



میراگرهای جرمی تنظیم شده (TMD)

محل ضرب مهرهای تحت کنترل - منسوخ							۰۳
							۰۲
							۰۱
				امیر ساعدی	وحید پاچیده	میراگرهای جرمی تنظیم شده (TMD)	۰۰
	تاریخ انتشار	تصویب	تأیید	بررسی	تهیه	شرح	REV

میراگرهای جرمی تنظیم شده (TMD)										
صفحه: ۲		DEP	PRJ	CAT	DIS	TYP	SEQ	REV	پروژه:	
آذرماه ۹۴								۰۱		

فهرست مطالب

- ۱- مقدمه ۳
- ۲- پیشینه تاریخی ۳
- ۳- طراحی، اجرا و ویژگیها ۴
- ۳-۱- نمونه های اجرا شده ۷
- ۴- میراگر جرمی پاندولی ۱۰
- ۴-۱- نمونه های اجرا شده میراگر پاندولی ۱۱

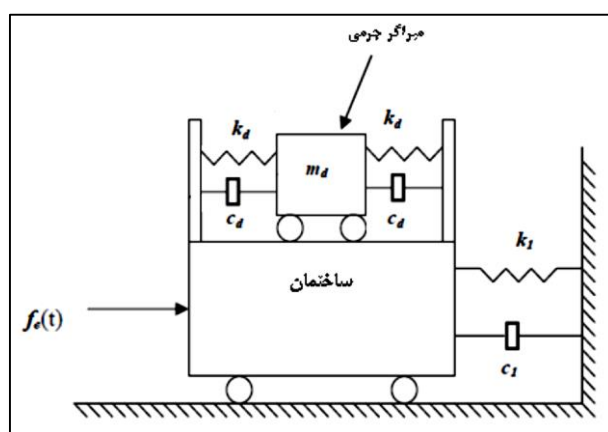
میراگرهای جرمی تنظیم شده (TMD)										
صفحه: ۳		DEP	PRJ	CAT	DIS	TYP	SEQ	REV		پروژه:
آذرماه ۹۴								۰۱		

۱- مقدمه

میراگر جرمی تنظیم شده^۱ یکی از ابزارهای غیرفعال استهلاک انرژی است. این وسیله با جذب کردن مقداری از انرژی وارد شده از بار دینامیکی به سازه، میزان تقاضا برای استهلاک انرژی را در سازه اصلی کاهش می دهد.

۲- پیشینه تاریخی


ساده ترین شکل میراگر جرمی تنظیم شده، سیستمی شامل جرم، فنر و میراگر ویسکوز است که به سازه اصلی مهار می گردد (شکل ۱). ایده اولیه استفاده از این نوع میراگر در کارهای مهندسی به کارهایی که توسط Frahm در سال ۱۹۰۹ انجام شده است، برمی گردد. مطالعاتی که در سالهای بعد توسط Den Hartog انجام گردید باعث توسعه اصول پایه ای در مورد این نوع میراگرها و ارائه راه حلی برای انتخاب مناسب میراگرهای ویسکوز مورد استفاده در این میراگرها گردید. وی فرمولی را برای انتخاب خصوصیات بهینه این نوع میراگرها وقتی که سازه تحت اثر تحریک هارمونیک باشد ارائه نمود. Mc Namara در سال ۱۹۷۷ نشان داد که میراگر جرمی تنظیم شده برای بهبود پاسخ سازه ها تحت بارگذاری باد موثر می باشد. Warburton روابط بسته ای را برای خصوصیات بهینه میراگر مورد استفاده برای سازه یک درجه آزادی فاقد میرایی در شرایط بارگذاری سینوسی و اغتشاش سفید به صورت تحریک پایه و نیز بارگذاری بر روی سازه ارائه نمود.



شکل ۱: نمایش ساده شماتیک از نحوه عملکرد میراگر جرمی تنظیم شده

میراگرهای تنظیم شده عموماً برای کنترل ارتعاشات ناشی از باد در سازه های بلند به کار رفته اند و به دلیل محدودیتهایی همچون پهنای فرکانسی وسیعتر بارگذاری زلزله نسبت به بارگذاری باد و امکان تنظیم نوع ساده

^۱ Tuned mass damper

میراگرهای جرمی تنظیم شده (TMD)										
صفحه: ۴		<i>DEP</i>	<i>PRJ</i>	<i>CAT</i>	<i>DIS</i>	<i>TYP</i>	<i>SEQ</i>	<i>REV</i>		پروژه:
آذرماه ۹۴								۰۱		

این نوع میراگر فقط با یک فرکانس، کارایی آنها تحت بارگذاری زلزله به خوبی کارایی آنها در مقابل بارگذاری باد نمی باشد. در عین حال تحقیقات فراوانی در زمینه استفاده از آنها در بهبود ارتعاشات ناشی از زلزله در دست انجام می باشد. استفاده از میراگرهای جرمی تنظیم شده غیرخطی، جذب کننده های ارتعاشات ضرب های، میراگرهای جرمی تنظیم شده نیمه فعال و میراگرهای جرمی ترکیبی جزو راه حلهایی بوده اند که برای این مشکل ارائه شده اند.

Sadek و همکاران در سال ۱۹۹۷ خصوصیات بهینه میراگر را برای سازه ای که تحت تاثیر تحریک از پایه قرار می گیرد را ارائه نمودند.


به نظر می رسد اولین سازه ای که در آن از میراگر جرمی تنظیم شده استفاده شده است، برج *Centerpoint* در شهر سیدنی استرالیا باشد. این سازه در ابتدا دارای یک مخزن آب به جرم ۱۲۰ تن بود و با استفاده از یک جرم ۴۰ تنی ثانویه، میرایی مود اول از ۰,۷ درصد به ۱,۲ درصد و میرایی مود دوم از ۰,۴ درصد به ۱,۵ درصد رسیده است. اندازه گیریهای صورت گرفته نشان دهنده کاهش پاسخ شتاب این ساختمان به میزان ۴۰ تا ۵۰ درصد تحت بارگذاری باد می باشد.

مرکز *CitiCorp* و برج *John Hancock* در ایالات متحده، برج *Chiha*، سازه برج پل *Fuade* و دودکشهای فولادی شهر *Kimitsun* در ژاپن جزو سازه هایی هستند که در آنها از میراگر جرمی تنظیم شده برای بهبود پاسخ آنها در برابر بارگذاری باد استفاده شده است.

۳- طراحی، اجرا و ویژگی ها

یک سیستم میراگر جرمی فعال (*TMD*)، وسیله ای متشکل از یک جرم، فنر و یک میراگر است که به منظور کاهش پاسخ دینامیکی سازه، به آن متصل می گردد. فرکانس میراگر به میزان فرکانس سازه ای بخصوص تنظیم می گردد تا هنگامی که این فرکانس تحریک گردد، میراگر در فاز مقابل (مخالف) حرکت سازه مرتعش شود. انرژی توسط نیروی اینرسی میراگر که بر روی سازه اعمال می گردد، تلف می شود.

در این نوع از میراگرها جرم بر روی تکیه گاه های غلطکی قرار می گیرد و می تواند نسبت به طبقه جابجایی انجام دهد، فنرها و میراگرها بین جرم و تکیه گاه های ثابت عمودی قرار می گیرد، نیروی فاز مخالف میراگر را به تراز طبقه و در نتیجه به قاب سازه ای منتقل می کند.


میراگرهای جرمی تنظیم شده (TMD)										
صفحه: ۵		<i>DEP</i>	<i>PRJ</i>	<i>CAT</i>	<i>DIS</i>	<i>TYP</i>	<i>SEQ</i>	<i>REV</i>		پروژه:
آذرماه ۹۴								۰۱		

معمولاً این نوع از میراگرهای جرمی در طبقات بالایی سازه به کار گرفته می‌شوند و در صورتیکه سازه تحت اعمال بار قرار گیرد، با تعریف شتاب مشخص بسته به طراحی میراگر، به طور اتوماتیک سیستم شروع به فعالیت نموده و اثر ارتعاش نیروی زلزله را از بین می‌برد. معمولاً جنس جرم این سیستم از بتن، سرب یا فولاد است و به صورت مربع یا مستطیل و به صورت تک یا مجموعه به ابعاد ۵ تا ۱۰ متر ساخته و در طبقات بالایی سازه نصب می‌گردد.

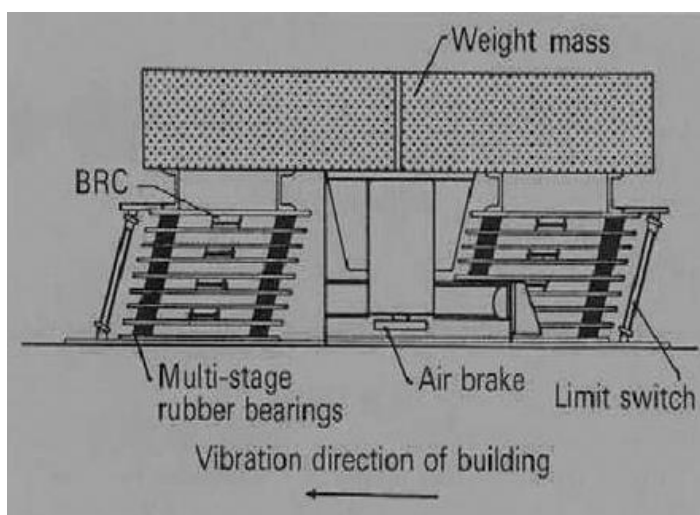
این نوع سیستم میراگر، دارای جرم زیاد، اختصاص فضای زیاد و پرهزینه و مکانیزم پیچیده‌ای بوده و در مواردی فقط امکان بکارگیری در یک جهت را دارا می‌باشد. با اصلاح این موارد نوع پیشرفته‌تری از میراگرهای جرمی تنظیم شده طراحی شد. با تغییر غلطک‌های لاستیکی به جای غلتک‌های مکانیکی به دلیل عملکرد در جهت‌های مختلف (مانند فنرهای برشی) و استفاده از مواد لاستیک‌های قیری (*BRC*) به جای میراگر که با سهولت در نصب و کوچکی در ابعاد، توانایی میراگرهای ویسکوالاستیک را نیز دارا می‌باشند، باعث گردیده سیستم کامل‌تری طراحی و ساخته شود.

در طراحی سیستم میراگرهای جرمی جهت محاسبات باید با تعیین جرم، سختی و ضریب میرایی، مناسب‌ترین سیستم میراگر را با توجه به وزن کل سازه طراحی نمود تا با یک نسبت ساده بتوان به میزان تأثیر سیستم میراگر طراحی شده پی برد. با فرض برابر بودن فرکانس سازه در راستای نزدیکی مقدار بهینه برای فرکانس میراگر، این کار پیروی میراگر را با پیروی غالب سازه برابر می‌کند. پاسخ جرم تنظیم شده ۹۰ درجه با پاسخ جرم اولیه اختلاف فازی دارد. این اختلاف فاز، اتلاف انرژی را توسط نیروی اینرسی میراگر موجب می‌شود. افزایش نسبت جرم، افزایش میرایی را به دنبال دارد، اما باید توجه نمود که یک حد عملی برای افزایش جرم وجود دارد، همچنین با کاهش ضریب میرایی نیز می‌توان میرایی را افزایش داد که برای این پارامتر نیز محدودیت وجود دارد. طرح نهایی با توجه به ترکیب این دو مقدر با توجه به اعمال محدودیت‌ها صورت می‌گیرد. همچنین باید به محل قرارگیری میراگر و فنر در تکیه‌گاه ثابت در سازه و مکانیسم دو جهته بودن سیستم نیز توجه نمود.

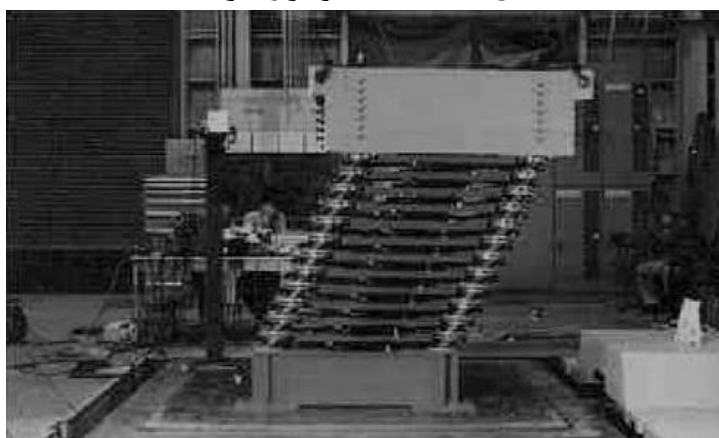
TMD های نخستین، ساز و کار (مکانیزم) پیچیده‌ای برای تکیه‌گاه‌ها و المان‌های میرایی داشتند همچنین به طور نسبی سنگین بوده و به طور قابل ملاحظه‌ای فضا اشغال می‌نمودند و نیز تا حدودی گران بودند. نسخه‌های اخیر آنها مثل طرح نشان داده شده در شکل ۲ برای کمینه نمودن این محدودیت‌ها طراحی شده‌اند. این طرح چند تکیه‌گاه لاستیکی الاستومریک روی هم سوار شونده دارد که به عنوان یک فنر برشی عمل می‌نماید و المان‌های «مواد لاستیکی قیری» (*BRC*) دارد که قابلیت میرایی ویسکوالاستیک را فراهم می‌آورند. وسیله مزبور

میراگرهای جرمی تنظیم شده (TMD)									
صفحه: ۶	DEP	PRJ	CAT	DIS	TYP	SEQ	REV	پروژه:	
آذرماه ۹۴							۰۱		


کوچک و فشرده است و نیاز به کنترل پیچیده ندارد. چند جهت می‌باشد و به آسانی روی هم سوار شده و به آسانی اصلاح و تعمیر می‌گردد. شکل ۳ یک میراگر با مقیاس کامل را نشان می‌دهد که توسط میز لرزان تحت تاثیر بار (تحریک) دینامیکی قرار گرفته است. یک نمونه واقعی دیگر در شکل ۴ نشان داده شده است.

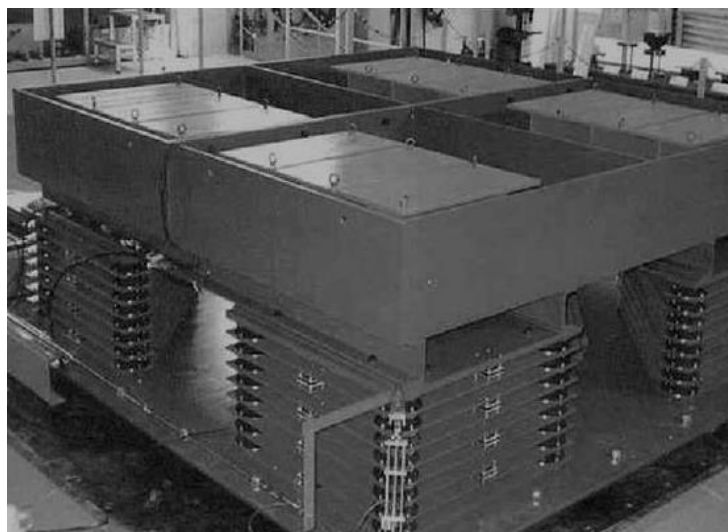


شکل ۲: *TMD* با میراگر و فنر



شکل ۳: موقعیت تغییر شکل یافته *TMD*


میراگرهای جرمی تنظیم شده (TMD)									
صفحه: ۲	DEP	PRJ	CAT	DIS	TYP	SEQ	REV	پروژه:	
آذرماه ۹۴								۰۱	



شکل ۴: TMD برج Huis Ten Bosch

۳-۱- نمونه های اجرا شده

۱- برج Chiba Port: این برج که در سال ۱۹۸۶ تکمیل شد و اولین برج در ژاپن بود که با TMD مجهز گردید. این برج یک سازه فولادی با ارتفاع ۱۲۵ متر و وزن ۱۹۵۰ تن می باشد که پلان لوزی شکل با طول ضلع ۱۵ متر دارد. پریدهای مود اول و دوم $۲/۲۵$ و $۰/۵۱$ ثانیه برای جهت X و $۲/۷$ و $۰/۵۷$ ثانیه برای جهت Y می باشند. میرایی مود اصلی $۰/۵\%$ تخمین زده می شود. نسبت های میرایی متناسب با فرکانس ها برای مودهایی بالاتر در تحلیل فرض شدند. هدف از کاربرد TMD افزایش میرایی مود اول برای هر دو جهت X و Y است. شکل ۵ سیستم میراگر را نشان می دهد. این TMD توسط شرکت تولیدی Mitsubishi ساخته شد، میراگر، نسبت جرمی (با توجه به جرم مودی مود اول) حدود $۱/۲۰$ در جهت X و $۱/۸۰$ در جهت Y دارد، پرید در جهات X و Y به ترتیب $۲/۲۴$ و $۲/۷۲$ ثانیه است و نسبت میرایی ۱۵% است. حداکثر تغییر مکان نسبی میرگر نسبت به برج حدود ± ۱ در هر جهت می باشد. کاهش حدود ۳۰ تا ۴۰% در تغییر مکان تلف بالایی و کاهش ۳۰% در ممان بیشینه خمشی مورد انتظار است.

میراگرهای جرمی تنظیم شده (TMD)									
صفحه: ۸	DEP	PRJ	CAT	DIS	TYP	SEQ	REV	پروژه:	
آذرماه ۹۴								۰۱	



شکل ۵: میراگر جرمی تنظیم شده برای برج Chiha-Port

۲- برج مانهاتان: ارتفاع برج ۲۷۹ متر- پرپود غالب ۶,۵ ثانیه و میرایی یک درصد در هر جهت- میراگر در تاج سازه در طبقه ۶۳ به وزن 365KN - جرم بلوک از جنس بتن به ابعاد $9,1 * 9,1 * 2,6$ - افزایش میرایی ذاتی سیستم به میزان ۴ درصد با کاهش جابجایی به میزان ۵۰ درصد و نسبت میرایی یک با حداکثر جابجایی نسبی ۱,۴ متر- جرم بتنی بر روی سری ۱۲ تایی بلبرینگ‌ها به قطر ۶۰ سانتیمتر با فشار هیدرولیکی


۳- برج هانکوک: دو میراگر به برج ۶۰ طبقه جان هانکوک به ارتفاع ۲۰۰ متر در بوستون اضافه شدند تا پاسخ (سازه‌ای) در برابر بارگذاری ناگهانی باد کاهش یابد. میراگرها در دو انتهای (مقابل هم) طبقه پنجاه و هشتم که به اندازه ۶۷ متر جدا شده اند، قرار گرفته اند که با حرکت خود، حرکت جانبی و پیچشی ناشی از شکل ساختمان را خنثی می کنند. هر میراگر ۲۷۰۰ کیلو نیوتن وزن و دارد و شامل یک جعبه فولادی پر شده با سرب به ابعاد $2,5\text{m}$ (طول و عرض) و عمق ۱ متر می باشد که روی یک صفحه فولادی با طول ۹ متر قرار گرفته است. وزن پر شده با سرب، به طور جانبی توسط فنرهای سختی محدود می شود که این فنرها نیز به ستون های درونی ساختمانی مهار می گردند و توسط «استوانه های سروو - هیدرولیک (Servo-hydraulic) کنترل می گردند و روی یک تکیه گاه هیدرواستاتیکی به جلو و عقب می لغزد که این تکیه گاه از یک لایه نازک روغن که به حفرات یک صفحه فولادی تزریق شده تشکیل یافته است. هر وقت که شتاب افقی برای دو سیکل متوالی از $0,03\text{g}$ تجاوز کند، سیستم به طور خودکار فعال می گردد. این سیستم توسط Lemessurier Associates/Sci با همکاری MTS System Corp با هزینه حدود ۳ میلیون دلار طراحی و ساخته شد و انتظار می رود که حرکت جانبی ساختمان را به اندازه ۴۰ تا ۵۰٪ کاهش دهد.

صفحه: ۹	DEP	PRJ	CAT	DIS	TYP	SEQ	REV	پروژه:
آذرماه ۹۴							۰۱	

۴- مرکزسیتی کورپ (Center Citycorp): TMD مربوط به سیتی کورپ (در مانهاتان) توسط همان شرکت قبلی طراحی و ساخته شد. ارتفاع این ساختمان ۲۷۹ متر میباشد که دارای پرید (دروه تناوب) اصلی حدود ۶/۵ ثانیه با نسبت میرایی ۱٪ حول هر محور می باشد TMD. به کار رفته در سیتی کورپ که در کف (طبقه) ۶۳ در نوک سازه قرار گرفته، جرم ۳۶۶ مگاگرم دارد و جرم مودال موثر مود اول آن ۲٪ می باشد و در ضمن ۲۵۰ بار از TMD های موجود در زمان نصب بزرگتر می باشد. این TMD بدین منظور طراحی گردد که به صورت دو محوری در سازه ساختمان با پرید کارکردی متغیر $\pm 20\%$ ۲۵٫۶ ثانیه نوسان نماید و میرایی خطی قابل تنظیم از ۸ تا ۱۴٪ و تغییر مکان نسبی حداکثر $\pm 1/4$ متر داشته باشد، در ضمن انتظار می رود که میراگر دامنه حرکتی ساختمان را حدود ۵۰٪ کاهش دهد. این کاهش به افزایش میرایی پایه سازه به ۴٪ مربوط می شود. بلوک جرم بتنی حدود ۲/۶ متر ارتفاع دارد و مقطع آن $1,9 \times 1,9$ است و توسط یک سری دوازده تایی از تکیه گاه های هیدرولیکی Pressure-balanced با قطر ۶۰ سانتی متر نگه داشته می شود. در طول کارکرد، تکیه گاه ها روغن را از یک پمپ هیدرولیک جداگانه که قادر است به اندازه ۲ سانتیمتر آن را در بلوک جرمی در مدت زمان کارکردی ۳ دقیقه افزایش دهد، دریافت می دارند.

هر وقت که شتاب افقی در دو سیکل متوالی از $0,003g$ تجاوز کند سیستم میراگر به طور خودکار فعال می شود و هر وقت که شتاب ساختمان در هر محور در فاصله زمانی ۳۰ دقیقه از $0,007g$ تجاوز نماید به طور خودکار خاموش می گردد. با تخمین Lemessurier هزینه TMD این ساختمان حدود ۱/۵ میلیون دلار است که موجب ذخیره و صرفه جویی ۳/۵ تا ۴ میلیون دلار شده است. این هزینه ها به ۲۸۰۰ تن فولاد سازه ای مربوط می شود که برای محدود نمودن تغییر شکل ها (در صورت عدم استفاده از TMD) مورد نیاز خواهند بود.

۵- برج ملی کانادا (Canadian National Tower): دکل مخابراتی فولادی ۱۰۲ متری در بالای برج ملی کانادا در تورنتو (با ارتفاع ۵۵۳ متر با آنتن مخابراتی) نیازمند دومیراگر سربی بود که از حرکات اضافی آنتن در برابر تحریک باد جلوگیری بعمل آورد. سیستم میراگر شامل دو حلقه فولادی به شکل دونات با عرض ۳۵ سانتی متر و عمق ۳۰ سانتی متر و قطر ۲/۴ و ۳ متر می باشد که در ارتفاع ۴۸۸ و ۵۰۳ متری قرار گرفته است. هر حلقه ۹ تن سرب را نگهداری می نماید که با ۳ تیر فولادی که به کناره های آنتن متصل شده اند حمایت و نگهداری می گردد. ۴ اتصال تکیه گاهی که در همه جهات می چرخند حلقه ها را به


میراگرهای جرمی تنظیم شده (TMD)										
صفحه: ۱۰		<i>DEP</i>	<i>PRJ</i>	<i>CAT</i>	<i>DIS</i>	<i>TYP</i>	<i>SEQ</i>	<i>REV</i>		پروژه:
آذرماه ۹۴								۰۱		

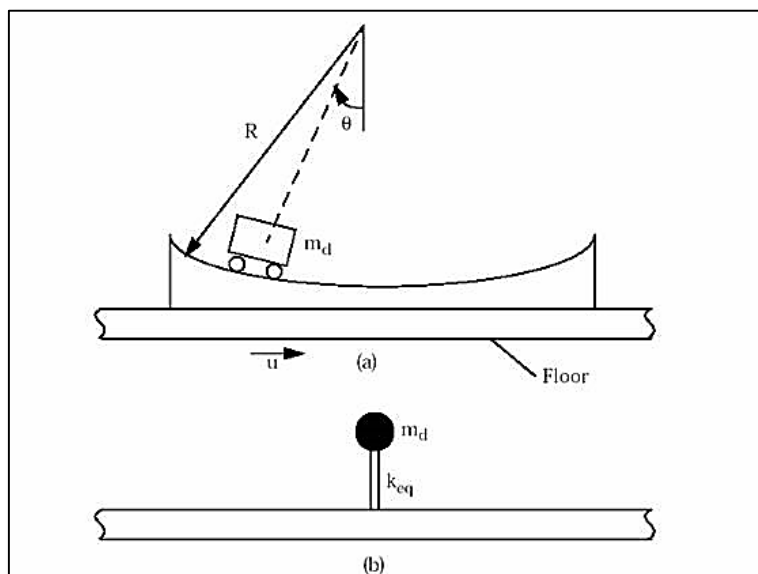
تیرها متصل می کنند . به علاوه، ۴ میراگر سیال جداگانه فعال شده هیدرولیکی که به کناره دکل سوار شده اند و به مرکز هر کدام از اتصالات متصل شده اند انرژی را تلف می نمایند . به محض اینکه حلقه های سربی به سمت جلو و عقب حرکت می کنند سیستم میراگر هیدرولیکی انرژی ورودی را تلف می نماید و پاسخ برج را کاهش می دهد. سیستم میراگر توسط *Dressel, Carrier, Nicolet* با همکاری *Vibron Acoustics* طراحی شد. میراگرها نسبت به مود دوم و چهارم ارتعاشی تنظیم شده اند تا بارهای خمشی آنتن را کمینه کنند، مود اول و سوم مشخصات مشابه دارند و سازه بتنی پیش تنیده از آنتن نگهداری می نماید و نیازی به میرایی اضافی ندارد.

۴- میراگر جرمی پاندولی

به دلیل مشکلات غلطک ها در میراگرهای جرمی تنظیم شده، نوع جدیدی از میراگرهای جرمی که امروزه قابلیت بکارگیری در سازه های بلندمرتبه را دارد، میراگرهای پاندولی هستند که شبیه آونگ رفتار می کنند. مشکل مربوط به تکیه گاه ها با استفاده از نگهداری جرم با یک سری کابل ها برطرف می شود که این کابل ها به سیستم اجازه می دهد که به صورت یک پاندول رفتار نماید. طراحی این سیستم ها براساس وزن کل سازه و وضعیت آب و هوایی منطقه انجام می شود.

یک نسخه اصلاح شده از میراگر پاندولی در شکل ۶ نشان داده شده است. نیروی دوباره ذخیره شونده که توسط کابل ها تامین می شود توسط انحناى سطح ساپورت (تکیه گاه) تولید می شود و همین انحنا به جرم اجازه می دهد که در این سطح بغلند. حرکت قائم وزن به یک انرژی ورودی نیاز دارد. با فرض اینکه کوچک است، معادلات برای حالتی که سطح دایروی است، مشابه معادلات پاندول متداول با طول کابل L می باشند که در آن با شعاع سطح R باید جایگزین شود.


میراگرهای جرمی تنظیم شده (TMD)									
صفحه: ۱۱	DEP	PRJ	CAT	DIS	TYP	SEQ	REV	پروژه:	
آذرماه ۹۴								۰۱	



شکل ۶: پاندول *Rocker*

۴-۱- نمونه های اجرا شده میراگر پاندولی

۱- برج تایپه ۱۰۱ در تایوان: این برج با ارتفاع ۵۰۸ متر و در ۱۰۱ طبقه (شکل ۷) دارای میراگر جرمی پاندولی به شکل گوی و وزن تقریبی ۶۶۰ تن و ارتفاع ۵,۵ متر می باشد (شکل ۸). این گوی که در بین طبقات ۸۷ تا ۹۲ برج و به ۱۶ بازوی فولادی نصب شده است (شکل های ۹ و ۱۰) که می تواند حدود ۴۰ درصد از حرکات ساختمان را کاهش می دهد. هزینه ساخت این پاندول میراگر ۴ میلیون دلار آمریکا بوده است. این دمپر برای جلوگیری از تکان خوردن بیش از اندازه برج در زمان لرزه های ناشی از زلزله و باد در نظر گرفته شده است. همچنین دو میراگر کوچکتر هر کدام به وزن ۶ تن در بالای برج قرار داده شده اند. کل این کره می تواند هر هفت ثانیه به اندازه ۳۵ سانتی متر حرکت کند، اما در صورت وقوع گردبادهای شدید، قابلیت حرکتی به میزان ۱۵۰ سانتی متر نیز دارد.


میراگرهای جرمی تنظیم شده (TMD)									
صفحه: ۱۲	DEP	PRJ	CAT	DIS	TYP	SEQ	REV	پروژه:	
آذرماه ۹۴							۰۱		

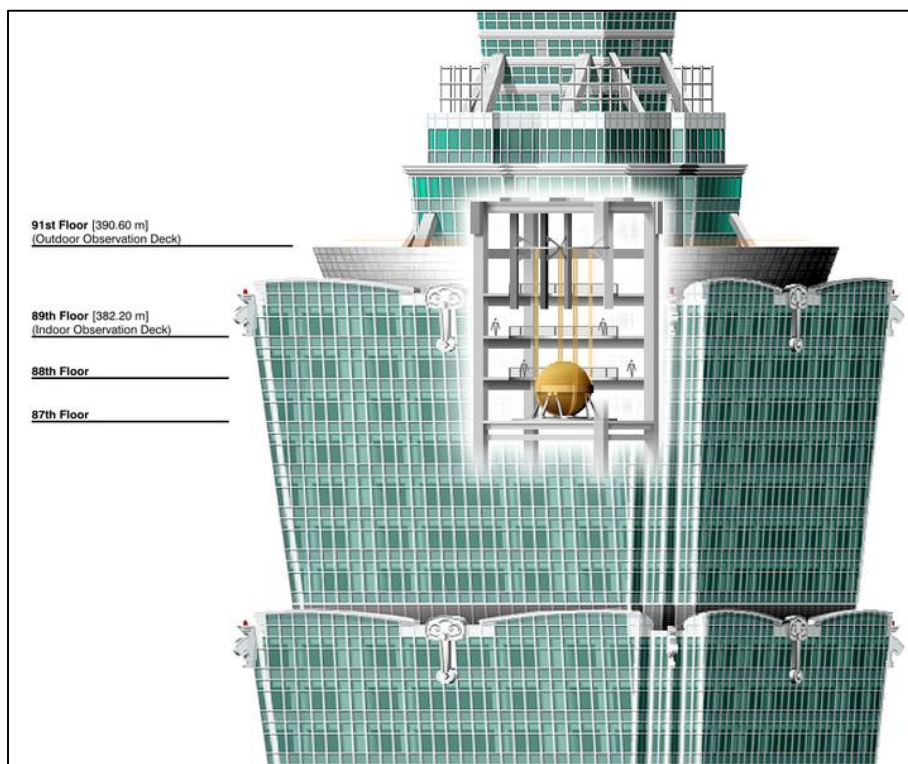


شکل ۷: برج تایپه ۱۰۱ در تایوان

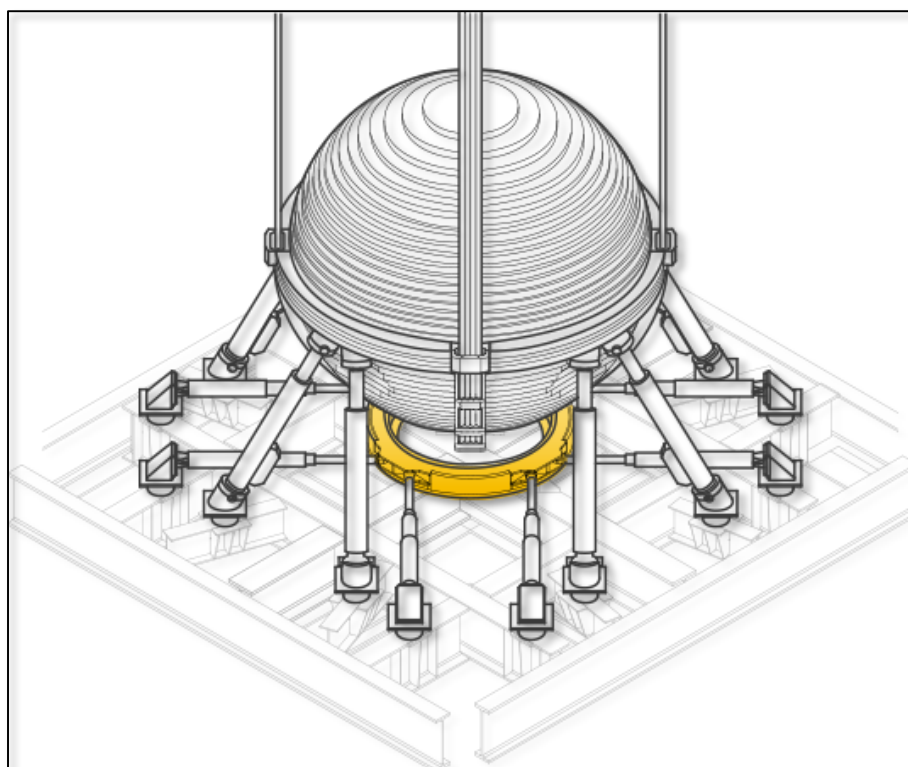


شکل ۸: گوی نصب شده در برج تایپه ۱۰۱


میراگرهای جرمی تنظیم شده (TMD)									
صفحه: ۱۳	DEP	PRJ	CAT	DIS	TYP	SEQ	REV	پروژه:	
آذرماه ۹۴								۰۱	



شکل ۹: محل نصب گوی در برج تایپه

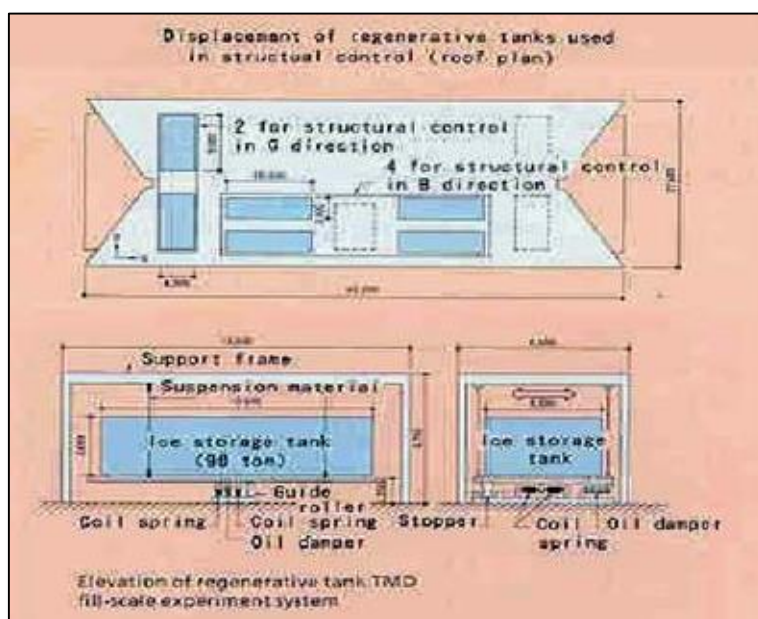


شکل ۱۰: اتصال گوی به میله های فولادی


میراگرهای جرمی تنظیم شده (TMD)										
صفحه: ۱۴		DEP	PRJ	CAT	DIS	TYP	SEQ	REV	پروژه:	
آذرماه ۹۴									۰۱	

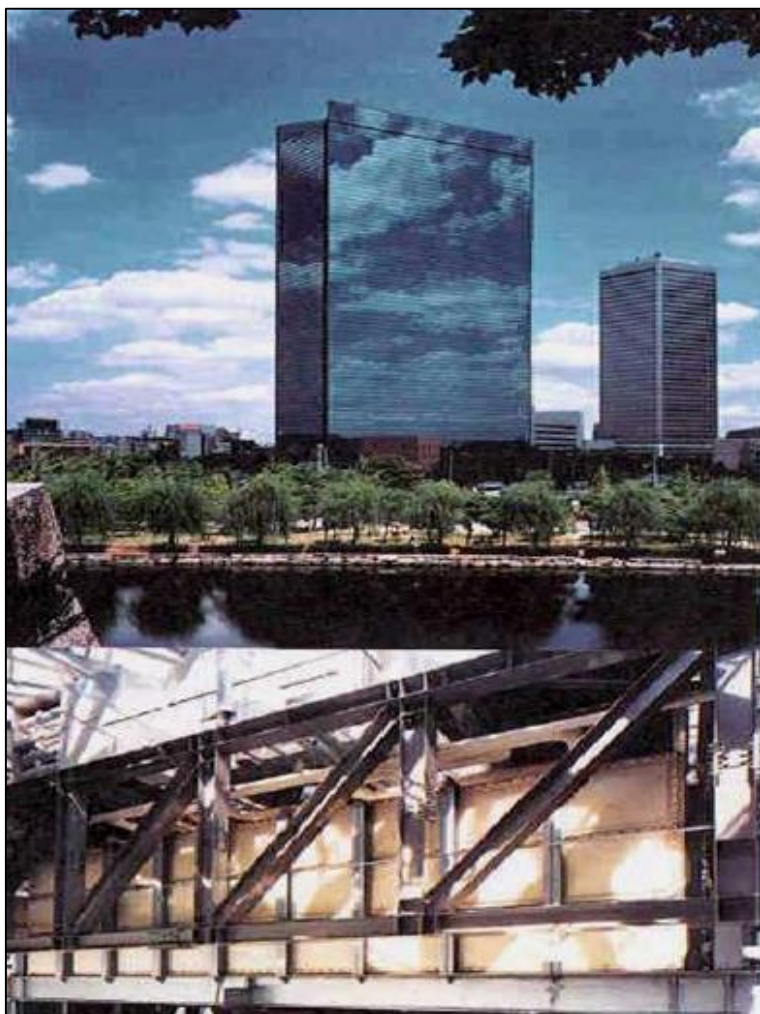
۲- برج *Crystal*: برج در اساکای ژاپن واقع است بلندای آن ۱۵۷ متر است و در پلان ۶۷ متر در ۲۸ متر است. ۴۴۰۰۰ تن وزن دارد و پرید مبنای آن در جهت جنوبی - شمالی تقریباً ۴ ثانیه می باشد و در جهت شرقی - غربی ۳ ثانیه است .

یک میراگر جرمی پاندولی تنظیم شده در فاز اولیه طراحی چنان تنظیم شد که حرکات القایی باد در ساختمان را حدود ۵۰٪ کاهش دهد. ۶ عدد از ۹ عدد خنک کننده هوا و تانکرهای ذخیره گرمایی یخ (هر کدام به وزن ۹۰ تن) از تیرهای کف بالا آویخته می شوند و به عنوان جرم پاندول استفاده می گردند. ۴ تانکر طول پاندولی ۴ متر دارند و در جهت شمالی - جنوبی می لغزند. دو تانکر دیگر طول پاندولی حدود ۳ متر دارند و در جهت شرقی - غربی می لغزند. میراگرهای روغنی متصل شده به پاندول، انرژی پاندول را مستهلک می کنند. شکل ۱۱ قرار گیری تانکرهای ذخیره یخ را نشان می دهد که به عنوان جرم های میراگرها استفاده شده اند. نماهایی از ساختمان واقعی و یکی از تانک (تانکر) ها در شکل ۱۲ نشان داده شده اند. هزینه این سیستم *TMD* حدود ۳۵۰/۰۰۰ دلار بود که کمتر از ۰/۲٪ هزینه ساخت است.



شکل ۱۱: برج *Crystal* - قرارگیری میراگر پاندولی

میراگرهای جرمی تنظیم شده (TMD)									
صفحه: ۱۵	DEP	PRJ	CAT	DIS	TYP	SEQ	REV	پروژه:	
آذرماه ۹۴							۰۱		



شکل ۱۲: تانک (تانکر) ذخیره یخ-برج کریستال