



تحلیل ارتعاشات تیر یکسرگیردار با لایه‌ی پیزوالکتریک تحت نیروی آبروالاستیک با تحریک پایه

محمد حسینی^{1*}، فرید لطفی اسدی²

1-دانشیار، مهندسی مکانیک، دانشگاه صنعتی سیرجان، سیرجان
2- دانشجوی کارشناسی ارشد، مهندسی مکانیک، دانشگاه آزاد اسلامی واحد سیرجان، سیرجان
* سیرجان، صندوق پستی 7813733385، hosseini@sirjantech.ac.ir

اطلاعات مقاله

مقاله پژوهشی کامل
دریافت: 12 شهریور 1395
پذیرش: 13 آذر 1395
ارائه در سایت: 26 دی 1395

کلید واژگان:

تیر یکسرگیردار
لایه‌ی پیزوالکتریک
نیروی آبروالاستیک
تحریک پایه
برداشت انرژی

چکیده

در این مقاله به تحلیل ارتعاشات یک تیر یکسرگیردار ویسکوالاستیک با دولایه پیزوالکتریک تحت نیروی آبروالاستیک و تحریک پایه پرداخته شده است. فرض می‌شود که ماده ویسکوالاستیک تیر از مدل کلون-وویت تبعیت می‌کند. همچنین دو لایه پیزوالکتریک در بالا و پایین تیر واقع شده است که به صورت اتصال سری به یکدیگر ارتباط دارند. نیروی آبروالاستیک براساس تئوری پیستون در نظر گرفته شده و به صورت یک نیروی خارجی بر تیر عمل می‌کند، همچنین فرض شده است که تحریک پایه به صورت تصادفی باشد. در این پژوهش تیر یکسرگیردار با دو لایه‌ی پیزوالکتریک به عنوان مکانیزم برداشت انرژی خمشی در نظر گرفته شده است. در ابتدا معادله دیفرانسیل پاره‌ای غیرخطی حاکم بر ارتعاش عرضی تیر با به کارگیری روش گالرکین به تعدادی معادله دیفرانسیل معمولی تبدیل شده که همراه با معادله الکتریکی حاکم بر پیزوالکتریک با استفاده از روش عددی رانگ-کوتا حل شده‌اند. سپس با بررسی پاسخ معادلات حاکم، به مطالعه‌ی تأثیر پارامترهای سیستم بر رفتار ارتعاشی تیر و ولتاژ خروجی پرداخته می‌شود. نتایج نشان می‌دهد که با افزایش سرعت سیال، انرژی سیستم افزایش می‌یابد که باعث افزایش دامنه‌ی ارتعاشی و ولتاژ خروجی سیستم می‌گردد. علاوه بر این نشان داده شد که میرایی ساختاری بر مقدار ولتاژ خروجی تأثیر بسزایی دارد.

Vibration analysis of a cantilever beam with piezoelectric layers under aeroelastic force and base excitation

Mohammad Hosseini^{1,*}, Farid Lotfi Asadi²

1-Department of Mechanical Engineering, Sirjan University of Technology, Sirjan, Iran
2-Department of Mechanical Engineering, Islamic Azad University of Sirjan, Sirjan, Iran
* P.O.B. 7813733385, sirjan, Iran, hosseini@sirjantech.ac.ir

ARTICLE INFORMATION

Original Research Paper
Received 02 September 2016
Accepted 03 December 2016
Available Online 15 January 2017

Keywords:
Cantilever beam
Piezoelectric layer
Aeroelastic force
Base excitation
Energy harvesting

ABSTRACT

In this article the vibration analysis of a viscoelastic cantilever beam with piezoelectric layers under aeroelastic force and base excitation is investigated. The beam viscoelastic material is assumed to obey the Kelvin-Voigt model. Also, the piezoelectric layers are located at the top and bottom beam surfaces with series connections. The aeroelastic force based on piston theory is considered to act as an external force on the beam and also the base excitation is assumed to be random. In this research the cantilever beam with two piezoelectric layers is considered as a mechanism to harvest the bending vibration energy. First, the Galerkin method is used to convert the governing partial differential equation into a set of ordinary differential equations. Then the resulted nonlinear ordinary differential equation coupled with electrical circuit equation of piezoelectric layer is solved numerically by Runge-Kutta method. Finally, by analyzing the response of the governing equations, the influence of the system parameters on the vibration behavior of beam and output voltage is discussed. Results show that the increase of fluid velocity increases vibrational energy system which leads to increase of both vibration amplitude and output voltage. In addition, it was shown that structural damping has a significant impact on the output voltage.

1- مقدمه

باشد و از میان منابع مختلف انرژی، استفاده از انرژی ارتعاشات مکانیکی به دلیل در دسترس بودن رواج زیادی پیدا کرده است. از بین روش‌های گوناگون برداشت انرژی از ارتعاشات محیطی، استفاده از پیزوالکتریک به دلیل داشتن تأثیرات مساعد کوپل الکتریکی-مکانیکی از روش‌های خوب برداشت انرژی است [1,2]. هر چند در مطالعات متعدد از روش‌ها و مکانیزم‌های متفاوتی

امروزه نیاز به انرژی، ذخیره و تولید آن از مسائل مهم علوم مهندسی و کاربردی می‌باشد و تأمین انرژی مدارهای کم مصرف الکترونیکی نظیر سنسورها و سیستم‌های بی‌سیم در سال‌های اخیر مورد توجه محققان زیادی قرار گرفته است. لذا تولید انرژی تجدیدپذیر از محیط می‌تواند راهکار مناسبی

Please cite this article using:

M. Hosseini, F. Lotfi Asadi, Vibration analysis of a cantilever beam with piezoelectric layers under aeroelastic force and base excitation, *Modares Mechanical Engineering*, Vol. 17, No. 1, pp. 221-228, 2017 (in Persian)

برای ارجاع به این مقاله از عبارت ذیل استفاده نمایید:

آن‌ها با نتایج آزمایشگاهی مقایسه و مورد تایید قرار گرفته است. ارتورک و همکاران [18] در بخشی از کتاب خود به بررسی برداشت انرژی از باد توسط تیر پرداختند و با اعمال نیروی آبروالاستیک به سیستم پایداری دینامیکی آن را بررسی نمودند و اهمیت در نظر گرفتن رفتار غیرخطی سیستم را نشان دادند. آن‌ها از روش المان محدود گردابه-شبه^{۱۲} و دوگانه-شبه^{۱۳} استفاده نمودند.

نیروی آبروالاستیک که دربرگیرنده‌ی آثار متقابل تداخل سازه-سیال می‌باشد، یک پدیده‌ی مهم در طراحی و تحلیل سازه‌ها به شمار می‌رود. با مطالعه‌ی تحقیقات قبل مشخص می‌گردد که تحلیل ارتعاشات تیر یکسرگیردار با لایه‌ی پیزوالکتریک تحت تحریک پایه و نیروی آبروالاستیک مورد بررسی قرار نگرفته است. همچنین توضیح این‌که مطالعه‌ی صورت گرفته در مرجع [15]، تیر را به صورت یک باله در نظر گرفته که تحت اثر نیروی باد می‌باشد و سپس به تحلیل پایداری سیستم پرداخته است. در صورتی که در این مقاله برای اولین بار از مدل غیرخطی تئوری پیستون برای مدل‌سازی نیروی آبروالاستیک استفاده شده و معادلات حرکت سیستم تحت این نیرو به صورت کامل استخراج شده است. همچنین در این تحقیق اثر تحریک پایه به-صورت تصادفی نیز در مدل‌سازی مورد بررسی قرار گرفته است. لذا در این مطالعه به برداشت انرژی از تیر یکسرگیردار با دو لایه‌ی پیزوالکتریک تحت تحریک پایه و نیروی آبروالاستیک پرداخته شده است. بدین منظور ابتدا معادلات الکترومکانیکی با حضور نیروی آبروالاستیسیته استخراج می‌گردد. سپس با استفاده از روش گالرکین معادلات پاره‌ای غیرخطی حاکم به معادلات دیفرانسیل معمولی تبدیل شده و با حل عددی آن‌ها به مطالعه‌ی تأثیر پارامترهای سیستم و محیط بر رفتار ارتعاشی تیر و ولتاژ خروجی پرداخته می‌شود.

2- معادله‌ی حاکم بر تیر با دو لایه‌ی پیزوالکتریک

تیر یکسرگیردار با دو لایه‌ی پیزوالکتریک مطابق "شکل 1" در نظر گرفته شده است. در این شکل $g(t)$ تحریک جابجایی عرضی در بخش پایه‌ی تیر می‌باشد که می‌تواند ناشی از حرکت پایه باشد که تیر به آن وصل است.

معادله‌ی حاکم بر ارتعاش عرضی تیر با در نظر گرفتن میرایی کلوین-وویت^{۱۴} و نیروی تحریک خارجی در طول تیر، به صورت زیر قابل استخراج است [19]:

$$\frac{\partial^2 M}{\partial x^2} + \rho A \frac{\partial^2 w}{\partial t^2} + c_s I \frac{\partial^5 w}{\partial x^4 \partial t} = f(x, t) \quad (1)$$

که در آن M گشتاور خمشی در تیر، w حرکت عرضی تیر، ρ جرم واحد

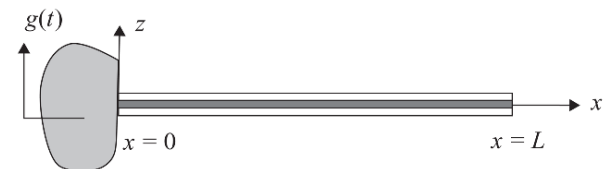


Fig. 1 Schematic of a cantilever beam with two layer of piezoelectric under transverse base displacement [18]

شکل 1 شماتیک تیر با دو لایه‌ی پیزوالکتریک تحت تحریک جابجایی عرضی پایه [18]

استفاده شده است. الهمی^۱ و همکاران [3] به طراحی و ساخت یک مدل یک درجه‌ی آزادی برداشت انرژی تحت تحریک ارتعاشی پایه به صورت هارمونیک پرداختند. استفان^۲ [4] در مطالعه‌ی خود به بررسی ماکزیمم توان تولیدی و تأثیر میرایی مکانیکی در همان مدل یک درجه آزادی پرداخته است. گلدفار^۳ و جونز^۴ [5] در مطالعه‌ی خود به بررسی تأثیر نحوه‌ی قرارگیری پیزوالکتریک در بازه انرژی الکتریکی خروجی پرداختند. آن‌ها از یک مدل تحلیلی ریاضی برای بیان مسئله‌ی خود استفاده کردند و نشان دادند که در تولید انرژی الکتریکی، بخش عظیمی از انرژی در خود پیزوالکتریک جذب می‌شود و به خود منبع تحریک بازگردانده می‌گردد؛ این مشکل باعث کاهش بازده سیستم است. کاسیپ^۵ و همکاران [6] ارتعاشات تیر کامپوزیتی با لایه-ی پیزوالکتریک را بررسی نمودند. آن‌ها بر اساس مدل یک درجه‌ی آزادی رفتار دینامیکی و ارتعاشی سیستم را در میدان‌های متفاوت انرژی بررسی کردند. هوانگ^۶ و همکاران [7] رفتار جابجایی دینامیکی تیر یکسرگیردار با لایه‌های پیزوالکتریک را مطالعه نمودند. روندی^۷ و همکاران [8-10] در مطالعات خود در مورد مبدل‌های تولیدکننده‌ی انرژی برای لوازم الکتریکی بی‌سیم، بازده مبدل‌ها و بهبود کیفیت اینگونه سیستم‌ها تحقیقاتی را انجام دادند. آن‌ها از مدلی مبتنی بر مدار الکتریکی معادل استفاده کردند. ارتورک^۸ [11] سیستم پل-خودرو را به وسیله‌ی یک تیر با بار متمرکز متحرک مدل کرد و سپس با حل تحلیلی معادلات تیر، جابجایی هر نقطه از آن را استخراج کرد. در ادامه مقدار ولتاژ تولید شده با توجه به جابجایی تیر به وسیله مبدل پیزو را در دو حالت بررسی نمود. در حالت اول مبدل پیزو (تیر پوشیده شده از لایه پیزو) را در جاهای مختلف مدل پل قرار داده و مقدار انرژی تولید شده را بدست آورد. در حالت دوم با پوشش قسمتی از پل با پیزو مقدار انرژی تولید شده ناشی از نوسانات کرنش سطح پل را بررسی نمود. همچنین در مطالعات دیگری کریمی و همکاران [12] برداشت انرژی از ارتعاشات پل تحت عبور جرم های متوالی را با استفاده از مواد پیزوالکتریک بررسی کردند. اصغرزاده و همکاران [13] نیز برداشت انرژی از ارتعاشات تیر دوزنقه‌ای با یک لایه پیزوالکتریک را با استفاده از روش پارامترهای توزیع شده مطالعه نمودند. بعلاوه درویزه و همکاران [14] ارتعاشات تیر چندلایه همراه با لایه‌ی پیزوالکتریک را با در نظر گرفتن تغییرشکل‌های بزرگ بررسی نمودند.

کیم^۹ و همکارانش [15] به بررسی تجربی امکان برداشت انرژی از ارتعاش و تبدیل آن به انرژی الکتریکی با استفاده از مواد پیزوالکتریک پرداختند. آن‌ها با اعمال بار با دامنه و فرکانس‌های مختلف بر روی تیر، مدل عبوری خودرو با وزن و سرعت‌های مختلف را شبیه‌سازی کرده و مقدار ولتاژ خروجی را اندازه‌گیری کردند. آجیتساریا^{۱۰} و همکاران [16] تیر یکسرگیردار با دو لایه پیزوالکتریک را با فرض تیر اولبر-برنولی، و همچنین تیر تیموشنکو بررسی کرده و حل تحلیلی ارائه نمودند. ارتورک و اینمن^{۱۱} [17] برای تیر یکسرگیردار مستطیلی با دو لایه پیزوالکتریک یک حل تحلیلی برای به دست آوردن فرکانس‌های طبیعی، پاسخ ارتعاشی و ولتاژ و توان خروجی سیستم تحت تحریک هارمونیک پایه ارائه کرده‌اند. همچنین نتایج ارائه شده در مدل

¹ El-Hami

² Stephen

³ Goldfarb

⁴ Jones

⁵ Kasyap

⁶ Huang

⁷ Roundy

⁸ Erturk

⁹ Kim

¹⁰ Ajitsaria

¹¹ Inman

¹² Vortex-lattice method

¹³ Double-lattice method

¹⁴ Kelvin-Voigt

که در آن $\delta(x)$ تابع دلتای دیراک است و f همانطور که اشاره شد نیروی خارجی اعمالی است که می‌تواند ناشی اثر محیط باشد. در این مطالعه این نیرو از اثر آبروالاستیک سیال اطراف تیر بر آن در نظر گرفته شده است که در ادامه به آن پرداخته می‌شود.

2-1- اثر تقابل با محیط و نیروی آبروالاستیک ناشی از آن

برای مدل‌سازی آبروالاستیک و در نظر گرفتن نیروهای ناشی از سیال بر جسم، می‌توان از تئوری پیستون استفاده نمود [23,22]. تقابل بین سازه و سیال و نیروی بین آن‌ها براساس اختلاف فشار بالا و پایین تیر در نظر گرفته می‌شود. این اختلاف فشار به صورت زیر است:

$$\Delta P_a = P^d(x, t) + P^s(x) \quad (12)$$

که در آن $P^d(x, t)$ اثر نیروی آبرودینامیکی ناپایا و $P^s(x)$ نیروی استاتیکی اولیه است. با توجه به بررسی ارتعاش عرضی تیر، در واقع این اختلاف فشار به صورت نیروی عرضی دینامیکی ناشی از اثرات آبروالاستیک بر تیر وارد می‌گردد. براساس تئوری پیستون ساده‌ترین رابطه برای فشار آیزنروپیک در یک بعد به صورت زیر قابل بیان است:

$$P^d(x, t) = P_\infty \left(1 + \frac{\gamma - 1}{2} \frac{V_z}{C_\infty} \right)^{2\gamma/\gamma-1} \quad (13)$$

که در آن P_∞ فشار اتمسفر، γ ضریب ثابت گاز آیزنروپیک، C_∞ سرعت صوت و V_z سرعت جریان بر روی تیر (سرعت فروریزش) می‌باشد [25,24]. در صورتی که سرعت سیال در محیط برابر با U_∞ در نظر گرفته شود، سرعت فروریزش (سرعت در لحظه برخورد سیال به تیر) به صورت زیر قابل بیان است:

$$V_z = \frac{\partial w}{\partial t} + U_\infty \frac{\partial w}{\partial x} \quad (14)$$

در رابطه‌ی فوق عبارت اول ناشی از حرکت تیر و عبارت دوم ناشی از تصویر سرعت محیط در راستای عمود بر تیر است. با توجه به این که فشار اتمسفر در اطراف تیر یکنواخت است اختلاف فشاری که سبب اعمال نیرو بر تیر می‌شود در عدم حضور فشار استاتیکی به صورت زیر قابل بیان است. این رابطه براساس بسط عبارت (14) و صرف‌نظر از توان‌های مرتبه‌ی 3 و بالاتر، استخراج شده است.

$$\Delta P_a = P_\infty \left[\frac{\gamma}{C_\infty} \left(\frac{\partial w}{\partial t} + U_\infty \frac{\partial w}{\partial x} \right) + \frac{\gamma(\gamma+1)}{4C_\infty^2} \left\{ \left(\frac{\partial w}{\partial t} \right)^2 + 2U_\infty \frac{\partial w}{\partial t} \frac{\partial w}{\partial x} + \left(U_\infty \frac{\partial w}{\partial x} \right)^2 \right\} \right] \quad (15)$$

اختلاف فشار فوق به صورت نیروی وارد بر واحد سطح تیر می‌باشد لذا نیروی وارد بر واحد طول تیر به صورت زیر در نظر گرفته شده است:

$$f(x, t) = -b \Delta P_a \quad (16)$$

در رابطه فوق b عرض تیر می‌باشد. همان‌طور که از رابطه‌ی (16) مشخص می‌شود، در نظر گرفتن مدل آبروالاستیک براساس بسط مرتبه 2 تئوری پیستون باعث غیرخطی شدن معادلات می‌گردد. با به‌کارگیری روابط (2)، (12)، (15) و (16) معادله حرکت مکانیکی به شکل زیر استخراج می‌شود:

$$YI \frac{\partial^4 w_{rel}(x, t)}{\partial x^4} + c_s I \frac{\partial^5 w_{rel}}{\partial x^4 \partial t} + \rho A \frac{\partial^2 w_{rel}}{\partial t^2} - \vartheta v(t) \left[\frac{d\delta(x)}{dx} - \frac{d\delta(x-L)}{dx} \right] + \frac{\gamma b P_\infty}{C_\infty} \left(\frac{\partial w_{rel}}{\partial t} \right)$$

¹ Downwash Velocity

طول، c_s ضریب میرایی ساختاری، I ممان اینرسی سطح، t زمان و f نیروی خارجی وارد بر واحد طول است. به منظور در نظر گرفتن حرکت پایه، لازم است تا حرکت هر نقطه از تیر به صورت زیر در نظر گرفته شود [20]:

$$w(x, t) = w_{rel}(x, t) + g(t) \quad (2)$$

که در آن w_{rel} حرکت تیر نسبت به پایه است که سبب کرنش در آن می‌شود. در صورتی که عرض تیر برابر b ، ضخامت آن برابر h_s و ضخامت هر لایه‌ی پیژوالکتریک برابر h_p در نظر گرفته شود، گشتاور خمشی مطابق رابطه‌ی زیر قابل بیان است:

$$M(x, t) = -b \left(\int_{-h_s-h_p/2}^{-h_s} T_{\bar{p}} z dz + \int_{-\bar{h}_s/2}^{\bar{h}_s/2} T_{\bar{s}} z dz + \int_{h_s/2}^{h_s+h_p/2} T_{\bar{p}} z dz \right) \quad (3)$$

که در آن $T_{\bar{p}}$ و $T_{\bar{s}}$ به ترتیب تنش محوری در تیر و لایه‌ی پیژوالکتریک می‌باشد. از طرفی تنش محوری در تیر و لایه‌ی پیژوالکتریک با فرض همگن بودن مواد به صورت زیر به دست می‌آید [21]:

$$T_{\bar{s}} = Y S_{\bar{s}} \quad (4)$$

$$T_{\bar{p}} = \bar{c}^E S_{\bar{p}} - \bar{e} E \quad (5)$$

در این روابط $S_{\bar{p}}$ و $S_{\bar{s}}$ به ترتیب کرنش محوری در تیر و لایه‌ی پیژوالکتریک می‌باشد. همچنین Y و \bar{c}^E به ترتیب نشان‌دهنده‌ی مدول الاستیک تیر و پیژوالکتریک، \bar{e} ثابت پیژوالکتریک و E میدان الکتریکی است. لازم به ذکر است که بالانویس E در رابطه‌ی (5) نشان‌دهنده‌ی این است که مقدار متناظر در شرایط میدان الکتریکی ثابت اندازه گرفته شده است. با فرض عدم جدایش لایه‌ها، کرنش طولی با استفاده از انحنای جابجا شده‌ی تیر نسبت به پایه سنجیده می‌شود و به صورت زیر است:

$$S_{\bar{s}} = S_{\bar{p}} = -z \frac{\partial^2 w_{rel}}{\partial x^2} \quad (6)$$

مقدار میدان الکتریکی در لایه‌ی پیژوالکتریک به نحوه‌ی اندازه‌گیری ولتاژ از سیستم بستگی دارد. قرارگیری دو لایه‌ی پیژوالکتریک در مدار الکتریکی به صورت موازی و سری ممکن می‌باشد. با در نظر گرفتن مدار سری، میدان الکتریکی به صورت زیر در نظر گرفته می‌شود [15]:

$$E(t) = \frac{v(t)}{2h_p} \quad (7)$$

که در آن v ولتاژ الکتریکی خروجی است. با استفاده از روابط (3) تا (7)، ارتباط گشتاور خمشی با کوپل الکتریکی به صورت زیر به دست می‌آید:

$$M(x, t) = YI \frac{\partial^2 w_{rel}(x, t)}{\partial x^2} - \vartheta v(t) [H(x) - H(x-L)] \quad (8)$$

که در آن H تابع پله واحد بوده و ضریب کوپلینگ الکتریکی، ϑ ، و سفتی خمشی YI به ترتیب به صورت زیر می‌باشد:

$$\vartheta = \frac{\bar{e} b}{2h_p} \left[\left(h_p + \frac{h_s}{2} \right)^2 - \left(\frac{h_s}{2} \right)^2 \right] \quad (9)$$

$$YI = \frac{2b}{3} \left\{ Y_s \left(\frac{h_s}{2} \right)^3 + \bar{c}^E \left[\left(h_p + \frac{h_s}{2} \right)^3 - \left(\frac{h_s}{2} \right)^3 \right] \right\} \quad (10)$$

در ادامه برای استخراج معادله‌ی حرکت، گشتاور (8) در رابطه‌ی (1) جایگذاری می‌گردد:

$$YI \frac{\partial^4 w_{rel}(x, t)}{\partial x^4} - \vartheta v(t) \left[\frac{d\delta(x)}{dx} - \frac{d\delta(x-L)}{dx} \right] + \rho A \frac{\partial^2 w}{\partial t^2} + c_s I \frac{\partial^5 w}{\partial x^4 \partial t} = f(x, t) \quad (11)$$

پاسخ ارتعاش عرضی تیر مطابق با حل سری به صورت زیر در نظر گرفته می‌شود:

$$w_{rel}(x, t) = \sum_{r=1}^N \varphi_r(x) \eta_r(t) \quad (24)$$

در این رابطه، N تعداد موده‌های مفروض در پاسخ، $\eta_r(t)$ توابع زمانی مجهول و $\varphi_r(x)$ تابع شکل مود نرمال ارتعاشی تیر یکسرگیردار می‌باشد، که مطابق رابطه‌ی زیر است:

$$\varphi_r(x) = \sqrt{\frac{1}{\rho A L}} \left[\cosh \lambda_r \frac{x}{L} - \cos \lambda_r \frac{x}{L} - \sigma_r \left(\sinh \lambda_r \frac{x}{L} - \sin \lambda_r \frac{x}{L} \right) \right] \quad (25)$$

که در آن:

$$\sigma_r = \frac{\sinh \lambda_r - \sin \lambda_r}{\cosh \lambda_r + \cos \lambda_r} \quad (26)$$

در روابط (25) و (26) مقدار ویژه‌ی λ_r از حل رابطه‌ی زیر به دست می‌آید:

$$1 + \cosh \lambda_r \cos \lambda_r = 0 \quad (27)$$

با استفاده از روش گالریکین رابطه‌ی (24) ابتدا در (17) جایگذاری شده و طرفین آن در $\varphi_m(x)$ ضرب شده و در طول تیر انتگرال‌گیری می‌شود لذا معادله‌ی زیر استخراج می‌شود.

$$\begin{aligned} \ddot{\eta}_r(t) + \left(2\zeta_r \omega_r + \frac{\gamma b P_\infty}{\rho A C_\infty^2} \right) \dot{\eta}_r(t) + \frac{\gamma(\gamma+1)bP_\infty}{2\rho A C_\infty^2} \dot{g}(t) \eta_r(t) \\ + \omega_r^2 \eta_r(t) - \chi_r v(t) + \left(\frac{\gamma b P_\infty U_\infty}{C_\infty} + \frac{\gamma(\gamma+1)bP_\infty U_\infty}{2C_\infty^2} \dot{g}(t) \right) \left(\sum_{m=1}^N \alpha_{mr} \eta_m(t) \right) \\ + \frac{\gamma(\gamma+1)bP_\infty}{4C_\infty^2} \left(\sum_{n=1}^N \sum_{m=1}^N \beta_{rnm} \dot{\eta}_m(t) \dot{\eta}_n(t) \right) \\ + \frac{\gamma(\gamma+1)bP_\infty U_\infty^2}{4C_\infty^2} \left(\sum_{n=1}^N \sum_{m=1}^N \gamma_{rnm} \eta_m(t) \eta_n(t) \right) \\ + \frac{\gamma(\gamma+1)bP_\infty U_\infty}{2C_\infty^2} \left(\sum_{n=1}^N \sum_{m=1}^N \tau_{rnm} \eta_m(t) \dot{\eta}_n(t) \right) \\ = f_r(t), \quad r = 1, 2, 3, \dots, N \end{aligned} \quad (28)$$

در معادله‌ی گسسته‌ی فوق داریم:

$$YI \int_0^L \frac{d^4 \varphi_r(x)}{dx^4} \varphi_m(x) dx = \omega_r^2 \delta_{rm} \quad (29)$$

$$\zeta_r = \frac{c_s \omega_r}{2Y} \quad (30)$$

$$\rho A \int_0^L \varphi_r(x) \varphi_m(x) dx = \delta_{rm} \quad (31)$$

$$\chi_r = \vartheta \left. \frac{d\varphi_r(x)}{dx} \right|_{x=L} \quad (32)$$

$$\alpha_{mr} = \int_0^L \varphi_m(x) \frac{d\varphi_r(x)}{dx} dx \quad (33)$$

$$\beta_{rnm} = \int_0^L \varphi_m(x) \varphi_r(x) \varphi_n(x) dx \quad (34)$$

$$\gamma_{rnm} = \int_0^L \varphi_r(x) \frac{d\varphi_m(x)}{dx} \frac{d\varphi_n(x)}{dx} dx \quad (35)$$

$$\begin{aligned} + U_\infty \frac{\partial w_{rel}}{\partial x} + \frac{\gamma(\gamma+1)bP_\infty}{4C_\infty^2} \left\{ \left(\frac{\partial w_{rel}}{\partial t} \right)^2 \right. \\ \left. + 2 \frac{\partial w_{rel}}{\partial t} \dot{g}(t) + 2U_\infty \frac{\partial w_{rel}}{\partial t} \frac{\partial w_{rel}}{\partial x} + 2 \frac{\partial w_{rel}}{\partial x} \dot{g}(t) \right. \\ \left. \left(U_\infty \frac{\partial w_{rel}}{\partial x} \right)^2 \right\} = -\rho A \ddot{g}(t) - \frac{\gamma b P_\infty}{C_\infty} \dot{g}(t) \\ - \frac{\gamma(\gamma+1)bP_\infty}{4C_\infty^2} (\dot{g}(t))^2 \end{aligned} \quad (17)$$

معادله‌ی فوق رابطه‌ی حاکم بر ارتعاش عرضی تیر با کوپل الکتریکی تحت تحریک عرضی پایه می‌باشد که به علت حضور نیروی آبروالاستیک به صورت غیرخطی می‌باشد. در این معادله عبارت ρA جرم واحد طول است که از رابطه‌ی زیر قابل استخراج است:

$$\rho A = b(\rho_s h_s + 2\rho_p h_p) \quad (18)$$

که در آن ρ_s و ρ_p به ترتیب نشان‌دهنده‌ی چگالی تیر و چگالی لایه‌ی پیزوالکتریک است.

2-2- استخراج معادله‌ی الکتریکی با کوپلینگ مکانیکی

به منظور استخراج معادله‌ی الکتریکی حاکم بر پیزوالکتریک با اتصال سری، ابتدا باید رفتار الکترواستاتیکی یک لایه بررسی شود. با توجه به این که تنها کرنش قابل ملاحظه در تیر به صورت محوری می‌باشد، رابطه‌ی جابجایی الکتریکی به صورت زیر قابل بیان است:

$$D = \bar{\epsilon} S \bar{p} - \epsilon^S E \quad (19)$$

که در آن ϵ^S ظرفیت الکتریکی است که در کرنش ثابت اندازه گرفته می‌شود. در صورتی که مقدار مقاومت مدار الکتریکی اندازه‌گیری و ولتاژ خروجی برابر با R_l در نظر گرفته شود، ولتاژ الکتریکی براساس قانون گاوس به صورت زیر قابل بیان است [26]:

$$\frac{d}{dt} \left(\int_A D \cdot ndA \right) = \frac{v(t)}{R_l} \quad (20)$$

در این رابطه n بردار یکه‌ی عمود بر سطح الکتروود پیزوالکتریک می‌باشد که انتگرال‌گیری بر روی آن انجام می‌شود. با جایگذاری معادله‌ی (19) در (20) و به کارگیری روابط (6) و (7) معادله‌ی الکتریکی با کوپلینگ مکانیکی به صورت زیر به دست می‌آید [18]:

$$\frac{\epsilon^S b L}{h_p} \frac{dv(t)}{dt} + \frac{v(t)}{R_l} + \bar{\epsilon} h_p c b \int_0^L \frac{\partial^3 w_{rel}}{\partial x^2 \partial t} dx = 0 \quad (21)$$

این رابطه، معادله‌ی حاکم بر ولتاژ خروجی یک لایه‌ی پیزوالکتریک تحت کرنش می‌باشد که در آن h_{pc} برابر با فاصله‌ی تار خنثی از مرکز لایه‌ی پیزوالکتریک است:

$$h_{pc} = \frac{h_p + h_e}{2} \quad (22)$$

طبق قانون کیرشهف، در رابطه‌ی (21) ضریب $(dv(t)/dt)$ برابر ظرفیت خازن معادل است. در صورتی که دو پیزوالکتریک در مدار الکتریکی به صورت سری قرار گیرند، ظرفیت کل مدار نصف این مقدار خواهد بود. بنابراین، معادله‌ی حاکم بر ولتاژ خروجی کل سیستم به صورت زیر قابل بیان است:

$$\frac{\epsilon^S b L}{2h_p} \frac{dv(t)}{dt} + \frac{v(t)}{R_l} + \bar{\epsilon} h_p c b \int_0^L \frac{\partial^3 w_{rel}}{\partial x^2 \partial t} dx = 0 \quad (23)$$

معادلات (17) و (23) معادلات کوپل می‌باشد که در ادامه تحلیل شده است.

3- حل معادلات حاکم

که در آن λ_n از حل معادله‌ی (27) قابل استخراج است. مقادیر سه فرکانس طبیعی اول طبق این رابطه به ترتیب برابر با $24702.71, 3941.75$ rad/s و 69168.78 rad/s می‌باشند. در "شکل 2" پاسخ نسبی انتهای تیر به جابجایی اولیه در پایه نشان داده شده است که اثر میرایی باعث صفر شدن این پاسخ پس از مدت زمان مشخصی می‌گردد. در تحریک پایه با جابجایی اولیه، پایه در لحظه صفر به اندازه مشخصی جابجا و سپس به وضعیت اولیه خود بر می‌گردد. به عبارتی دیگر تحریک پایه در این حالت به صورت زیر در نظر گرفته شده است.

$$\begin{aligned} \text{at } t=0: & \quad g(t)=k \\ \text{at } t>0: & \quad g(t)=0 \end{aligned} \quad (41)$$

در رابطه فوق k مقداری ثابت است. با تبدیل فوریه‌ی عددی از پاسخ زمانی نشان داده شده در "شکل 2" که به ازای $k=0.1$ استخراج شده است، پاسخ سیستم در حوزه‌ی فرکانسی استخراج می‌شود که در "شکل 3" نشان داده شده است.

در "شکل 3" فرکانس‌های طبیعی سیستم به ترتیب 3940 rad/s، 24710 rad/s و 69160 rad/s می‌باشد که در مقایسه با مقادیر به دست آمده براساس رابطه (40) دارای خطای نسبی 0.04% ، 0.03% و 0.013% می‌باشند. در

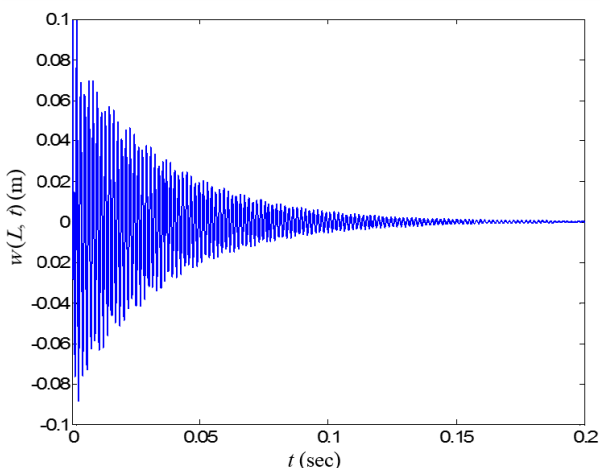


Fig. 2 Time response of the beam end point to initial base displacement ($c_s = 0.1$ Ns/m²)
شکل 2 پاسخ زمانی انتهای تیر به جابجایی اولیه در پایه ($c_s = 0.1$ Ns/m²)

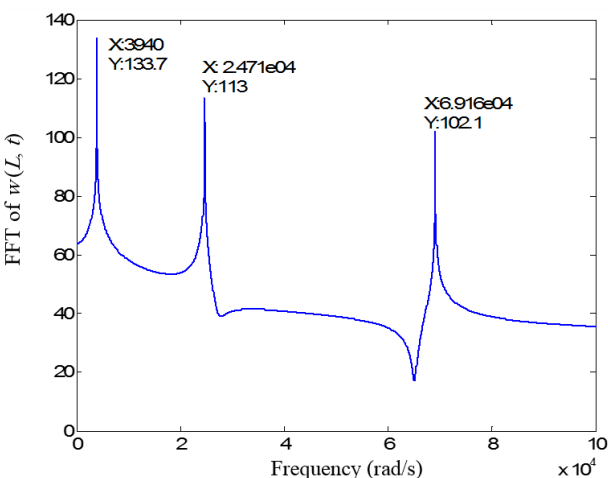


Fig. 3 Frequency response of the beam end point to initial base displacement

شکل 3 پاسخ فرکانسی انتهای تیر به جابجایی اولیه در پایه

$$\tau_{rmn} = \int_0^L \varphi_r(x) \varphi_n(x) \frac{d\varphi_m(x)}{dx} dx \quad (36)$$

$$\begin{aligned} f_r(t) = & - \left[\rho A \ddot{g}(t) + \frac{\gamma b P_\infty}{C_\infty} \dot{g}(t) \right. \\ & \left. + \frac{\gamma(\gamma+1) b P_\infty}{4C_\infty^2} \dot{g}(t)^2 \right] \int_0^L \varphi_r(x) dx \end{aligned} \quad (37)$$

معادلات (28) تا (37) نشان می‌دهد که در نظر گرفتن نیروی آبروالاستیک سبب ایجاد عبارت‌های اضافی در بخش نیروی تحریک می‌گردد. در ادامه رابطه‌ی (24) در (23) جایگذاری شده و معادله‌ی زیر به دست می‌آید:

$$\frac{\varepsilon^S b L}{2h_p} \frac{dv(t)}{dt} + \frac{v(t)}{R_l} + \sum_{r=1}^N \kappa_r \ddot{\eta}_r(t) = 0 \quad (38)$$

که در آن

$$\kappa_r = \bar{e} h_p c b \int_0^L \frac{d^2 \varphi_r(x)}{dx^2} dx \quad (39)$$

معادله‌ی (28) بدست آمده از معادله‌ی گسسته‌ی مکانیکی با کوپل الکتریکی بوده و غیرخطی می‌باشد. معادله‌ی (38) نیز معادله‌ی الکتریکی با کوپل مکانیکی است. این معادلات پس از انتخاب یک مقدار برای N به صورت کوپل و با استفاده از روش عددی رانگ-کوتا حل شده است.

4- نتایج عددی برای یک نمونه تیر

به منظور بررسی عددی مسأله و حل معادلات حاکم بر سیستم، مقادیر ابعادی و ویژگی‌های مکانیکی و الکتریکی سازه به صورت جدول زیر در نظر گرفته شده است. در این جدول ویژگی‌های ابعادی و مکانیکی تیر یکسرگیردار، و لایه‌ی پیزوالکتریک نشان داده شده است. در تمام محاسبات صورت گرفته مقدار مقاومت مدار الکتریکی اندازه‌گیری ولتاژ خروجی برابر 1000 اهم فرض شده است. همچنین در مواردی که نیاز است پارامترهای P_∞ (فشار اتمسفر) و γ (ضریب ثابت گاز) به ترتیب برابر با 100 kPa و 1.4 در نظر گرفته شده است. لازم به ذکر است که در این‌جا جهت استخراج نتایج از سه تابع پایه‌ی اول ($N=3$) در بسط معادله‌ی (24) استفاده شده است. در ادامه به منظور بررسی صحت روابط و حل ارائه شده فرکانس طبیعی سیستم با فرکانس به دست آمده از پاسخ ارتعاشات آزاد مقایسه می‌گردد. براساس تئوری ارتعاشات n امین فرکانس طبیعی سیستم مطابق با رابطه‌ی زیر می‌باشد [19]:

$$\omega_n = \lambda_n^2 \sqrt{\frac{YI}{\rho A L^4}} \quad (40)$$

جدول 1 ویژگی‌های ابعادی و مکانیکی سیستم تیر یکسرگیردار و لایه‌ی پیزوالکتریک [15]

Table 1 Dimensional and mechanical properties of the system of cantilever beam and piezoelectric layer [15].

| پارامتر | تیر | پیزوالکتریک |
|------------------|------------------------|------------------------|
| مدول یانگ | 105 GPa | 60.9 GPa |
| جرم واحد حجم | 9000 kg/m ³ | 7500 kg/m ³ |
| طول | 24.53 mm | 24.53 mm |
| عرض | 6.4 mm | 6.4 mm |
| ضخامت | 0.14 mm | 0.265 mm |
| ثابت پیزوالکتریک | - | -16.6 C/m ² |
| ظرفیت الکتریکی | - | 25.55 nF/m |

بررسی این‌گونه سیستم‌ها نیازمند تولید مجموعه‌ای از ورودی‌های تصادفی است تا پاسخ سیستم برای این نوع ورودی مشخص گردد.

فرایندهای تصادفی در ابتدا در علم فیزیک و برای توصیف پدیده‌های تصادفی که حالت آن‌ها در طی زمان تغییر می‌کند مطرح شد. در مدل‌سازی هر سیستم تصادفی که حالت آن در طی زمان (فضا یا سایر پارامترها) تغییر می‌کند، مدل باید قادر به توصیف حالت سیستم در طول زمان باشد. به عبارت دیگر مدل شامل دنباله‌ای از متغیرهای تصادفی است که پدیده تصادفی را توصیف می‌کند. فرض کنید که t متغیر زمان و $f(t)$ متغیر تصادفی وابسته به t باشد. در این صورت یک فرایند تصادفی مجموعه‌ای از متغیرهای تصادفی $\{f(t): t \in T\}$ است که در آن $f(t)$ به ازای $t \in T$ هر یک متغیر تصادفی خواهد بود.

در این قسمت، پاسخ ارتعاشی و ولتاژ خروجی سیستم به ورودی تحریک پایه‌ی تصادفی بررسی شده است. بدین منظور تابع تصادفی $f(t)$ به صورت تابع $f(t) = \text{rand}()$ در نظر گرفته شده است. که تابع $\text{rand}()$ یک تابع تولید اعداد تصادفی در محدوده 0 تا 1 در نرم‌افزار متلب می‌باشد. در این مقاله با استفاده از تابع تصادفی در نظر گرفته شده محدود اعداد تصادفی برای تحریک پایه در فاصله -1 mm تا 1mm در نظر گرفته شده است. در این‌جا "شکل 6" یک نمونه از حرکت عرضی تصادفی پایه $g(t)$ را نمایش می‌دهد.

یکی از روش‌های متعارف جهت محاسبه مشتق استفاده از روش تفاضلات محدود می‌باشد. در ساده‌ترین فرم در این روش مقدار تابع در یک نقطه از مقدار تابع در نقطه بعدی کسر می‌گردد و به اختلاف فاصله بین آن دو نقطه تقسیم می‌شود. برای یک تابع f که در نقاط $[t_0 = 0, t_1, t_2, \dots, t_n]$ تعریف شده باشد، می‌توان از رابطه (42) مشتق را محاسبه نمود.

$$f'(t_i) \cong \frac{f(t_{i+1}) - f(t_i)}{t_{i+1} - t_i} \quad (42)$$

بنابراین در مواردی از محاسبات که نیاز به مشتق گیری عددی بوده است از رابطه (42) استفاده شده است.

با در نظر گرفتن تحریک پایه‌ی تصادفی در حضور سرعت سیال و فشار اتمسفر پاسخ فرکانسی سیستم در حوالی فرکانس طبیعی اول استخراج شده است. "شکل 7" پاسخ فرکانسی ارتعاش تیر و "شکل 8" قدرت فرکانسی ولتاژ خروجی متناظر را نمایش می‌دهد.

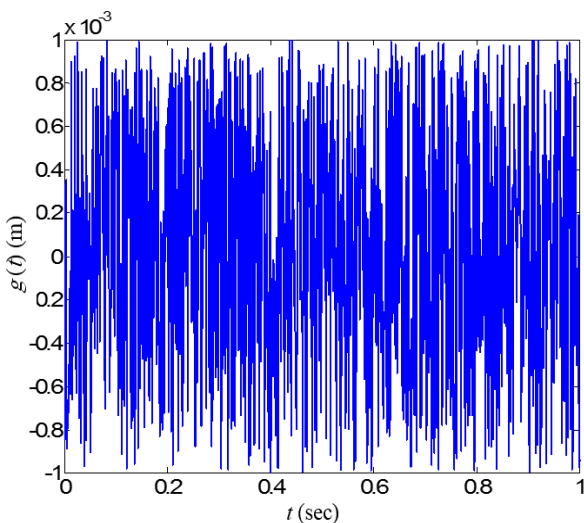


Fig. 6 random base excitation

شکل 6 تحریک تصادفی پایه

ادامه تأثیر مقدار میرایی ساختاری سیستم بر رفتار ارتعاشی و ولتاژ خروجی سیستم تحت تحریک پایه با جابجایی اولیه بررسی شده است. با توجه به این‌که مقدار میرایی تنها بر پاسخ گذرای سیستم تأثیرگذار است لذا خروجی سیستم تنها تحت شرایط اولیه‌ی جابجایی ذکر شده در رابطه (41) استخراج شده است.

"شکل 4" پاسخ ارتعاشی انتهای تیر با سرعت سیال صفر را برای سه مقدار میرایی ساختاری مختلف تحت تحریک پایه با جابجایی اولیه را نشان می‌دهد. همچنین ولتاژ خروجی متناظر با پاسخ زمانی "شکل 4" در حوزه‌ی فرکانسی مطابق "شکل 5" می‌باشد. همان‌طور که در "شکل 5" مشاهده می‌شود میزان ولتاژ خروجی در نزدیکی فرکانس تشدید سیستم با میرایی در تیر رابطه‌ی معکوس دارد در حالی که در فرکانس غیرتشدید مانند فرکانس نزدیک به $1.5 \times 10^4 \text{ rad/s}$ ، ولتاژ متناظر با کمترین میرایی، کمترین مقدار را دارد. در ادامه تأثیر سرعت سیال و تحریک تصادفی پایه بر رفتار ارتعاشی و ولتاژ خروجی سیستم بررسی شده است.

4-1- تحریک تصادفی پایه

تمام نیروها و حرکت‌های موجود در طبیعت مشخص و قابل پیش‌بینی نیستند و می‌توانند به صورت مجموعه‌ای از داده‌های اتفاقی و تصادفی باشند.

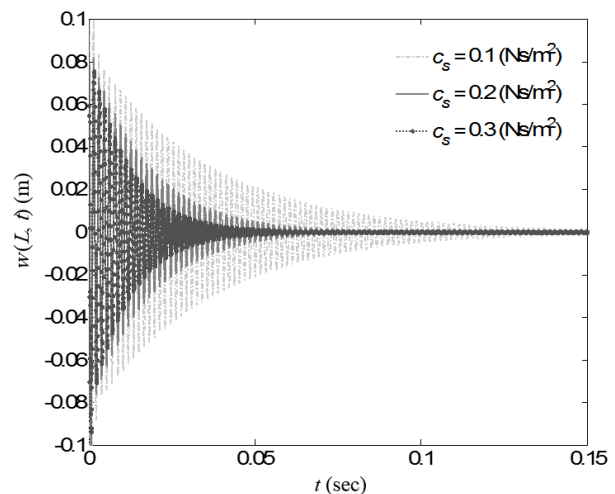


Fig. 4 Structural damping effect on the time response of the beam

شکل 4 تأثیر میرایی ساختاری بر پاسخ زمانی تیر

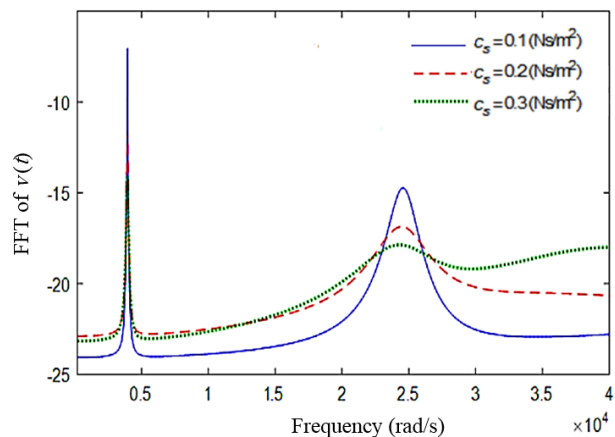


Fig. 5 Structural damping effect on the frequency response of the output voltage

شکل 5 تأثیر میرایی ساختاری بر قدرت ولتاژ خروجی در حوزه‌ی فرکانسی

بررسی رفتار ارتعاشی و ولتاژ خروجی نشان می‌دهد که با در نظر گرفتن تئوری پیستون با افزایش سرعت سیال در محیط اطراف، سطح انرژی سیستم افزایش می‌یابد و سیستم می‌تواند انرژی الکتریکی بیشتری تولید نماید. همچنین در فرکانس ارتعاشی نزدیک به فرکانس رزونانس افزایش میرایی ساختاری منجر به کاهش ولتاژ خروجی می‌گردد در حالی که در فرکانس ارتعاشی دور از فرکانس رزونانس رفتار عکس می‌شود.

6- مراجع

- [1] S. P. Beeby, M. J. Tudor, N. White, Energy harvesting vibration sources for microsystems applications, *Measurement Science and Technology*, Vol. 17, No. 12, pp. 175-195, 2006.
- [2] H. A. Sodano, D. J. Inman, G. Park, A review of power harvesting from vibration using piezoelectric materials, *Shock and Vibration Digest*, Vol. 36, No. 3, pp. 197-206, 2004.
- [3] M. El-Hami, P. Glynne-Jones, N. White, M. Hill, S. Beeby, E. James, A. Brown, J. Ross, Design and fabrication of a new vibration-based electromechanical power generator, *Sensors and Actuators A: Physical*, Vol. 92, No. 1, pp. 335-342, 2001.
- [4] N. Stephen, On energy harvesting from ambient vibration, *Journal of Sound and Vibration*, Vol. 293, No. 1, pp. 409-425, 2006.
- [5] M. Goldfarb, L. D. Jones, On the efficiency of electric power generation with piezoelectric ceramic, *Journal of Dynamic Systems, Measurement, and Control*, Vol. 121, No. 3, pp. 566-571, 1999.
- [6] A. Kasyap, J. Lim, D. Johnson, S. Horowitz, T. Nishida, K. Ngo, M. Sheplak, L. Cattafesta, Energy reclamation from a vibrating piezoceramic composite beam, *Proceedings of 9th International Congress on Sound and Vibration*, Orlando, USA, July 8-10, pp. 1-8, 2002.
- [7] C. Huang, Y. Lin, T. Tang, Study on the tip-deflection of a piezoelectric bimorph cantilever in the static state, *Journal of Micromechanics and Microengineering*, Vol. 14, No. 4, pp. 530, 2004.
- [8] S. Roundy, P. K. Wright, A piezoelectric vibration based generator for wireless electronics, *Smart Materials and Structures*, Vol. 13, No. 5, pp. 1131, 2004.
- [9] S. Roundy, On the effectiveness of vibration-based energy harvesting, *Journal of Intelligent Material Systems and Structures*, Vol. 16, No. 10, pp. 809-823, 2005.
- [10] S. Roundy, E. S. Leland, J. Baker, E. Carleton, E. Reilly, E. Lai, B. Otis, J. M. Rabaey, P. K. Wright, V. Sundararajan, Improving power output for vibration-based energy scavengers, *Pervasive Computing, IEEE*, Vol. 4, No. 1, pp. 28-36, 2005.
- [11] A. Erturk, Piezoelectric energy harvesting for civil infrastructure system applications: Moving loads and surface strain fluctuations, *Journal of Intelligent Material Systems and Structures*, Vol. 22, No. 17, pp. 1959-1973, 2011.
- [12] M. Karimi, R. Tikani, S. Ziaei-Rad, Piezoelectric energy harvesting from bridge vibrations under moving consecutive masses, *Modares Mechanical Engineering*, Vol. 16, No. 6, pp. 108-118, 2016. (in Persian)
- [13] M. R. Asgharzadeh, K. Jahani, A. Kianpoor, M. H. Sadeghi, Energy harvesting investigation from unimorph trapezoidal beam vibrations using distributed parameters method, *Modares Mechanical Engineering*, Vol. 14, No. 15, pp. 96-102, 2015. (in Persian)
- [14] M. Darvizeh, A. Darvizeh, V. Arab Zadeh, H. Rajabi Nonlinear analysis of multi-layered beams with piezoelectric layers considering large deformations, *Modares Mechanical Engineering*, Vol. 10, No. 2, pp. 57-67, 2010. (in Persian)
- [15] S.-H. Kim, J.-H. Ahn, H.-M. Chung, H.-W. Kang, Analysis of piezoelectric effects on various loading conditions for energy harvesting in a bridge system, *Sensors and Actuators A: Physical*, Vol. 167, No. 2, pp. 468-483, 2011.
- [16] J. Ajitsaria, S.-Y. Choe, D. Shen, D. Kim, Modeling and analysis of a bimorph piezoelectric cantilever beam for voltage generation, *Smart Materials and Structures*, Vol. 16, No. 2, pp. 447, 2007.
- [17] A. Erturk, D. J. Inman, An experimentally validated bimorph cantilever model for piezoelectric energy harvesting from base

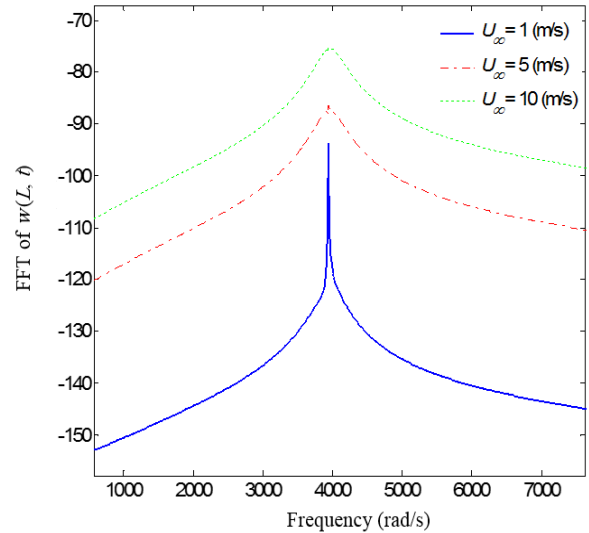


Fig. 7 Frequency response of the beam end point for three different values of fluid velocity ($c_s = 0.2 \text{ Ns/m}^2$).

شکل 7 پاسخ فرکانسی انتهای تیر برای سه مقدار متفاوت از سرعت سیال ($c_s = 0.2 \text{ Ns/m}^2$).

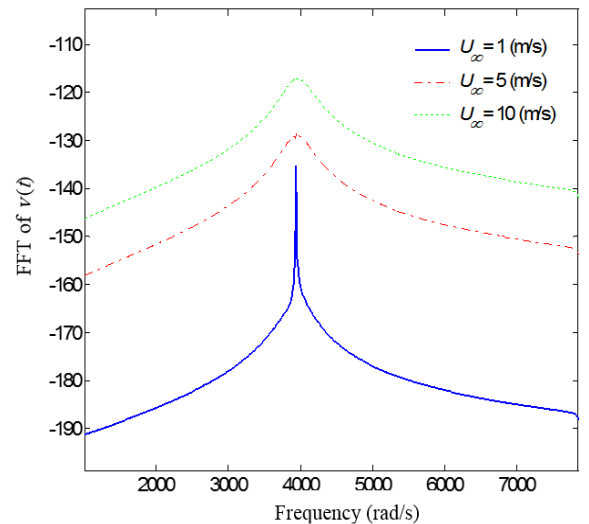


Fig. 8 Frequency response of the output voltage for three different values of fluid velocity

شکل 8 قدرت فرکانسی ولتاژ خروجی برای سه مقدار متفاوت از سرعت سیال

با توجه به دو شکل فوق مشاهده می‌شود که با افزایش سرعت سیال انرژی سیستم افزایش می‌یابد و این مسأله باعث افزایش دامنه‌ی ارتعاشی و ولتاژ خروجی سیستم می‌گردد.

5- نتیجه گیری

در این مطالعه به بررسی جذب انرژی ارتعاشی از مکانیزم تیر یکسرگیردار تحت نیروی آیرولاستیک و تبدیل آن به انرژی الکتریکی پرداخته شد. به این منظور معادله‌ی حاکم بر ارتعاشات عرضی تیر با دو لایه‌ی پیزوالکتریک با کوپلینگ الکتریکی استخراج گردید. به منظور در نظر گرفتن اثر آیرولاستیک محیط بر ارتعاش تیر، نیروی فشاری وارد بر واحد طول براساس تئوری پیستون در معادلات در نظر گرفته شد. با استفاده از معادله‌ی الکتریکی حاکم بر ولتاژ خروجی و بکارگیری روش گالرکین معادلات گسسته شده و با حل عددی آن‌ها، پاسخ ارتعاشی و ولتاژ خروجی استخراج گردید.

- pp. 977-991, 2004.
- [23] E. H. Dowell, *Aeroelasticity of plates and shells*, First Edition, pp.51-109, Leiden: Noordhoff International Pub, 1974.
- [24] V. Bolotin, A. Grishko, A. Kounadis, C. Gantes, Non-linear panel flutter in remote post-critical domains, *International Journal of Non-Linear Mechanics*, Vol. 33, No. 5, pp. 753-764, 1998.
- [25] H. Ashley, Piston theory-a new aerodynamic tool for the aeroelastician, *Journal of the Aeronautical Sciences (Institute of the Aeronautical Sciences)*, Vol. 23, No. 12, pp.1109-1118, 2012.
- [26] N. Kong, D. S. Ha, A. Erturk, D. J. Inman, Resistive impedance matching circuit for piezoelectric energy harvesting, *Journal of Intelligent Material Systems and Structures*, Vol. 21 , No. 13 , pp. 1293-1302, 2010.
- excitations, *Smart Materials and Structures*, Vol. 18, No. 2, pp. 025009, 2009.
- [18] A. Erturk, D. J. Inman, *Piezoelectric energy harvesting*, First Edition, pp. 273-300, New York: John Wiley & Sons, 2011.
- [19] S. S. Rao, *Vibration of continuous systems*, Fifth Edition, pp. 721-739, New York: Prentice Hall, 2011.
- [20] A. Erturk, *Electromechanical modeling of piezoelectric energy harvesters*, PhD Thesis, Virginia Polytechnic Institute and State University, 2009.
- [21] H. F. Tiersten, *Linear piezoelectric plate vibrations*, First Edition, pp. 11-59, New York: Plenum Press, 1969.
- [22] B. I. Epureanu, L. S. Tang, M. P. Paidoussis, Coherent structures and their influence on the dynamics of aeroelastic panels, *International Journal of Non-Linear Mechanics*, Vol. 39, No. 6,