



تأثیر گره‌های کرنشی در برداشت انرژی تیر پیزوالکتریک با تحریک موده‌های ارتعاشی

تأثیر گره‌های کرنشی در برداشت انرژی تیر پیزوالکتریک با تحریک موده‌های ارتعاشی

مجید جباری

استادیار، مهندسی مکانیک، دانشگاه آزاد اسلامی، واحد خمینی شهر، خمینی شهر
 خمینی شهر، صندوق پستی 84175-119، jabbari@iaukhsh.ac.ir

اطلاعات مقاله

مقاله پژوهشی کامل
 دریافت: 28 خرداد 1396
 پذیرش: 10 شهریور 1396
 ارائه در سایت: 13 مهر 1396

کلید واژگان:

برداشت انرژی الکتریکی
 گره‌های کرنشی
 بار مقاومتی بهینه
 توان الکتریکی
 موده‌های ارتعاشی

چکیده

برداشت انرژی الکتریکی از تیر یکسردرگیر پیزوالکتریک با تحریک موده‌های ارتعاشی حاصل می‌گردد. موده‌های ارتعاشی دارای گره‌های کرنشی است که توزیع کرنش در راستای تیر در این نقاط تغییر علامت می‌دهد. موده‌های ارتعاشی تیر یکسردرگیر به جز اولین مود دارای گره‌های کرنشی مشخصی است. از نظر تئوری و تجربی نشان داده می‌شود که گره‌های کرنشی موده‌های ارتعاشی با الکترودهای پیوسته باعث حذف ولتاژ خروجی الکتریکی می‌گردد. اگر از الکترودهای جداشده به جای الکترودهای پیوسته استفاده شود ولتاژ خروجی ناشی از تحریک دومین مود می‌تواند به طور قابل توجهی افزایش یابد. با استفاده از تئوری قانون گوس در معادله مدار لایه پیزوالکتریک تحت خمش دینامیکی، پاسخ ولتاژ ناشی از جفت‌شدگی الکترومکانیک حاصل می‌شود. یکی از پارامترهای مؤثر در پاسخ ولتاژ ترم جفت‌شدگی مودال است که علاوه بر وابستگی به هندسه، جنس و پارامترهای پیزوالکتریک تیر برداشت‌کننده انرژی، به تابع ویژه شیب خمش محاسبه شده در مرزهای الکترودها نیز وابسته است. اگر شیب‌ها در مرزهای الکترودهای پیوسته برای شکل مود مربوطه به یکدیگر نزدیک باشند، خروجی الکتریکی در آن مود بسیار کوچک خواهد بود. در این پژوهش با روش‌های تئوری و تجربی تأثیر گره‌های کرنشی در برداشت انرژی از تیر یکسردرگیر پیزوالکتریک در حالات فرکانس تحریک تشدید و غیرتشدید مورد بررسی واقع می‌شود. در عین حال تأثیر بار مقاومتی بر نتایج ولتاژ و توان خروجی و حصول بار مقاومتی بهینه مورد توجه قرار می‌گیرد.

The Effect of Strain Nodes on the Energy Harvesting of the Cantilever Piezoelectric Beam with the Vibration Mode Excitation

Majid Jabbari

Department of Mechanical Engineering, Khomeinishahr Branch, Islamic Azad University, Khomeinishahr/Isfahan, Iran
 P.O.B. 84175-119 Khomeinishahr/Isfahan, Iran, jabbari@iaukhsh.ac.ir

ARTICLE INFORMATION

Original Research Paper
 Received 18 June 2017
 Accepted 01 September 2017
 Available Online 05 October 2017

Keywords:

Energy Harvesting
 Strain Nodes
 Optimum Resistive
 Electrical Power
 Vibration Modes

ABSTRACT

The energy harvesting of a piezoelectric cantilever beam is obtained from the excitation of vibration modes. Vibration modes have strain nodes where the strain distribution changes in the direction of the beam length. Covering the strain nodes of the vibration modes with continuous electrodes effects a cancellation of the voltages outputs. The use of segmented electrodes prevents voltage cancellations for multi-mode vibration. The theory of Gauss law is presented for the voltage response due to the electro mechanic coupling. The effective parameter in the voltage response is the modal coupling term. This parameter depends on geometry, material, piezoelectric coefficients and the Eigen function of bending slope. If the slopes of the electrodes boundaries are close together, the electric response of vibration mode is very small. The resistive load affects the voltage and generated power. The optimum resistive load is considered for segmented and continuous electrodes, and then the power output is verified. One of the effective parameters on energy harvesting performance is the existence of concentrated mass. This topic is studied in this paper. Resonance and off-resonance cases are considered for the harvester. In this paper, both theoretical and experimental methods are used for satisfactory results.

1- مقدمه

توان حاصله از برداشت انرژی سیستم پیزوالکتریک را ارائه دادند. گاماتونی و همکاران [2] برداشت انرژی برای محدوده‌ای از فرکانس‌های تحریک را بیان کردند. در تحقیق انجام‌شده روش بیشینه‌کردن انرژی مورد توجه واقع شده است. الوین و همکاران [3] نتیجه گرفتند که بار یک غلطک می‌تواند کرنش مکانیکی برای برداشت انرژی تولید کند. آن‌ها از این موضوع برای شناسایی آسیب با استفاده از انرژی حاصله استفاده کردند. نافر و بین [4] کاربرد برداشت انرژی را در وسایل الکتریکی ارائه کردند. ایجاد توان برای سنسور بی‌سیم در تحقیق آن‌ها توضیح داده شد. گرانتسروم و همکاران [5] به

برداشت انرژی از ارتعاشات سازه برای تجهیزات الکتریکی می‌تواند مفید و مناسب باشد. تحقیقات و مطالعات انجام‌شده نشان‌دهنده اهمیت این موضوع است. برداشت انرژی می‌تواند در تجهیزات و باتری‌های قابل شارژ و سنسورهای بی‌سیم به کار رود. تعدادی از تحقیقات در پارامترهای ابعادی، نوع ماده و تأثیر شکل سازه در عملکرد برداشت انرژی متمرکز شده‌اند. رنو و همکاران [1] روش بیشینه‌کردن برداشت انرژی یک منبع انرژی را به وسیله بهینه‌کردن پارامترهای سازه‌ای پیشنهاد کردند. آن‌ها روش تحلیل

Please cite this article using:

Majid Jabbari, The Effect of Strain Nodes on the Energy Harvesting of the Cantilever Piezoelectric Beam with the Vibration Mode Excitation, *Modares Mechanical Engineering*, Vol. 17, No. 10, pp. 65-72, 2017 (in Persian)

برای ارجاع به این مقاله از عبارت ذیل استفاده نمایید:

پیوستگی الکترو، پتانسیل‌های الکتریکی یکدیگر را خنثی می‌کنند. با استفاده از تئوری قانون گوس در معادله مدار لایه پیزوالکتریک تحت خمش دینامیکی، پاسخ ولتاژ ناشی از جفت‌شدگی الکترومکانیک حاصل می‌شود. استفاده از الکترودهای جداشده از ایجاد پدیده حذف ولتاژ در ارتعاشات چند مودی جلوگیری می‌کند. تیر دوشکلی یکسردرگیر با الکترودهای پیوسته و تیر دوشکلی با الکترودهای جداشده در حالات تحریک تشدید و غیرتشدید مورد استفاده برای این تحقیق خواهد بود. در عین حال تأثیر بار مقاومتی بر نتایج ولتاژ و توان خروجی و حصول بار مقاومتی بهینه مورد توجه قرار می‌گیرد.

2- تئوری

مودهای ارتعاشی تیر یکسردرگیر به جز اولین مود دارای گره‌های کرنشی مشخصی است که در آن‌ها توزیع کرنش دینامیکی در جهت طول تیر تغییر می‌کند. به طور تئوری و تجربی نشان داده می‌شود که گره‌های کرنشی مودهای ارتعاشی با الکترودهای پیوسته سبب حذف ولتاژ خروجی الکتریکی می‌گردد. معادله مدار لایه پیزوالکتریک تحت خمش دینامیکی با استفاده از قانون گوس و با توجه به شکل 1 به صورت رابطه (1) ارائه می‌شود [18].

$$\frac{d}{dt} \left(\int_A D \cdot ndA \right) = \frac{v(t)}{R_l} \quad (1)$$

که D بردار جابه‌جایی الکتریکی در لایه پیزوالکتریک، $v(t)$ ولتاژ حاصله، R_l بار مقاومتی و n بردار نرمال بوده و انتگرال بر سطح الکترودها خواهد بود. به این ترتیب تنها مؤلفه D_3 از بردار D که در راستای عمود بر صفحه است، در محاسبه انتگرال استفاده می‌گردد.

طبق رابطه (2) کرنش محوری در یک سطح مشخص z از محور خنثی تیر چند لایه‌ای متناسب با انحنای تیر در آن موقعیت است.

$$s_1(x, y, t) = -z \frac{\partial^2 w(x, t)}{\partial x^2} \quad (2)$$

w تابع تغییر شکل و s_1 تابع کرنش است که به صورت روابط (4,3) به دست می‌آید.

$$D_3 = e_{31} s_1^p + \varepsilon_{33}^s E_3 \quad (3)$$

$$E_3(t) = \frac{-v(t)}{2h_p} \quad (4)$$

D_3 بردار جابه‌جایی الکتریکی در راستای عمود بر صفحه در لایه پیزوالکتریک، e_{31} ضریب پیزوالکتریک، ε_{33}^s ضریب دی‌الکتریک، h_p ضخامت لایه پیزوالکتریک، E_3 میدان الکتریکی و s_1^p کرنش لایه پیزوالکتریک است.

رابطه (3) به عنوان معادله ساختاری پیزوالکتریک و رابطه (4) بیان میدان الکتریکی است که با استفاده از روابط (4,3) برای حالت مدار الکتریکی با اتصال سری رابطه (5) حاصل می‌شود [19].

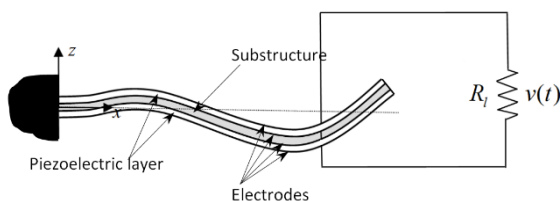


Fig.1 The bimorph beam with substructure and electrical circuit [18]

شکل 1 تیر پیزوالکتریک با مدار الکتریکی [18]

برداشت انرژی از قطعات پیزوالکتریک در مود کشش پرداختند. به دست آوردن توان الکتریکی حاصل از کشش یک تسمه پلیمر پیزوالکتریک مورد توجه آن‌ها قرار گرفت. جین و همکاران [6] یک تولیدکننده الکتریکی ارائه کردند که از سازه پیزوالکتریک با غشاء نازک ساخته شده بود. این دستگاه مولد جریان الکتریکی برای سیستم میکروالکترومکانیک به کار برده شده است. زنگ و همکاران [7] از روش بهینه‌کردن هندسی برای برداشت انرژی تیر پیزوالکتریک به وسیله ضریب تبدیل انرژی استفاده کردند. مدار الکتریکی و بار استاتیکی محدودیت‌های این مطالعه است. ارتگر و اینمان [8] مدل یک درجه آزادی و توزیع شده را برای برداشت انرژی از تیر یکسردرگیر با استفاده از تصحیح‌کننده ارائه دادند. آن‌ها با استفاده از روش تحلیلی پاسخ الکتریکی تیر پیزوالکتریک با تحریک‌کننده ارتعاشی را حاصل کردند. شن و همکاران [9] بررسی عملکرد برداشت انرژی از انواع مختلف مواد پیزوالکتریک را انجام دادند. در تحقیق آن‌ها مقایسه پاسخ الکتریکی برای انواع مواد مورد استفاده برای پیزوالکتریک‌ها ارائه شد. لی و همکاران [10] یک طراحی جدید برای برداشت انرژی از تیر پیزوالکتریک را بیان کردند که در مودهای چندگانه ارتعاشی سازه پیزوالکتریک به کار بردند.

اتمن و همکاران [11] تأثیر مبدل در بیشینه‌کردن توان حاصله یک دستگاه پیزوالکتریک را مورد تحقیق قرار دادند. در تحقیق آن‌ها نشان داده شده که مدار الکتریکی یکی از پارامترهای مؤثر برای بررسی عملکرد برداشت انرژی است. گوان و لیاو [12] تأثیر مدارهای الکتریکی در برداشت انرژی را نشان دادند. آن‌ها بیشینه‌کردن انرژی را با ذخیره انرژی الکتریکی در خازن و با استفاده از مدار الکتریکی حاصل کردند. روپ و همکاران [13] روش جدید طراحی برای برداشت انرژی از پوسته پیزوالکتریک با پارامترهای ماده پیزوالکتریک و بار مقاومتی در مدار الکتریک ارائه کردند.

علیقلی‌زاده و همکاران [14] به بررسی کنترل فعال ارتعاش تیر یکسردرگیر با وصله‌های پیزوالکتریک پرداختند. آن‌ها با روش تحلیلی در حل معادلات جفت‌شدگی الکترومکانیک، امکان بهینه‌سازی هم‌زمان طول و مکان عملگر پیزوالکتریک به صورت پیوسته را ارائه کردند. کاغذیان و همکاران [15] به مطالعه ارتعاشات آزاد غیرخطی نانو عملگر پیزوالکتریک دوشکلی پرداختند. در تحقیق آن‌ها از الاستیسیته غیرموضعی و تئوری تیر اویلر برنولی برای استخراج معادلات ارتعاشات غیرخطی استفاده شده که نتایج خیز استاتیکی و فرکانس طبیعی حاصل شده است. جباری و همکاران [16] به تحلیل دینامیکی تیر غیرخطی پیزوالکتریک با استفاده از روش اجزای محدود در حالات گذرا و دائمی پرداختند. در شرایط گذرا رفتار سازه به طور مشخصی نسبت به حالت دائمی تغییر می‌کند. پارامتر دیگر برای بررسی عملکرد برداشت‌کننده انرژی در تیر پیزوالکتریک وجود گره‌های کرنشی در شکل مودهای ارتعاشی است. کراولی و لوییس [17] تأثیر گره‌های کرنشی در عملکرد محرک‌ها را توضیح دادند. طبق تحقیق آن‌ها موقعیت محرک باید از این نقاط دور باشد. در غیر این صورت نیروی حاصله به وسیله محرک کاهش می‌یابد، زیرا یک بخش محرک خلاف جهت دیگر بخش‌ها عمل می‌کند؛ بنابراین نیاز است از محرک‌های جداشده برای کنترل سازه انعطاف‌پذیر استفاده شود.

در این تحقیق نشان داده می‌شود که پوشش گره‌های کرنشی مودهای ارتعاشی با الکترودهای پیوسته سبب ایجاد پدیده حذف ولتاژ خروجی می‌شود. پدیده حذف ولتاژ به حالتی گفته می‌شود که در طول الکترودها پتانسیل الکتریکی مثبت و منفی ایجاد گردد و در این حالت با توجه به

$$\left(\frac{1}{R_l} + j\omega C_p^{eq}\right)V - j\omega \sum_{r=1}^{\infty} \theta_r H_r = 0 \quad (14)$$

$$F_r = \rho_p b H a_d \quad (15)$$

a_d دامنه شتاب تحریک، t زمان، ρ_p دانسیته لایه پیزوالکتریک، ξ_r نسبت میرایی، ω_r فرکانس طبیعی تیر و H ضخامت تیر است. بزرگ بودن θ_r سبب تحریک قوی‌تر مدار خواهد شد؛ بنابراین شیب خم (چرخش مقطع عرضی) در الکترودها پارامتر مؤثری در برداشت انرژی پیزوالکتریک است.

اگر شیب‌ها در مرزهای الکترودهای پیوسته برای شکل مود مربوطه خیلی به یکدیگر نزدیک باشد خروجی الکتریکی در آن مود بسیار کوچک خواهد بود. تجربه نشان می‌دهد که شرایط مرزی خاصی مانند تکیه‌گاه ثابت- ثابت با الکترودهای پیوسته برای برداشت انرژی مناسب نیست. فیزیک این مسأله مربوط به توزیع کرنش در طول تیر است. اگر علامت توزیع کرنش در طول تیر تغییر کند شرایط حذف خروجی الکتریکی در شارژ به‌دست‌آمده به وسیله الکترودهای پیوسته ایجاد می‌گردد. طبق رابطه (9) پاسخ ولتاژ بستگی به انتگرال تابع ویژه انحنا دارد. اگر علامت انحنا برای یک مود ارتعاشی تغییر کند شارژ الکتریکی خالص ناشی از حذف مساحت‌های مثبت و منفی در نمودار تابع شکل انحنا در طول تیر کاهش می‌یابد؛ بنابراین حل فیزیکی که به بررسی انتگرال تکه‌های الکترودها می‌پردازد نسبت به الکترودهای پیوسته ترجیح داده می‌شود.

در برداشت انرژی از ارتعاشات خمشی تیر یکسردرگیر موقعیت الکترودها و لایه‌های پیزوالکتریک می‌تواند خیلی مهم باشد. موقعیت‌ها در تیر که علامت توزیع کرنش خمشی (در یک سطح ثابت از محور خنثی) برای یک مود ارتعاشی تغییر می‌کند را گره کرنشی می‌نامند. به دلیل این‌که کرنش خمشی در هر نقطه با انحنا در تئوری تیر نازک متناسب است، گره‌های کرنشی مود ارتعاشی، نقاط تغییر جهت انحنا توابع ویژه مربوطه است. موقعیت گره‌های کرنشی برای تیر یکسردرگیر بر پایه تئوری اویلر-برنولی ارائه می‌گردد. نتیجه تابع ویژه نرمالایز شده مود ارتعاشی $m-r$ به صورت روابط (16, 17) است.

$$\varphi(x) = \sqrt{\frac{1}{mL}} \left[\cosh \frac{\lambda_r}{L} x - \cos \frac{\lambda_r}{L} x - \sigma_r \left(\sinh \frac{\lambda_r}{L} x - \sin \frac{\lambda_r}{L} x \right) \right] \quad (16)$$

$$\sigma_r = \frac{\sinh \lambda_r - \sin \lambda_r}{\cosh \lambda_r + \cos \lambda_r} \quad (17)$$

λ_r مقدار فرکانس ویژه تیر و m جرم تیر است.

با استفاده از رابطه (18) فرکانس‌های طبیعی تیر برداشت انرژی در شرایط مدار کوتاه حاصل می‌گردد.

$$\omega_r = \lambda_r \sqrt{\frac{YI}{mL^4}} \quad m = b(2\rho_p h_p) \quad YI = \frac{2b}{3}(h_p)^3 \quad (18)$$

شکل 2 تغییرات کرنش $\bar{\epsilon}$ برای مود اول تا چهارم را برحسب موقعیت نسبت طولی $\bar{x} = x/L$ نشان می‌دهد. برای تیر یکسردرگیر همه مودهای ارتعاشی به جز مود اول دارای گره کرنشی است. موقعیت گره کرنشی در مود دوم $\bar{x} = 0.2165$ موقعیت جدایش الکترودها خواهد بود. در این حالت اگر الکترودها به طور پیوسته باشد، مساحت منفی منحنی کرنش در $0 \leq \bar{x} \leq 0.2165$ باعث حذف مساحت مثبت $0.2165 \leq \bar{x} \leq 1$ و باعث کاهش ولتاژ خروجی در برداشت انرژی می‌شود. مود سوم ارتعاشی دارای دو گره کرنشی در موقعیت‌های نسبت طولی $\bar{x} = 0.1323, 0.4965$ است.

براساس رابطه (6) ظرفیت الکتریکی با پارامترهای طول، عرض و ضخامت الکترودها و ضریب دی‌الکتریک حاصل می‌شود.

$$\frac{\varepsilon_{33}^s b L}{h_p} \frac{dv(t)}{dt} + \frac{v(t)}{R_l} = -e_{31} \frac{h_p}{2} b \int_0^L \frac{\partial^3 w(x,t)}{\partial x^2 \partial t} dx \quad (5)$$

b عرض تیر و L طول تیر است. می‌توان از حالت بسط مودال پاسخ ارتعاشی عرضی را به صورت روابط (7-10) حاصل نمود.

$$w(x,t) = \sum_{r=1}^{\infty} \varphi_r(x) \tau_r(t) \quad (6)$$

$$\frac{\varepsilon_{33}^s b L}{h_p} \frac{dv(t)}{dt} + \frac{v(t)}{R_l} = \sum_{r=1}^{\infty} \theta_r \frac{d\tau_r(t)}{dt} \quad (7)$$

$$C_p^{eq} = \frac{\varepsilon_{33}^s b L}{h_p} \quad (8)$$

$$\theta_r = -e_{31} \frac{h_p}{2} b \int_0^L \frac{d^2 \varphi_r(x)}{dx^2} dx = -e_{31} \frac{h_p}{2} b \left. \frac{d\varphi_r(x)}{dx} \right|_{x=L} \quad (9)$$

$$R_{opt} = \frac{\sqrt{1+s^2}}{\omega C_p^{eq}} \quad (10)$$

$\tau_r(t)$ تابع پارامتر زمان، φ_r تابع شکل مودال، C_p^{eq} ظرفیت الکتریکی، ω فرکانس تحریک، s ضریب از دست دادن انرژی و R_{opt} بار مقاومتی بهینه است. [19]

پاسخ سرعت $d\varphi_r(x)/dx$ یکی از خروجی‌های سیستم در اثر تحریک ارتعاشی پایه تیر است و با تغییر پاسخ ولتاژ ناشی از جفت‌شدگی الکترومکانیک تغییر می‌کند. یکی از ترم‌های بحرانی پارامتر جفت‌شدگی مودال θ_r است و این ترم تابعی است که علاوه بر وابستگی به هندسه، جنس و پارامترهای پیزوالکتریک تیر برداشت‌کننده انرژی به تابع ویژه شیب خم (چرخش مقطع عرضی) در الکترودها نیز وابسته است. با توجه به این‌که فرض می‌شود هر الکترودی سطح لایه پیزوالکتریک را پوشش می‌دهد و از آن جایی که شیب در انتهای تکیه‌گاه ثابت صفر است؛ بنابراین مقدار تابع θ_r بستگی به شیب انتهای آزاد دارد. در عین حال ترم جفت‌شدگی الکترومکانیک مودال به ناحیه تحت پوشش به وسیله الکترودها روی سطح پیزوالکتریک وابسته است. اگر اختلاف شیب‌ها در مرزهای الکترودها برای آن مود بزرگ باشد مقدار این تابع در رابطه (2) از مود ارتعاشی $m-r$ نیز بزرگ خواهد بود. به عنوان یک نتیجه بستگی به موقعیت الکترودها، جفت‌شدگی الکترومکانیک مودال در مود ارتعاشی خاصی می‌تواند بزرگ و یا کوچک باشد.

اگر هدف مورد نظر برداشت انرژی از مود ارتعاشی مشخصی باشد و این مود با تحریک سیستم به صورت هارمونیک در فرکانس طبیعی $m-r$ حاصل شود، در این صورت بخش اصلی تابع θ_r در مدار از ترم $m-r$ رابطه حاصل می‌گردد. بنابراین رابطه (7) به صورت رابطه (11) تبدیل می‌شود.

$$C_p^{eq} \frac{dv(t)}{dt} + \frac{v(t)}{R_l} = \theta_r A_r e^{j\omega t} \quad A_r = j\omega H_r \quad (11)$$

که $A_r e^{j\omega t}$ پاسخ سرعت مودال و H_r پارامتر وابسته به تابع زمانی است. این تابع در واقع یک تابع پاسخ ولتاژ ارائه شده به وسیله $v(t)$ است؛ بنابراین اگر تیر تحت تحریک تشدید مرتعش شود مدار الکتریکی بستگی به شکل مود مربوطه به صورت رابطه (12) رفتار خواهد کرد.

$$\tau_r(t) = H_r e^{j\omega t}, \quad v(t) = V e^{j\omega t}, \quad f = F_r e^{j\omega t} \quad (12)$$

با به‌کارگیری رابطه (12) در معادلات الکترومکانیک روابط (13-15) حاصل می‌گردد.

$$(\omega_r^2 - \omega^2 + j2\xi_r \omega_r \omega) H_r + \theta_r V = F_r \quad (13)$$

الکترودها استفاده می‌شود تا مقدار توان بیشینه حاصل شود. نتایج حاصله برای بخش‌های جدا شده شامل ولتاژ و توان منتقل شده به مقاومت باری بهینه خواهد بود و با استفاده از یکسوکندنه می‌توان ولتاژهای حاصله را با یکدیگر ترکیب کرد.

شماتیک اجرای آزمایش و تجهیزات مورد نیاز در شکل 4 نشان داده شده است.

4- پاسخ الکتریکی در اثر تحریک فرکانس شدید

جهت محاسبه بار مقاومتی نیاز به یافتن ظرفیت الکتریکی است که براساس مشخصات ابعادی الکترودها و لایه‌های پیزوالکتریک برای هر بخش از جدایش الکترودها می‌توان ظرفیت الکتریکی و بار مقاومتی بهینه را حاصل کرد. جدول 2 نتایج فرکانس‌های طبیعی تیر پیزوالکتریک در روش‌های تئوری و تجربی را نشان می‌دهد.

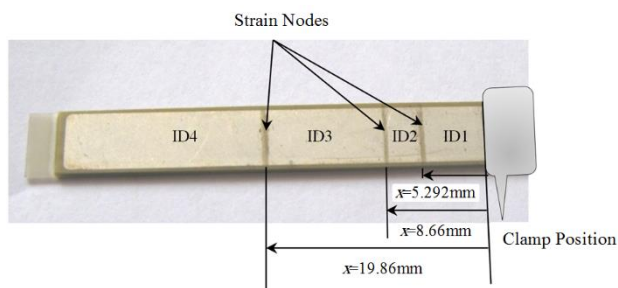


Fig. 3 The position of the strain nodes and the segmented electrodes

شکل 3 نمونه آزمایش و موقعیت گره‌های کرنشی

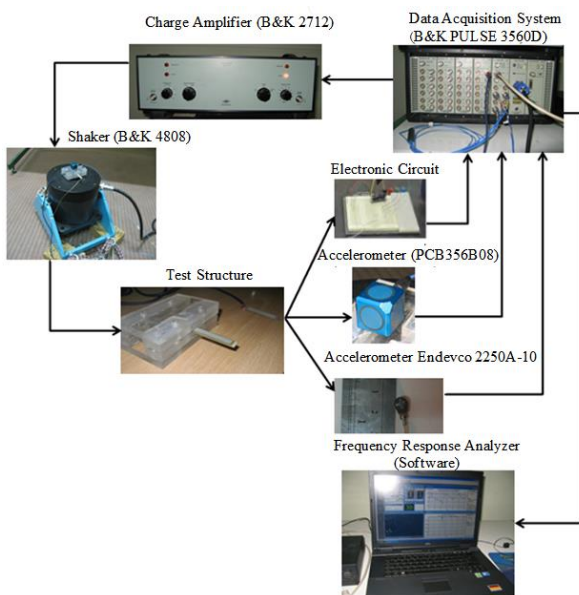


Fig. 4 The experimental setup equipment

شکل 4 شماتیک اجرای آزمایش و تجهیزات مورد نیاز

جدول 2 سه مود ارتعاشی اول در روش‌های عددی و تجربی

Table 2 The results of frequency in experimental and numerical methods

فرکانس	مقدار فرکانس (Hz) در حالت بدون جرم	
	روش تجربی	روش عددی
اول	263.5	264.3
دوم	1361	1374
سوم	4751	4802

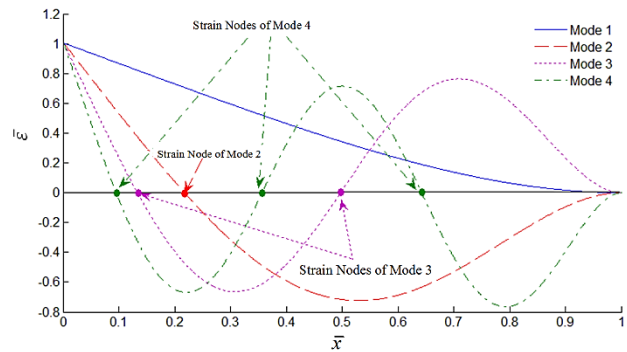


Fig. 2 The strain mode shape of the cantilevered beam

شکل 2 تغییرات کرنش در طول تیر، برای مود اول تا چهارم

3- نمونه مورد آزمایش و تحلیل

تیر دوشکلی¹ پیزوالکتریک تهیه شده از شرکت USTC² با خصوصیات ارائه شده از طرف سازنده در شکل 3 نشان داده شده است. تیر دوشکلی با اتصال سری و با ضخامت 0.76mm، طول 40mm، عرض 7.1mm و با وزن 1.67gr با تکیه‌گاه صلب پلی‌کربنات است. مشخصات تیر دوشکلی در جدول 1 نشان داده شده است [19].

تحقیقات انجام شده از دو بخش تئوری و تجربی تشکیل شده است. محاسبه موقعیت گره‌های کرنشی و مقدار بار مقاومتی و توان حاصله از روابط تئوری به دست آمده و نتایج ولتاژ در حالات مدار باز و با بار مقاومتی از روش آزمایش حاصل شده است. در اجرای آزمایش شرایط الکترودهای جدا شده و الکترودهای پیوسته در تیر دوشکلی در نظر گرفته می‌شود و برداشت انرژی در آن‌ها مورد بررسی قرار می‌گیرد.

تحریک تیر دوشکلی در فرکانس‌های اول، دوم و سوم به وسیله لرزاننده انجام می‌گیرد. از آنجایی که هدف اصلی نشان دادن اهمیت گره‌های کرنشی در برداشت انرژی به وسیله تیر دوشکلی یکسردرگیر است؛ بنابراین ابعاد تیر به نوعی انتخاب شده تا شرایط تیر اوپلر-برنولی حاصل شود.

سه مود ارتعاشی اول برای نشان دادن شرایط حذف ولتاژ در مودهای ارتعاشی در نظر گرفته می‌شود. باید توجه کرد که هدف بررسی حذف ارتعاشی در تحریک مودها که در تئوری مورد انتظار است. در اولین مود ارتعاشی هیچ گره کرنشی وجود ندارد و مبحث گره‌های کرنشی در مودهای دوم به بالاست. با توجه به موقعیت‌های گره‌های کرنشی، الکترودها برش خواهند داشت و براساس مود دوم به دو بخش و با توجه به مود سوم به سه بخش تقسیم می‌شوند. به این ترتیب الکترودهای تیر دوشکلی در موقعیت‌های به نسبت طولی هر دو لایه بالا و پایین رخ داده است. برش الکترودها براساس موقعیت گره‌های کرنشی به وسیله اسید نیتریک (تیزاب) انجام می‌گیرد.

جهت بررسی برداشت انرژی از مقاومت باری بهینه برای هر بخش

جدول 1 مشخصات تیر دوشکلی

Table 1 The properties material of specimen

ضریب کرنش	ضریب نسبی	ضریب نرمی	ظرفیت	دانسیته
پیزوالکتریک	دی‌الکتریک	الاستیک لایه	الکتریکی	(kg/m ³)
($\times 10^{-12}$ m/v)	(ϵ_r)	پیزوالکتریک	(nF)	
		($\times 10^{-12}$ m ² /N)		
-210	2400	15	16	7750

¹ Bimorph

² Ultrasonic Science and Technology Company

اگر تیر دوشکلی به وسیله مود ارتعاشی سوم مرتعش گردد گره‌های کرنشی در موقعیت‌های $\alpha=0.94$ در طول تیر ایجاد می‌شوند. برای این حالت پاسخ ولتاژ برای بخش‌های جداشده الکترودها و الکترودها پیوسته در جدول 3 نشان داده شده است. در حالتی که تیر در سومین فرکانس طبیعی آن تحریک می‌گردد بخش‌های 1 و 4 در شرایط فشار و بخش‌های 3 و 2 در شرایط کشش و سپس در حالت عکس واقع می‌گردند؛ بنابراین ولتاژ بخش‌های 1 و 4 دارای 180 درجه اختلاف فاز با ولتاژ ایجاد شده بخش‌های 3 و 2 است. شکل 6 پاسخ ولتاژ الکترودها پیوسته و الکترودهای جداشده را نشان می‌دهد. در حالت الکترودها پیوسته تغییر فاز در گره کرنشی باعث ایجاد پدیده حذف ولتاژ می‌شود. بیشترین پاسخ ولتاژ از جمع قدرمطلق دامنه ولتاژ الکترودهای جداشده حاصله در طرفین گره‌های کرنشی در موقعیت‌های $\alpha=0.94$ در 3.5 mm به دست می‌آید. طبق نتایج حاصله دامنه ولتاژ الکترودهای جداشده بیش از 3.3 برابر دامنه ولتاژ الکترودها پیوسته است.

با توجه به نتایج حاصله برای تحریک در مودهای دوم و سوم طبیعی تیر دوشکلی، پاسخ ولتاژ الکترودها پیوسته کمتر از حالت الکترودهای جداشده است و بنابراین الکترودها پیوسته برای دریافت ولتاژ با تحریک فرکانس‌های دوم و سوم مناسب نیست.

5- پاسخ الکتریکی در اثر تحریک فرکانس غیر تشدید

در این حالت انرژی الکتریکی به بار مقاومتی منتقل می‌شود. در حالت غیرتشدید فرکانس تحریک نزدیک فرکانس تشدید نیست. در حالت غیرتشدید بار تحریک با دامنه شتاب ورودی 90m/s^2 به طور هارمونیک اعمال می‌شود.

برای بررسی توان حاصله در بار مقاومتی برای حالات مدل پیوسته و جدایش الکترودها در محدوده فرکانس غیرتشدید از فرکانس 240Hz به عنوان فرکانس اول تحریک کمتر از فرکانس طبیعی اول (264.3Hz) استفاده می‌شود. ولتاژ و توان خروجی طبق روابط به مقدار بار مقاومتی بستگی دارد. بار مقاومتی مورد نظر به صورت بهینه برای الکترودها پیوسته و الکترودهای جداشده طبق رابطه (10) انتخاب شده است. نتایج توان حاصله در فرکانس‌های تحریک غیرتشدید با بار مقاومتی بهینه برای الکترودها پیوسته و جداشده در جدول‌های 4-6 ارائه شده است. طبق نتایج توان تولیدشده الکترودها پیوسته بیش از 14 برابر توان حاصله از الکترودهای جداشده است.

فرکانس دوم غیرتشدید مقدار 1250Hz کمتر از فرکانس طبیعی دوم (1374Hz) انتخاب شده است. طبق نتایج به دست آمده توان تولیدشده الکترودها پیوسته بیش از 1.4 برابر حالت الکترودهای جداشده با بار مقاومتی بهینه است.

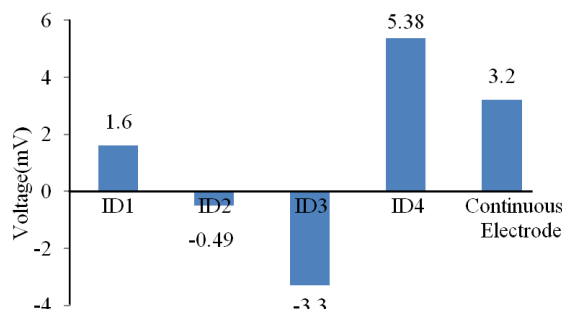


Fig. 6 The amplitude of the voltage response of the segmented electrodes and the continued electrode at the third natural frequency

شکل 6 پاسخ ولتاژ برای بخش‌های جداشده الکترودها و الکترودها پیوسته در مود سوم

در محاسبه بار مقاومتی بهینه، مقدار ضریب از دست دادن انرژی 0.01 در نظر گرفته شده است. تحریک اعمال شده در پایه تیر دوشکلی به وسیله شیکر در حالت هارمونیک خواهد بود. بار تحریک با دامنه شتاب ورودی 45m/s^2 به طور هارمونیک در حالات مختلف اعمال می‌شود. اگر تیر دوشکلی به وسیله مود ارتعاشی اول تحریک شود گره کرنشی در طول تیر ایجاد نمی‌شود. در این حالت دامنه پاسخ ولتاژ در الکترودها پیوسته باید معادل ترکیب دامنه پاسخ‌های ولتاژ در الکترودهای جدا شده باشد. پاسخ ولتاژ برای بخش‌های جداشده الکترودها و الکترودها پیوسته در جدول 3 نشان داده شده است. طبق نتایج حاصله ملاحظه می‌شود که دامنه ولتاژ الکترودها پیوسته نزدیک به الکترودهای جداشده در مود اول است. وجود فضای کوچکی بین الکترودهای جداشده سبب اختلاف ناچیز در این دو حالت شده است. به هر حال نتایج نشان می‌دهد الکترودها پیوسته برای برداشت انرژی در حالت مود اول ارتعاشی مناسب است.

اگر تیر دوشکلی به وسیله مود ارتعاشی دوم مرتعش شود گره کرنشی در موقعیت $x=8.7\text{mm}$ در طول تیر ایجاد می‌شود. در این وضعیت الکترودها جداشده بخش‌های 1 و 2 در شرایط فشار و بخش‌های 3 و 4 در شرایط کشش و سپس در حالت عکس واقع می‌گردند؛ بنابراین ولتاژ بخش‌های 1 و 2 دارای 180 درجه اختلاف فاز با ولتاژ ایجاد شده بخش‌های 3 و 4 است. در حالت الکترودها پیوسته، تغییر فاز در گره کرنشی سبب ایجاد پدیده حذف ولتاژ می‌شود. بیشترین پاسخ ولتاژ از جمع قدرمطلق دامنه ولتاژ الکترودهای جداشده حاصله در طرفین گره کرنشی در موقعیت $x=8.7\text{mm}$ به دست می‌آید. طبق نتایج حاصله دامنه ولتاژ الکترودهای جداشده بیش از 2 برابر دامنه ولتاژ الکترودها پیوسته است. برای این حالت پاسخ ولتاژ برای بخش‌های جداشده الکترودها و الکترودها پیوسته در شکل 5 نشان داده شده است.

جدول 3 پاسخ ولتاژ برای بخش‌های جداشده الکترودها و الکترودها پیوسته

Table 3 The results of the amplitude of the voltage response

ID	دامنه ولتاژ در مود اول (mV)	دامنه ولتاژ در مود دوم (mV)	دامنه ولتاژ در مود سوم (mV)
1	12.2	5.09	1.61
2	6.0	0.89	-0.49
3	14.3	-5.59	-3.3
4	8.1	-10.04	5.38
بدون جدایش	41.4	-9.65	3.2

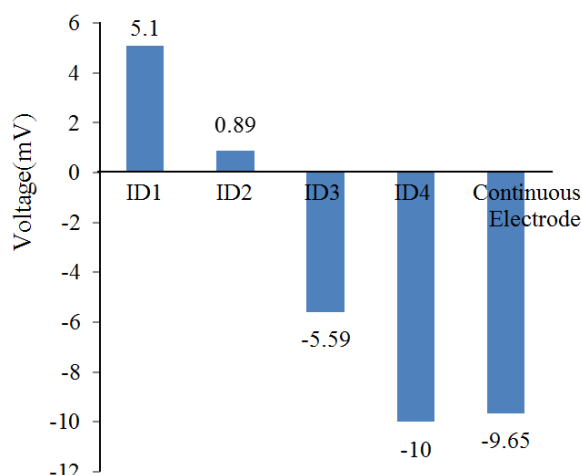


Fig. 5 The amplitude of the voltage response of the segmented electrodes and the continued electrode at the second natural frequency

شکل 5 پاسخ ولتاژ برای بخش‌های جداشده الکترودها و الکترودها پیوسته در مود دوم

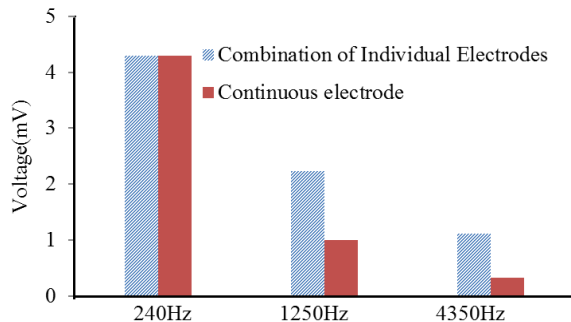


Fig. 7 the voltage amplitudes of the continuous electrode and the segmented electrodes for excitation frequencies of 240, 1250 and 4350Hz

شکل 7 دامنه‌های ولتاژ الکترودهای پیوسته و جداشده

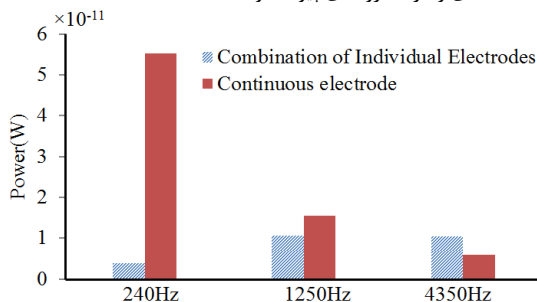


Fig. 8 The generated power between the continuous electrode and combination of segmented electrodes

شکل 8 توان تولیدشده بین الکترودهای پیوسته و ترکیب الکترودهای جداشده

6- حالت وجود جرم متمرکز در انتهای تیر دوشکلی با تحریک تشدید

وجود جرم متمرکز در انتهای تیر باعث تغییر موقعیت گره‌های کرنشی می‌گردد. جرم متمرکزی با وزن 0.4 گرم واقع در انتهای تیر در نظر گرفته شده است. این نکته قابل بیان است که نیروی تحریک با دامنه یکسان در دو حالت وجود جرم و بدون جرم متمرکز بر تیر اعمال می‌شود. در این وضعیت موقعیت نسبی گره‌های کرنشی برای مود دوم 0.2427 و برای مود سوم 0.1436 و 0.5369 حاصل شده است. در تیر دوشکلی منتخب خصوصیات ابعادی و ظرفیت الکتریکی لایه پیزوالکتریک در الکترودهای جداشده در جدول 7 ارائه شده است.

پاسخ ولتاژ با نیروی تحریک اعمال شده برای حالت وجود جرم متمرکز در انتهای تیر در جدول 8 بیان شده است. وجود جرم متمرکز در انتهای تیر سبب تغییر در پاسخ ولتاژ برای اولین سه مود فرکانس طبیعی می‌شود.

گرچه وجود جرم متمرکز باعث تغییر در موقعیت گره‌های کرنشی می‌شود، ولی در نسبت افزایش ولتاژ (بین دو حالت الکترودهای جداشده با الکترودهای پیوسته) در مود دوم و مود سوم با وضعیت بدون جرم متمرکز تغییری حاصل نمی‌کند. در حالت کلی وجود جرم متمرکز در انتهای تیر سبب کاهش فرکانس تشدید شده و در نتیجه کاهش ولتاژ خروجی در هر سه

جدول 7 خصوصیات ابعادی و ظرفیت الکتریکی الکترودهای جداشده

Table 7 The dimensions and the electrical capacitance of the divided electrodes

ID	\bar{x}	B(mm)	b(mm)	h_p (mm)	C_p^{eq} (nF)
1	0.1436	5.744	7.1	0.38	2.28
2	0.2427	3.964	7.1	0.38	1.574
3	0.5369	11.768	7.1	0.38	4.673
4	1	18.524	7.1	0.38	7.354

فرکانس سوم غیرتشدید مقدار 4350Hz کمتر از فرکانس طبیعی سوم (4802Hz) در نظر گرفته شده است. طبق نتایج به دست آمده توان تولیدشده الکترودهای جداشده بیش از 1.7 برابر حالت الکترودهای پیوسته با بار مقاومتی بهینه است.

دامنه ولتاژ الکترودهای جداشده در فرکانس‌های تحریک 240، 1250 و 4350Hz حاصل شده است. طبق نتایج بیشترین ولتاژ خروجی در فرکانس 240Hz مربوط به الکترودهای جداشده شماره 3 است. در فرکانس تحریک 1250 و 4350Hz بیشترین مقدار دامنه ولتاژ مربوط به الکترودهای جداشده شماره 4 حاصل شده است. دلیل این موضوع مربوط به انحنا الکترودهای جداشده در مودهای ارتعاشی است. شکل 7 مقایسه دامنه‌های ولتاژ الکترودهای پیوسته و جداشده برای فرکانس‌های تحریک 240، 1250 و 4350Hz را ارائه می‌کند. نتایج توان حاصله برای الکترودهای جداشده و پیوسته در شکل 8 نشان می‌دهد بیشترین توان حاصله برای فرکانس 240Hz مربوط به الکترودهای جداشده شماره 3 و برای فرکانس‌های 1250 و 4350Hz مربوط به الکترودهای شماره 4 است.

این نکته را باید توجه کرد که تحریک تیر با فرکانس مورد نظر به جز فرکانس طبیعی باعث تغییر موقعیت گره‌های کرنشی خواهد شد و مسلم در نتایج ولتاژ الکترودهای جداشده تأثیرگذار خواهد بود و از این تغییر موقعیت گره‌ها صرف نظر می‌شود.

از لحاظ تئوری هر اندازه ظرفیت الکتریکی کاهش یابد ولتاژ حاصله بیشتر است و هر چه ظرفیت الکتریکی کاهش یابد، مقاومت بهینه و توان الکتریکی افزایش می‌یابد.

جدول 4 نتایج توان حاصله در بار مقاومتی بهینه در فرکانس غیرتشدید اول

Table 4 The results of the generated power in the optimum resistive load at the first off-resonance frequency

نوع روش	ID	توان بیشینه در مود اول $\times 10^{-11}$ (W)	مجموع توان در مود اول $\times 10^{-11}$ (W)
روش جدایش	1	0.065	0.3825
الکترودها	2	0.01	
	3	0.19	
	4	0.1175	
بدون جدایش		5.534	5.534

جدول 5 نتایج توان حاصله در بار مقاومتی بهینه در فرکانس غیرتشدید دوم

Table 5 The results of the generated power in the optimum resistive load at the second off-resonance frequency

نوع روش	ID	توان بیشینه در مود دوم $\times 10^{-11}$ (W)	مجموع توان در مود دوم $\times 10^{-11}$ (W)
روش جدایش	1	0.06	1.07
الکترودها	2	0.0012	
	3	0.146	
	4	0.86	
بدون جدایش		1.55	1.55

جدول 6 نتایج توان حاصله در بار مقاومتی بهینه در فرکانس غیرتشدید سوم

Table 6 The results of the generated power in the optimum resistive load at the third off-resonance frequency

نوع روش	ID	توان بیشینه در مود سوم $\times 10^{-11}$ (W)	مجموع توان در مود سوم $\times 10^{-11}$ (W)
روش جدایش	1	0.02	1.04
الکترودها	2	0.001	
	3	0.18	
	4	0.842	
بدون جدایش		0.591	0.591

جدول 8 پاسخ ولتاژ با نیروی تحریک اعمال شده برای حالت وجود جرم متمرکز در سر تیر

Table 8 The voltage responses of the segmented electrodes and continuous electrode for the existence of concentrated mass at the tip of beam

ID	دامنه ولتاژ در	دامنه ولتاژ در	دامنه ولتاژ در
	مود اول (mV)	مود دوم (mV)	مود سوم (mV)
1	3.15	2.149	1.21
2	1.69	0.407	-0.4
3	3.62	-2.29	-2.39
4	1.85	-3.59	3.405
بدون جدایش	9.8	-3.75	2.2

مود حاصل می‌شود. تأثیر جداسازی الکترودها باعث می‌شود که ولتاژ خروجی در مود اول تغییر چندانی نداشته باشد، ولی در مود دوم باعث افزایش ولتاژ خروجی تا 2.25 برابر شده و در مود سوم تا 3.36 برابر شده است.

7- نتیجه گیری

این پژوهش ارائه‌کننده روشی جهت افزایش عملکرد پاسخ ولتاژ و توان در برداشت انرژی از تیر دوشکلی است. وجود گره‌های کرنشی سبب ایجاد پدیده حذف ولتاژ می‌گردد. مودهای ارتعاشی به جز مود اول در تیر یکسردرگیر دارای گره‌های کرنشی است. رفتار برداشت‌کننده انرژی تیر دوشکلی در حالات فرکانس تحریک تشدید و غیرتشدید برای حالات الکترودها پیوسته و الکترودهای جداسازی شده مورد تحقیق واقع شده است. در حالت تحریک اولین فرکانس طبیعی، پاسخ ولتاژ الکترودها پیوسته نزدیک به حالت الکترودهای جداسازی شده در وضعیت مدار باز است. در حالی که تحریک فرکانس‌های طبیعی دوم و سوم سبب کاهش ولتاژ خروجی الکترودها پیوسته نسبت به الکترودهای جداسازی شده می‌شود. در حالت تحریک غیرتشدید مدار الکتریکی با بار مقاومتی جهت بررسی برداشت انرژی استفاده شد. بیشترین مقدار توان الکتریکی در بار مقاومتی بهینه برای فرکانس تحریک انتخاب شده اتفاق می‌افتد؛ بنابراین بار مقاومتی بهینه طبق فرکانس تحریک و ظرفیت الکتریکی حاصل می‌گردد. سه فرکانس تحریک کمتر از فرکانس‌های طبیعی تیر انتخاب شدند. نتایج نشان دادند که توان حاصله در مودهای غیرتشدید برای حالت الکترودها پیوسته و الکترودهای جداسازی شده متفاوت است. توان تولیدشده در اولین فرکانس غیرتشدید برای الکترودها پیوسته بیشتر از الکترودهای جداسازی شده است. در دومین فرکانس غیرتشدید توان حاصله برای الکترودها پیوسته به حالت الکترودهای جداسازی شده نزدیک است. در سومین فرکانس غیرتشدید توان حاصله برای الکترودها پیوسته کمتر از حالت الکترودهای جداسازی شده است.

8- فهرست علائم

a_d	دامنه شتاب تحریک
b	عرض تیر
C_p^{eq}	ظرفیت الکتریکی معادل
D	بردار جابه‌جایی الکتریکی در لایه پیزوالکتریک
D_3	بردار جابه‌جایی الکتریکی در راستای عمود بر صفحه در لایه پیزوالکتریک
e_{31}	ضریب تنش پیزوالکتریک
E_3	میدان الکتریکی
h_p	ضخامت لایه پیزوالکتریک
H	ضخامت تیر

H_r	پارامتر وابسته به تابع زمانی
L	طول تیر
m	جرم تیر
n	بردار نرمال
R_l	بار مقاومتی
R_{opt}	بار مقاومتی بهینه
s	ضریب از دست دادن انرژی
s_1	تابع کرنش
s_1^p	کرنش لایه پیزوالکتریک
t	زمان
$v(t)$	ولتاژ حاصله در سازه پیزوالکتریک
w	تابع تغییر شکل
\bar{x}	موقعیت نسبت طولی

علائم یونانی

$\tau_r(t)$	تابع پارامتر زمان
φ_r	تابع شکل مودال
ω	فرکانس تحریک
ε_{33}^E	ضریب دی‌الکتریک
ρ_p	دانسیتیه لایه پیزوالکتریک
ξ_r	نسبت میرایی
ω_r	فرکانس طبیعی تیر
λ_r	مقدار فرکانس ویژه تیر
$\bar{\varepsilon}$	تغییرات کرنش

9- مراجع

- [1] J. M. Renno, M. F. Daqaq, D. Inman, On the optimal energy harvesting from a vibration source, *Sound and Vibration*, Vol. 320, No. 1, pp. 386-405, 2009.
- [2] L. Gammaitoni, I. Neri, H. Vocca, The benefits of noise and nonlinearity: extracting energy from random vibrations, *Chemical Physics*, Vol. 375, No. 2, pp. 435-438, 2010.
- [3] A. Elvin, D. H. Choi, A self powered damage detection sensor, *Strain Analysis for Engineering Design*, Vol. 38, No. 2, pp. 115-124, 2003.
- [4] J. Nuffer, T. Bein, Application of piezoelectric materials in transportation industry, *Global Symposium on Innovative Solutions for the Advancement of the Transport Industry*, San Sebastian, Spain, 4-6 October 2006.
- [5] J. Granstrom, J. Feenstra, A. Sodano, K. Farinholt, Energy harvesting from backpack instrumented with piezoelectric shoulder straps, *Smart Materials and Structures*, Vol. 16, No. 5, pp. 1810-1820, 2007.
- [6] Y. B. Jeon, R. Sood, J. Jeong, S. G. Kim, MEMS power generator with transverse mode thin film PZT, *Sensors and Actuators A: Physical*, Vol. 122, No. 1, pp. 16-22, 2005.
- [7] B. Zheng, C. J. Chang, H. C. Gea, Topology optimization of energy harvesting devices using piezoelectric material, *Structural and Multidisciplinary Optimization*, Vol. 38, No. 1, pp. 17-23, 2009.
- [8] A. Erturk, J. Inman, Issues in mathematical modeling of piezoelectric energy harvesters, *Smart Materials and Structures*, Vol. 17, No. 6, pp. 065016, 2008.
- [9] D. Shen, S. Y. Choe, D. J. Kim, Analysis of piezoelectric materials for energy harvesting devices under high vibrations, *Applied Physics*, Vol. 46, No. 10A, pp. 6755-6760, 2007.
- [10] S. Lee, B. D. Youn, B. C. Jung, Robust segment type energy harvester and its application to a wireless sensor, *Smart Materials and Structures*, Vol. 18, No. 9, pp. 095021, 2009.
- [11] K. Ottman, H. F. Hofmann, A. C. Bhatt, G. A. Lesieutre, Adaptive piezoelectric energy harvesting circuit for wireless remote power supply, *IEEE Transactions on Power Electronics*, Vol. 17, No. 5, pp. 669-676, 2002.
- [12] M. J. Guan, W. H. Liao, On the efficiencies of piezoelectric energy harvesting circuits towards storage device voltages, *Smart Materials and Structures*, Vol. 16, No. 2, pp. 498-505, 2007.
- [13] C. J. Rupp, A. Evgrafov, K. Maute, M. Dunn, Design of piezoelectric energy harvesting systems: a topology optimization approach based on multilayer plates and shells, *Intelligent Material Systems and Structures*, Vol. 20, No. 16, pp. 1923-1939, 2009.
- [14] S. Aligholizadeh, M. A. Hamed, R. Hassannejad Qadim, Active vibration control of the clamped beam with length and location optimized piezoelectric patches, *Modares Mechanical Engineering*, Vol. 15, No. 9, pp. 11-22, 2015. (in persian)

- intelligent structured, *AIAA Journal*, Vol. 25, No. 10, pp. 1373-1385, 1987.
- [18] M. Jabbari, M. Ghayour, H. R. Mirdamadi, Experimental and numerical results of dynamics behavior of a nonlinear piezoelectric beam, *Mechanics of Advanced Materials and Structures* Vol. 23, No. 8, pp. 853-864, 2015.
- [19] M. Jabbari, M. Ghayour, H. R. Mirdamadi, Energy harvesting of a multilayer piezoelectric beam in resonance and off-resonance cases, *Engineering Materials and Technology*, Vol. 139, No. 3, pp. 031008, 2017.
- [15] A. Kaghazian, H. Foruzande, A. Hajnayeb, H. Mohammad Sedighi, Nonlinear free vibrations analysis of a piezoelectric bimorph nano actuator using nonlocal elasticity theory, *Modares Mechanical Engineering*, Vol. 16, No. 4, pp. 55-66, 2016. (in persian فارسی)
- [16] M. Jabbari, M. Ghayour, H. R. Mirdamadi, Dynamics analysis of the steady and transient states of a nonlinear piezoelectric beam by a finite element method, *Solid Mechanics*, Vol. 8, No. 2, pp. 247-261, 2016.
- [17] E. F. Crawley, J. Luis, Use of piezoelectric actuators as elements of