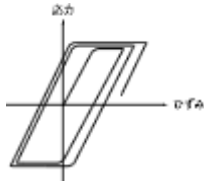
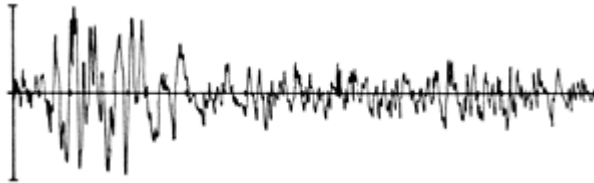


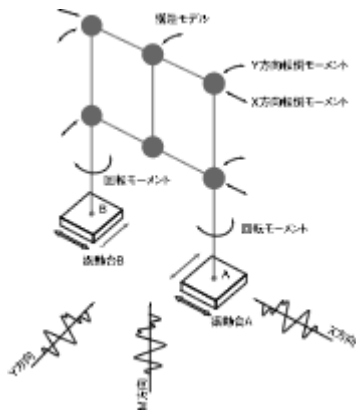
## 装置概念図

1968/05/16 TOKACHIOKI/HACHINOHE  
TIME DOMAIN

ACC [cm/s<sup>2</sup>]



Ex. A 点の挙動



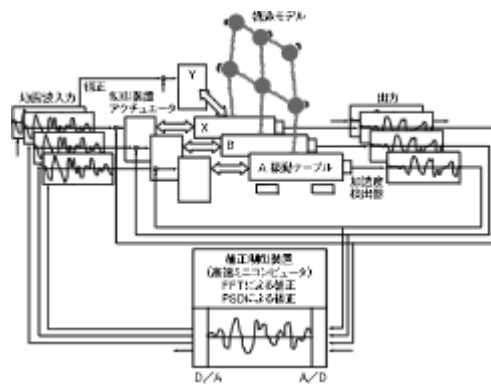
地震波が X 方向または M 方向から伝わってくるときは、  
揺動台 A が先に振動し、B は時間遅れをもった振動となる

揺動台の作動方向は、2 台とも X 方向の場合および 2 台とも Y 方向の場合があり、実際には配置を変えなければならない

構造モデルの各質点の振動により転倒モーメント，回転モーメントが発生し、揺動テーブルに作用する

## コンピュータ制御機構

- コンピュータで作成された、2～4種類の前波形（加速度または変位の地震波）は、電気油圧式サーボ機構により、振動テーブルに伝えられ、トラポリス構造モデルを振動させる
- コンピュータを応用した、FFT（高速フーリエ変換）により、振動テーブル上に設置した検出器（変位，加速度）からの出力波形と原波形とを比較し、補正値を演算し、入力波形を修正する
- コンピュータ回路を切り離せば、それぞれの振動台はアナログ制御によって、単独に使用できる



システム構成図

# システム構成図

