факторам при эксплуатации», СП 14.13330.2014 «Строительство в сейсмических районах»;
2. В испытании представлены: собственные частоты колебаний ИБП, сейсмическое воздействие на ИБП, визуализация коэффициента запаса прочности при динамическом воздействии;
3. На основании проведенного испытания можно сделать вывод, что прочность источника бесперебойного питания «ИМПУЛЬС» включительно от сейсмического воздействия в 9 баллов по шкале MSK-64 обеспечена.

