TUGAS AKHIR

PENEMPATAN EFEKTIF REDAMAN GANDA UNTUK MENGURANGI SIMPANGAN HORIZONTAL PADA STRUKTUR BERTINGKAT LIMA

,



DISUSUN OLEH : <u>J U H A R T O N O</u> No. Mhs 94310057

JURUSAN TEKNIK SIPIL FAKULTAS TEKNIK SIPIL DAN PERENCANAAN UNIVERSITAS ISLAM INDONESIA YOGYAKARTA

2000

LEMBAR PENGESAHAN

TUGAS AKHIR

PENEMPATAN EFEKTIF REDAMAN GANDA UNTUK MENGURANGI SIMPANGAN HORIZONTAL PADA STRUKTUR BERTINGKAT LIMA

Diajukan kepada Universitas Islam Indonesia Untuk memenuhi sebagian persyaratan memperoleh derajat Sarjana Teknik Sipil

DISUSUN OLEH :

Nama:JuhartonoNo. Mhs:94310057NIRM:940051013114120057

Telah diperiksa dan disetujui oleh :

Ir. H. M. Samsudin, MT Dosen Pembimbing I

Ir. H. Sarwidi, MSc, Ph.D Dosen Pembimbing II

Tanggal : 26 /

Tanggal : 26/08/2000

🕊 Karya ini kupersembahkan untuk 🖤

Ibunda dan ayahnda tercinta atas doa, cinta, kasih sayang dan dukungannya yang selalu menyertai dalam setiap langkahku
Mas Eko dan Dek Nining yang selalu membantu dengan doa, cinta dan kasih sayangnya
All of my friend who always make me smile and laugh with their funnies,

Hove you all.

ΜΟΤΤΟ

Sesungguhnya sholatku, ibadahku, hidupku dan matiku hanyalah untuk Allah, Tuhan semesta alam, (QS Al An'aam 162).

Barangsiapa menempuh jalan untuk menuntut ilmu, maka Allah akan memudahkan baginya jalan ke surga (Hadits Rasulullah SAW).

-

.

KATA PENGANTAR

Bismillahirrahmanirrahim

Assalamu'alaikum Warahmatullah Wabarakatuh

Dengan mengucapkan Alhamdulillah kami bersyukur kepada Allah SWT yang telah memberikan ketekunan dan kesabaran sehingga kami dapat menyelesaikan Tugas Akhir ini dengan baik. Tidak lupa Sholawat serta salam kami panjatkan ke hadirat Rasulullah SAW beserta para keluarga, sahabat serta pengikutnya sampai akhir jaman.

Tugas Akhir ini dibuat sebagai salah satu syarat untuk menyelesaikan kuliah pada jenjang Strata 1 (S-1), Fakultas Teknik Sipil dan Perencanaan, Universitas Islam Indonesia.

Dalam penyusunan Tugas Akhir yang berjuduk "PENEMPATAN EFEKTIF REDAMAN GANDA UNTUK MENGURANGI SIMPANGAN HORIZONTAL PADA STRUKTUR BERTINGKAT LIMA", kami telah berusaha semaksimal mungkin untuk memperoleh hasil yang sebaik-baiknya sesuai dengan kemampuan dan pengetahuan yang kami miliki, berdasarkan pada buku referensi dan pedoman yang ada. Disadari bahwa Tugas Akhir ini masih jauh dari sempurna, mengingat keterbatasan kami. Untuk itu kritik dan saran sangat kami harapkan untuk kesempurnaan Tugas Akhir ini.

v

Dalam penyusunan Tugas Akhir ini kami telah banyak mendapatkan bantuan dan bimbingan dari berbagai pihak, baik bantuan moril maupun spiritual. Untuk itu kami haturkan terima kasih sebanyak-banyaknya kepada :

- Bapak Ir. H. Widodo, MSCE, Ph.D.selaku Dekan Fakultas Teknik Sipil dan Perencanaan, Universitas Islam Indonesia.
- Bapak Ir. H. Tadjuddin BM Aris, MS. selaku Ketua Jurusan Teknik Sipil, Fakultas Teknik Sipil dan Perencanaan, Universitas Islam Indonesia.
- 3. Bapak Ir. H. M. Samsudin, MT, selaku Dosen Pembimbing I.
- 4. Bapak Ir. H. Sarwidi, MSCE. Ph.D, selaku Dosen Pembimbing II.
- 5. Bapak, ibu, kakak-kakak dan adik-adik, terima kasih untuk semua do'a dan bantuan.
- Semua teman-teman di kelas C Angkatan'94, special untuk Andi, Alam, Dandung, Dani, Jatmiko, Kuncunk, Hadi, Yudhit, Munir, Melda, Novie, Prapti, Maya, Endah, Yayuk, Ida, Sigit Juga untuk teman-teman angkatan '94 yang lain.
- 7. Teman TA-ku, Arie yang selalu ada hingga selesainya karya ini.
- 8. Novie dan Prapti, with thei, parient to teach and to tell me about everything without bored.
- 9. Teman-teman KKN Angkatan 16 Unit BT-165, Pandega Padma 3 terima kasih untuk persahabatan dan persaudaraannya
- Almamater tercinta Universitas Islam Indonesia, atas segala fasilitas, bantuan dan kerja samanya.
- 11. Semua pihak yang tidak mungkin disebutkan sata persatu.

Tidak ada yang dapat kami berikan selain ucapan terima kasih sebesarbesarnya atas bantuan yang telah diberikan, semoga dapat diterima sebagai amal baik di sisi Allah SWT dan semoga Allah SWT membalas semua kebaikan yang telah diberikan. Amin.

Wassalamu'alaikum Warahmatullah Wabarakatuh.

Yogyakarta, April 2000

Penyusun

DAFTAR ISI

.

.

i i i i i i i i i i i i i i i i i i i		
HALAMAN PENGESAHAN		
HALAMAN PERSEMBAHANiii		
iv		
KATA PENGANTARv		
DAFTAR ISI		
DAFTAR GAMBARxi		
DAFTAR TABEL		
DAFTAR LAMPIRAN		
DAFTAR NOTASIxvi		
INTISARI		
BAB I PENDAHULUAN1		
1.1 Latar Belakang Masalah1		
1.2 Rumusan Masalah2		
1.3 Batasan Masalah2		
1.4 Tujuan Penelitian		
1.5 Manfaat Penelitian		

	1.6 Pendekatan Masalah4
	1.7 Sistematika Penulisan
BAB II 7	FINJAUAN PUSTAKA
	2.1 Tinjauan Umum
	2.2 Magnetorheological Damper7
:	2.3 Penelitian Sejenis Sebelumnya10
BAB III	LANDASAN TEORI
	3.1 Sistem Berderajat Kebebasan Tunggal (SDOF)11
	3.2 Sistem Berderajat Kebebasan Banyak (MDOF)14
	3.3 Persamaan Gerak Akibat Beban Gempa20
	3.3.1 Filisofi dasar penyerapan energi
	3.3.2 Jenis-jenis simpangan dan efeknya terhadap kerusakan30
	3.4 Persamaan Diferensial Independen (Uncoupling)31
	3.5 Respon Terhadap Beban Gempa
BAB IV	METODE PENELITIAN
	4.1 Data Yang Diperlukan
	4.2 Pengolahan Data
	4.3 Pengujian
BAB V	ANALISA DAN PEMBAHASAN
:	5.1 Analisa
	5.1.1 Ragam bentuk (mode shape) dan frekuensi natural
	5.1.2 Efek redaman61

5.1.3 Respon terhadap gempa bumi	65	
5.2 Pembahasan	67	
BAB VI KESIMPULAN DAN SARAN		
6.1 Kesimpulan		
6.2 Saran	90	
DAFTAR PUSTAKA		

-

.

LAMPIRAN

DAFTAR GAMBAR

Gambar 2.1 Skema MR Damper
Gambar 2.2 Skema Pemasangan MR Damper8
Gambar 3.1 (a) Struktur SDOF12
Gambar 3.1 (b) Struktur yang disederhanakan12
Gambar 3.1 (c) Model Matematik
Gambar 3.1 (d) "Free Body" Diagram
Gambar 3.2 (a) Model Matematik15
Gambar 3.2 (b) Model MDOF15
Gambar 3.2 (c) Model Kesetimbangan Gaya
Gambar 3.3 Percepatan Tanah Gempa El Centro, 194020
Gambar 3.4 Sistem Derajat Kebebasan Tunggal dengan Beban Gempa21
Gambar 3.5 Respon Getar Bebas dengan Redaman Kritis
Gambar 3.6 Respon Getaran Bebas untuk Sistem Redaman Superkritis
Gambar 3.7 Respon Getaran Bebas untuk Sistem Redaman Subkritis
Gambar 3.8 Penyerapan Energi
Gambar 3.9 Model Simpangan Relatif
Gambar 3.10 Model Simpangan Antar Tingkat
Gambar 4.1 Model Struktur Tanpa Peredam Tambahan41

DAFTAR GAMBAR

Gambar 2.1 Skema MR Damper
Gambar 2.2 Skema Pemasangan MR Damper8
Gambar 3.1 (a) Struktur SDOF12
Gambar 3.1 (b) Struktur yang disederhanakan12
Gambar 3.1 (c) Model Matematik
Gambar 3.1 (d) "Free Body" Diagram12
Gambar 3.2 (a) Model Matematik15
Gambar 3.2 (b) Model MDOF15
Gambar 3.2 (c) Model Kesetimbangan Gaya15
Gambar 3.3 Percepatan Tanah Gempa El Centro, 194020
Gambar 3.4 Sistem Derajat Kebebasan Tunggal dengan Beban Gempa21
Gambar 3.5 Respon Getar Bebas dengan Redaman Kritis
Gambar 3.6 Respon Getaran Bebas untuk Sistem Redaman Superkritis
Gambar 3.7 Respon Getaran Bebas untuk Sistem Redaman Subkritis
Gambar 3.8 Penyerapan Energi
Gambar 3.9 Model Simpangan Relatif
Gambar 3.10 Model Simpangan Antar Tingkat
Gambar 4.1 Model Struktur Tanpa Peredam Tambahan41

Gambar 4.2 Model Struktur dengan Kedua MR Damper pada Tingkat Pertama 42
Gambar 4.3 Model Struktur dengan Kedua MR Damper pada Tingkat Kedua43
Gambar 4.4 Model Struktur dengan Kedua MR Damper pada Tingkat Ketiga44
Gambar 4.5 Model Struktur dengan Kedua MR Damper pada Tingkat Keempat45
Gambar 4.6 Model Struktur dengan Kedua MR Damper pada Tingkat Kelima46
Gambar 4.7 Model Struktur dengan MR Damper pada Tingkat 1 dan 247
Gambar 4.8 Model Struktur dengan MR Damper pada Tingkat 2 dan 348
Gambar 4.9 Model Struktur dengan MR Damper pada Tingkat 3 dan 4
Gambar 4.10 Model Struktur dengan MR Damper pada Tingkat 4 dan 5
Gambar 4.11 Model Struktur dengan MR Damper pada Tingkat 1 dan 351
Gambar 4.12 Model Struktur dengan MR Damper pada Tingkat 1 dan 452
Gambar 4.13 Model Struktur dengan <i>MR Damper</i> pada Tingkat 1 dan 553
Gambar 4.14 Model Struktur dengan MR Damper pada Tingkat 2 dan 454
Gambar 4.15 Model Struktur dengan MR Damper pada Tingkat 2 dan 555
Gambar 4.16 Model Struktur dengan MR Damper pada Tingkat 3 dan 5
Gambar 5.1 Model Bangaunan Geser
Gambar 5.2.1 Simpangan Lantai 1 pada Variasi 1-6
Gambar 5.2.2 Simpangan Lantai 1 pada Variasi 1, 7-11
Gambar 5.2.3 Simpangan Lantai 1 pada Variasi 1,11-16
Gambar 5.3.1 Simpangan Lantai 2 pada Variasi 1-6
Gambar 5.3.2 Simpangan Lantai 2 pada Variasi 1, 7-11
Gambar 5.3.3 Simpangan Lantai 2 pada Variasi 1, 12-16

Gambar 5.4.1 Simpangan Lantai 3 pada Variasi 1-6	
Gambar 5.4.2 Simpangan Lantai 3 pada Variasi 1, 7-11	
Gambar 5.4.3 Simpangan Lantai 3 pada Variasi 1, 12-16	
Gambar 5.5.1 Simpangan Lantai 4 pada Variasi 1-6	
Gambar 5.5.2 Simpangan Lantai 4 pada Variasi 1, 7-11	
Gambar 5.5.3 Simpangan Lantai 4 pada Variasi 1, 12-16	79
Gambar 5.6.1 Simpangan Lantai 5 pada Variasi 1-6	80
Gambar 5.6.2 Simpangan Lantai 5 pada Variasi 1, 7-11	
Gambar 5.6.3 Simpangan Lantai 5 pada Variasi 1, 12-16	82
Gambar 5 7 Simpangan Maksimum	83
Gambar 5.8 Prosentase Perubahan Simpangan Lantai 1	84
Gambar 5.9 Prosentase Perubahan Simpangan Lantai 2	
Gambar 5.10 Prosentase Perubahan Simpangan Lantai 3	86
Gambar 5.11 Prosentase Perubahan Simpangan Lantai 4	
Gambar 5.12 Prosentase Perubahan Simpangan Lantai 5	

.

DAFTAR TABEL

Tabel 4.1Pengujian Terhadap Perletakan MR Damper	
Tabel 5.1 Nilai Rasio Redaman pada tiap pengubahan posisi MR Damper	66
Tabel 5.2 Prosentase Perubahan Simpangan Lantai 1	84
Tabel 5.3 Prosentase Perubahan Simpangan Lantai 2	85
Tabel 5.4 Prosentase Perubahan Simpangan Lantai 3	86
Tabel 5.5 Prosentase Perubahan Simpangan Lantai 4	
Tabel 5.6 Prosentase Perubahan Simpangan Lantai 5	

-

.

DAFTAR LAMPIRAN

,

`

1.	Kartu Peserta Tugas Akhir	L-la
2.	Surat Bimbingan Tugas Akhir	L-1b
3	Perhitungan Mode Shape, Partisipasi Faktor dan Rasio Redaman	L-2a
4.	Perhitungan Nilai a, b dan \hat{k}	L-3a
5.	Perhitungan Nilai q untuk Pemasangan MR Damper Tingkat 3 dan 5 pada	
	Mode 1	L-4a
6.	Perhitungan Nilai Simpangan Horizontal Total	L-5a

{ÿ}	vektor percepatan
z(t)	generalisasi perpindahan pada mode ke-n
$\ddot{z}(t)$	generalisasi percepatan pada mode ke-n
Z_n	modal amplitudo mode ke-n
Ż"	turunan pertama modal amplitudo mode ke-n
Ż _n	turunan kedua modal amplitudo mode ke-n
ϕ_n	mode shape/ragam bentuk ke-n
ω _n	frekuensi mode ke-n
ξn	rasio redaman mode ke-n
Γ_n	partisipasi faktor mode ke-n

.

ABSTRAKSI

Getaran tanah akibat gempa bumi dapat menyebabkan kerusakan, baik kerusakan struktur tanah maupun kerusakan bangunan yang berada ditanah. Struktur tanah yang rusak dapat berakibat pada kestabilan bangunan yang berada diatas tanah yang bersangkutan. Salah satu kerusakan yang mungkin terjadi pada sebuah struktur yang digoyang oleh gempa adalah terjadinya "struktural pounding" akibat simpangan horizontal yang besar. Sebuah alternatif yang dapat ditempuh untuk mengurangi kerusakan akibat "structural pounding" oleh getaran tanah adalah dengan pemakaian alat-alat peredam yang dapat memperkecil simpangan yang besar. Karena redaman berfungsi melesapkan energi, maka hal tersebut akan memperkecil respon struktur.

Dalam penelitian ini dicoba variasi perletakan redaman ganda yang dibandingkan dengan tanpa redaman tamhahan pada model struktur bertingkat lima. Peredam yang digunakan adalah "Magnetorheological Lamper".

Proses analisa dinamik dilakukan dengan menggunakan program komputer yang merupakan aplikasi dari fasilitas program Matlab 5.3 Release II. Dari penelitian yang dilakukan dengan menggunakan "MR Damper", simpangan relatif yang terjadi dapat dikurangi, sehingga dapat memperkecil resiko "structural pounding". Dari penelitian diperoleh bahwa penenpatan "MR Damper" yang efektif adalah sebuah pada tingkat ketiga dan sebuah pada tingkat kelima.

BAB I

PENDAHULUAN

Bab I Pendahuluan ini berisi tentang latar belakang masalah, rumusan masalah, batasan masalah, tujuan dan manfaat penelitian, pendekatan masalah serta sistematika penulisan, sebagaimana yang akan diuraikan berikut ini.

1.1 Latar Belakang Masalah

Gempa bumi adalah suatu fenomena alam yang kompleks, disebabkan oleh beberapa faktor yang tidak dapat diketahui dengan pasti. Hal ini sering menimbulkan bencana yang menyebabkan kerugian yang besar, baik material maupun korban jiwa.

Getaran tanah akibat gempa bumi dapat membuat kerusakan baik kerusakan struktur tanah maupun kerusakan bangunan yang berada di tanah. Kerusakan struktur tanah dapat berupa pada permukaan tanah pecah-pecah, tanah longsor (*land slide*), batu longsor (*rock slide*), batuan yang berjatuhan (*rock fall*), penurunan muka tanah (*settlement*) dan hilangnya daya dukung tanah (*liquefaction*). Struktur tanah yang rusak dapat berakibat pada kestabilan bangunan yang berada pada tanah atau berada di atas tanah yang bersangkutan. Kadang-kadang rusaknya struktur tanah justru yang mengakibatkan kerugian materi yang paling besar. Selain kerusakan struktur tanah, getaran tanah akibat gempa mungkin saja tidak merusakkan struktur tanah.

- 4. struktur bangunan yang ditinjau adalah model bangunan geser bertingkat 5 yang diambil dari buku *Element of Structural Dynamics* (Berg, 1988),
- 5. analisa dinamika struktur dibatasi pada kondisi linear elastis,
- 6. dukungan pondasi tanah dianggap jepit penuh,
- 7. matrik redaman efektif dianggap sebagai matrik diagonal,
- 8. digunakan dua model perilaku, yaitu model tanpa redaman dan model dengan Magnetorheological Damper (MR Damper),
- simpangan yang ditinjau pada struktur adalah simpangan relatif, karena simpangan relatif yang lebih kecil akan mengurangi resiko "Structural Pounding", dan
- 10. redaman dalam struktur diambil 7,56 kg/(cm/sec).
- 11. Perhitungan menggunakan program Matlab dan Microsoft Excel.

1.4 Tujuan Penelitian

Tujuan dari penelitian dalam tugas akhir ini adalah memvariasikan posisi perletakan dari *Magnetorheological Damper* untuk mendapatkan posisi yang paling efektif dalam pengurangan simpangan pada bangunan bertingkat tinggi sehingga dapat mencegah terjadinya simpangan yang besar yang dapat mengakibatkan keruntuhan bangunan.

1.5 Manfaat Penelitian

Manfaat yang ingin diperoleh dari penelitian ini adalah :

 memperluas pengetahuan tentang dinamika struktur terutama untuk mempelajari respon struktur akibat gaya gempa pada struktur bangunan bertingkat,

- 2. ikut menyebarluaskan penggunaan Magnetorheological Damper sebagai salah satu alat yang dapat digunakan untuk mengurangi respon struktur terhadap beban gempa,
- 3. menambah wawasan tentang bangunan tahan gempa, dan
- memberikan alternatif solusi pada perancangan bangunan tahan gempa, terutama dalam penempatan posisi redaman ganda untuk mengurangi simpangan.

1.6 Pendekatan Masalah

Pendekatan masalah yang dilakukan pada penelitian tugas akhir ini adalah :

- 1. penelitian dengan perencanaan numeris pada model struktur bertingkat 5,
- 2. dibuat variasi letak peredam ganda pada model struktur.
- 3. kemudian diteliti besarnya pengaruh posisi redaman terhadap simpangan maksimum dari struktur, dan
- 4. dalam model struktur yang diteliti, dikombinasikan antara redaman dalam struktur dengan *Magnetorheological damper*.

1.7 Sistematika Penulisan

Tugas akhir ini ditulis dalam 6 bab dan lampiran sebagai rincian seperti berikut ini.

BAB I Pendahuluan berisi mengenai Latar Belakeng Masalah, Rumusan Masalah, Batasan Masalah, Tujuan Penelitian, Manfaat Penelitian, Pendekatan Masalah dan Sistematika Penulisan. BAB II Tinjauan Pustaka berisi mengenai Tinjauan Umum dan Pengenalan Magnetorheological Damper, Penelitin yang dilakukan sebelumnya.

BAB III Landasan Teori memuat Persamaan Gerak Derajat Kebebasan Tunggal (SDOF), Persamaan Gerak Derajat Kebebasan Banyak (MDOF) yang berisi tentang Ragam Bentuk (*Mode Shape*) dan Frekuensi, Persamaan Gerak akibat Beban Gempa, Persamaan Differensial Independen (*Uncoupling*) dan Respon terhadap Beban Gempa.

BAB IV Metodologi Penelitian berisi Data yang diperlukan, Pengolahan Data dan Pengujian.

BAB V Analisa dan Pembahasan pada bab ini menjelaskan tentang Analisa yang meliputi Ragam Bentuk *(Mode Shape)* dan Frekuensi, Efek Redaman, Respon terhadap Gempa Bumi, sedangkan pada pembahasan memuat Simpangan Relatif, yang terdiri dari Simpangan Lantai 1, Simpangan Lantai 2, Simpangan Lantai 3, Simpangan 4 dan Simpangan Lantai 5.

BAB VI Kesimpulan dan Saran berisi Kesimpulan dan Saran yang merupakan pemikiran hasil dari pengamatan dan pembahasan dimuka.

Lampiran, meliputi Perhitungan Mode Shape, Partisipasi Faktor dan Rasio Redaman, Perhitungan Nilai a, b dan \hat{k} , Perhitungan Nilai q serta Perhitungan Nilai Simpangan.

BAB II

TINJAUAN PUSTAKA

Tinjauan pustaka merupakan suatu kumpulan informasi yang berupa bukubuku, brosur-brosur, hasil penelitian sebelumnya dan sebagainya yang berhubungan dengan permasalahan yang akan dibahas. Selain hal-hal tersebut, acuan sebuah alat yang digunakan untuk mengurangi respon struktur akibat beban gempa juga akan diuraikan sebagaimana berikut ini.

2.1 Tinjauan Umum

akibat gempa yang gedung yang rusak Banyak bangunan-bangunan disebabkan oleh tidak jelasnya prinsip disain bangunan tahan gempa yang dipakai. Hal ini yang dikategorikan sebagai kesalahan yang sangat mendasar. Prinsip disain ini adalah suatu hal yang sangat vital di dalaun era modern disain dan pelaksanaan bangunan tahan gempa. Prinsip ini dimulai dari bagaimana menentukan/mendisain beban gempa, bagaimana menentukan konfigurasi bangunan yang tepat bagaimana menentukan mekanisme goyangan (Sway Mechanism) yang dipakai, bagaimana mengoptimalkan prinsip pelesapan energi (Energy Dissipation) pada elemen-elemen struktur dan bagaimana memilih bahan dan melaksanakan pembangunan sehingga diperoleh bahan tepat serta perilaku elemen struktur yang daktail

Pada umumnya, struktur mempunyai kemampuan untuk menyerap/ melesapkan energi. Optimalisasi disipasi energi sangat penting agar sebagian input energi dapat dilepaskan dengan baik sehingga respon struktur dapat dikendalikan.

Salah satu kerusakan yang mungkin terjadi pada sebuah struktur adalah akibat adanya simpangan yang besar. Dimana salah satu cara memperkecil simpangan adalah dengan memberi peredam. Chopra (1995) menyatakan bahwa peredaman adalah proses pelesapan energi (*energy Dissipation*) oleh beberapa mekanisme yang bekerja secara bersamaan. Karena redaman berfungsi melesapkankan energi maka hal tersebut akan mengurangi respon struktur.

Nilai redaman struktur yang melekat pada struktur relatif kecil, sehingga untuk mengurangi respon gempa dipasang peredam tambahan (Chopra, 1995). Penggunaan peredam pada semua tingkat tidak praktis. Oleh karena itu digunakan satu peredam pada satu tingkat, yang memiliki efek hampir sama jika peredam tersebut dipasang pada semua tingkat (Gluck dan kawan-kawan, 1996).

2.2 Magnetorheological Damper

Sebuah studi memeperlihatkan bahwa respon struktur terhadap gempa bumi dapat dikurangi secara signifikan seiring dengan bertambahnya nilai peredaman. Hasil tes juga memperlihatkan bahwa meskipun peredam dapat mengurangi respon struktur terhadap gempa, tetapi alat tersebut juga sangat tergantung pada temperatur lingkungan sekitar (Chang dan kawan-kawan, 1995).



Gambar 2.1 Skema MR Damper

(Spencer dan kawan-kawan, 1996)



Gambar 2.2 Skema pemasangan MR Damper

(Spencer dan kawan-kawan, 1996)

2.3 Penelitian Sejenis Sebelumnya

Pada penelitian ini digunakan tinjauan pustaka penelitian yang dilakukan oleh Suprapti dan Novitasari (1999). Topik yang diambil oleh kedua peneliti ini adalah *Penempatan Posisi Effektif Redaman Tunggal Untuk Mengurangi Resiko 'Struktural Pounding' Pada Bangunan Bertingkat Lima*. Dalam penelitian tersebut peneliti mencoba mengurangi simpangan maksimum struktur untuk mengurangi resiko *structural pounding*. Beban gempa El Centro berupa riwayat waktu dipakai sebagai iu,put geturan dengan menggunakan peredam tunggal. Dengan demikian penempatan redaman yang efektif pada struktur bertingkat lima tersebut dapat diketah.ai. Penelitian ini menggunakan sebuah alat yang dinamakan *Magnetorheological Damper* yang berfungsi untuk mengurangi simpangan, nilai redaman yang dipakai sebesar 283,5 kg/(cm/sec) (ASCE Juornal of Engineering Mechanics, August 1996), kemudian dilakukan variasi letak yang paling efektif dari alat peredam tersebut dan hasil yang diperoleh dari penggunaan alat ini adalah penempatan posisi *MR Damper* pada tingkat ketiga merupakan letak yang paling efektif dibandingkan dengan variasivariasi yang lain.

BAB III

LANDASAN TEORI

Landasan Teori memuat dasar-dasar teori yang akan dipergunakan secara garis besar dan merupakan tuntunan yang digunakan untuk memecahkan masalah yang dihadapi. Bagian ini juga akan memuat model-model matematik dan penjabarannya.

3.1 Sistem Berderajat Kebebasan Tunggal

Sistem dengan derajat kebebasan tunggal mempunyai satu koordinat yang diperlukan untuk menyatakan posisi suatu massa pada saat tertentu. Jumlah derajat kebebasan biasanya dapat dikaitkan dengan jumlah massa, artinya suatu struktur 5 tingkat misalnya akan mempunyai 5 massa dan mempunyai 5 derajat kekebasan dengan anggapan bahwa struktur berperilaku seperti *Shear Building*. Struktur dengan derajat kebebasan tunggal atau *single degree of freedom* (SDOF) berarti hanya akan mempunyai satu massa.

Di dalam menyelesaikan masalah dinamik, sebaiknya memakai metoda yang menghasilkan suatu analisa yang tersusun dan sistematik. Yang terutama dan barangkali yang paling penting dalam praktek analisa dinamis adalah menggambar sebuah diagram *free body* (benda bebas) dari sistem yang memungkinkan penulisan

11

besaran matematik dari sistem tersebut. Salah satu contoh yang dapat dipakai misalnya struktur yang diskemakan pada Gambar 3.1.

K

P(i)



Gambar 3.1 Gaya yang bekerja pada sistem kebebasan tunggal

Gambar 3.1 menunjukkan sistem struktur yang dimodelisasikan sebagai osilator sederhana (*simple oscillator*) dengan redaman liat (*viscous damping*). Pada gambar tersebut m dan k adalah massa dan konstanta pegas (*spring constant*) dari osilator dan c adalah koefisien redaman liat (*viscous damping coefficient*).

Gambar 3.1 (c), untuk menentukan gerak, dengan mempelajari perpindahan atau kecepatan massa m pada saat t untuk kondisi awal pada saat t=0. Hubungan analitis antara perpindahan y dan waktu t dapat diberikan berdasarkan Hukum Newton Kedua, yaitu:

$$F = m \ a, \tag{3.1}$$

dimana F adalah resultan gaya yang bekerja pada partikel massa m dan a adalah resultan percepatan.

Anggaplah sistem struktur yang dimodelisasikan tersebut sebagai osilator sederhana (simple oscillator) dengan redaman liat (viscous damping), seperti pada Gambar 3.1 (c). Pada gambar ini m dan k adalah massa dan konstanta pegas (spring coefficient) dari osilator dan c adalah koefisien redaman hat (viscous damping coefficient). Dengan cara seperti pada kondisi osilator tak teredam, dengan menggambar diagram free body (DFB) dan menggunakan Hukum Newton untuk mendapatkan persamaan differensial gerak (differential equation oscillator) dan gaya inersia mÿ, dimana ÿ adalah percepatan sehingga dapat digunakan sebuah alternatif pendekatan untuk mendapatkan persamaan kesetimbangan dinamis (dynamic equilibrium) vaitu menggunakan prinsip d'Alembert, vang menyatakan bahwa sebuah sistem dapat dibuat dalam keadaan kesetimbangan dinamis dengan menambahkan sebuah gaya fiktif pada gaya-gaya luar yang biasanya dikenal sebagai gaya inersia. Gambar 3.1 (d) memperlihatkan DFB dengan gaya inersia mÿ yang sama dengan massa dikalikan percepatan dan selalu diberikan arah negatif terhadap koordinat vang bersangkutan. Penggunaan prinsip d'Alembert memungkinkan pemakai persamaan kesetimbangan untuk mendapatkan persamaan gerak. Dengan memperhatikan Gambar 3.1 (d), jumlah gaya-gaya pada arah y memberikan

13

persamaan differensial gerak (differential equation of motion) untuk suatu sistem persamaan derajat kebebasan tunggal (SDOF) yaitu :

$$p(t) - ky - c\dot{y} = m\ddot{y} \tag{3.2}$$

3.2 Sistem Berderajat Kebebasan Banyak

Secara umum struktur bangunan gedung tidak selalu dapat dinyatakan dengan suatu sistem yang mempunyai derajat kebebasan tunggal (SDOF). Umumnya struktur bangunan gedung justru mempunyai derajat kebebasan banyak *(Multi Degree of Freedom)*.

Pada struktur bangunan gedung bertingkat banyak, umumnya massa struktur dapat digumpalkan (*Lumped mass*) pada tiap-tiap tingkat. Banyaknya derajat kebebasan berasosiasi dengan jumlah massa. Untuk tinjauan struktur bidang, pada struktur yang mempunyai *n* tingkat, akan mempunyai *n* derajat kebebasan dan mempunyai *n mode*, bila struktur ruang (3 dimensi) maka struktur yang mempunyai *n* tingkat, akan mempunyai 3 derajat kebebasan dan mempunyai *3 mode*. Pada prinsip bangunan geser (*Shear Building*) setiap massa hanya terpusat pada bidang lantai, balok pada lantai kaku tak hingga dibandingkan dengan kolom dan deformasi dari struktur tidak dipengaruhi gaya aksial yang terjadi pada kolom.

Gambar 3.2 (b) merupakan model-model yang ekivalen untuk bangunan geser sedangkan model matematisnya terdapat pada Gambar 3.2 (a). Selanjutnya didapat persamaan-persamaan gerak dari bangunan berlantai tiga yang berasal dari diagram



Gambar 3.2 (a) Model Matematik



Gambar 3.2 (b) Model MDOF



Gambar 3.2 (c) Model Kesetimbangan Gaya

Persamaan differensial untuk bangunan diatas disusun berdasarkan atas goyangan struktur menurut mode pertama. Berdasarkan pada prinsip kesetimbangan dinamik pada diagram *free body* maka diperoleh : Persamaan differensial untuk bangunan diatas disusun berdasarkan atas goyangan struktur menurut mode pertama. Berdasarkan pada prinsip kesetimbangan dinamik pada diagram *free body* maka diperoleh :

$$m_1 \ddot{y}_1 + k_1 y_1 + c_1 \dot{y}_1 - k_2 (y_2 - y_1) - c_2 - (\dot{y}_2 - \dot{y}_1) - p_1(t) = 0$$
(3.4a)

$$m_2 \ddot{y}_2 + k_2 (y_2 - y_1) + c_2 (\dot{y}_2 - \dot{y}_1) - k_3 (y_3 - y_2) - c_3 (\dot{y}_3 - \dot{y}_2) - p_2 (t) = 0$$
(3.4b)

$$m_3 \ddot{y}_3 + k_3 (y_3 - y_2) + c_3 (\dot{y}_3 - \dot{y}_2) - p_3 (t) = 0$$
(3.4c)

Dari persamaan di atas, tampak bahwa untuk memperoleh kesetimbangan dinamik suatu massa yang ditinjau ternyata dipengaruhi oleh kekakuan, redaman dan simpangan massa sebelum dan sesudah massa/tingkat yang ditinjau. Persamaan differensial dengan sifat-sifat ini disebut *coupled equation*, karena persamaan-persamaan tersebut akan tergantung satu sama lain. Penyelesaian dari persamaan *coupled* harus dilakukan secara simultan, artinya penyelesaian yang melibatkan seluruh persamaan yang ada.

Persamaan diatas kemudian disusun menurut parameter yang sama (percepatan, kecepatan dan simpangan) akan diperoleh :

$$m_1 \ddot{y}_1 + (c_1 + c_2) \dot{y}_1 - c_2 \dot{y}_2 + (k_1 + k_2) y_1 - k_2 y_2 = p_1(t)$$
(3.5a)

$$m_2 \ddot{y}_2 - c_2 \dot{y}_1 + (c_2 + c_3) \dot{y}_2 - c_3 \dot{y}_3 - k_2 y_1 + (k_2 + k_3) y_2 - k_3 y_3 = p_2(t)$$
(3.5b)

$$m_3 \ddot{y}_3 - c_3 \dot{y}_2 + c_3 \dot{y}_3 - k_3 y_2 + k_3 y_3 = p_3(t)$$
(3.5c)

Selanjutnya persamaan (3.5) lebih tepat ditulis dengan notasi matriks sebagai berikut:

$$[M]{\ddot{y}} + [C]{\dot{y}} + [K]{y} = 0$$
(3.6)

Dimana [M][C][K], berturut-turut adalah matriks massa, redaman dan kekakuan,

$$\begin{bmatrix} M \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} m_1 & 0 & 0 \\ 0 & m_2 & 0 \\ 0 & 0 & m_3 \end{bmatrix}$$
(3.7a)

$$\begin{bmatrix} K \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} k_1 + k_2 & -k_2 & 0 \\ -k_2 & k_2 + k_3 & -k_3 \\ 0 & -k_3 & k_3 \end{bmatrix}$$
(3.7b)

$$[C] = \begin{bmatrix} c_1 + c_2 & c_2 & c_3 \\ -c_2 & c_2 + c_3 & -c_3 \\ 0 & -c_3 & c_3 \end{bmatrix}$$
(3.7c)

Sedangkan $\{\ddot{v}\}, \{\dot{v}\}, \{v\}$ dan $\{P(t)\}$ berturut-turut adalah vektor percepatan, vektor kecepatan, vektor simpangan dan vektor beban dalam bentuk

$$\{ \ddot{Y} \} = \begin{cases} \ddot{y}_1 \\ \ddot{y}_2 \\ \ddot{y}_3 \end{cases}, \\ \{ \dot{Y} \} = \begin{cases} \dot{y}_1 \\ \dot{y}_2 \\ \dot{y}_3 \end{cases}, \\ \{ Y \} = \begin{cases} y_1 \\ y_2 \\ y_3 \end{cases} dan \{ p(t) \} = \begin{cases} p_1(t) \\ p_2(t) \\ p_3(t) \end{cases}$$
(3.8)

Mode Shape dan Frekuensi

Suatu struktur umumnya akan bergerak akibat adanya pembebanan dari luar maupun adanya suatu nilai awal (*initial condition*). Misalnya suatu massa ditarik sedemikian rupa sehingga mempunyai simpangan awal sebesar y_n dan apabila gaya tarik tersebut dilepas kembali maka massa akan bergerak. Peristiwa gerakan massa tersebut dapat dikelompokkan ke dalam getaran bebas (*free vibration system*). Gerakan suatu massa disebabkan adanya pembebanan dari luar misalnya beban angin, beban gempa dan lainnya. Maka gerakan massa dikelompokkan sebagai gerakan dipaksa (forced vibration system). Untuk menyederhanakan permasalahan anggapan bahwa massa bergetar bebas (free vibration system) akan sangat membantu untuk menyelesaikan analisis dinamik struktur.

Persamaan differensial gerak pada getaran bebas pada struktur adalah :

$$[M]{\dot{y}} + [C]{\dot{y}} + [K]{y} = 0$$
(3.9)

Frekuensi sudut pada struktur dengan redaman (*damped frequency*) nilainya hampir sama dengan frekuensi sudut pada struktur tanpa redaman, bila nilai rasio redaman (*damping ratio*) kecil. Maka persamaan 3.9 akan menjadi :

$$[M]{\ddot{v}} + [K]{v} = 0 \tag{3.10}$$

Persamaan diatas diasumsikan pada getaran bebas, maka vektor y berbentuk

$$\{y\} = \{\phi\} z(t)$$
(3.11a)

$$\{\ddot{\mathbf{y}}\} = \{\phi\} \ddot{z}(t) \tag{3.11b}$$

 $\{\Phi\}$ adalah vektor *mode shape* yaitu suatu vektor yang tidak berdimensi, yang memiliki paling sedikit sebuah elemen yang tidak sama dengan nol. Sedangkan z dan z adalah vektor perpindahan dan vektor percepatan. Jika persamaan (3.11) dimasukkan dalam persamaan (3.10), maka akan didapatkan :

$$[M]\{\phi\}\ddot{z}(t) + [K]\{\phi\}z(t) = 0$$
(3.12)

[M]dan [K] adalah matriks konstan dan pada sebuah hipotesis disebutkan, bahwa $\{\Phi\}$ juga merupakan matriks konstan, maka akan didapatkan

$$\ddot{z}(t) + (\text{constanta}) \ z(t) = 0 \tag{3.13}$$

Jika konstanta diatas adalah ω_n^2 (undamped natural frequncy), maka persamaan (3.13) menjadi

$$\ddot{z}(t) + \omega_n^2 z(t) = 0 \tag{3.14}$$

Persamaan diatas diselesaikan dengan :

$$z(t) = A\sin\omega_n t \tag{3.15}$$

Dengan demikian maka persamaan (3.11) akan menjadi

$$\{y\} = \{\phi\} A \sin \omega t \tag{3.16a}$$

$${\ddot{\mathbf{y}}} = -\omega^2 {\phi} A \sin \omega \mathbf{t}$$
(3.16b)

Persamaan (3.16) dimasukkan ke dalam persamaan (3.12) didapatkan

$$(-\omega^{2}[M]\{\phi\} + [K]\{\phi\}A\sin\omega t) = 0$$
(3.17)

Persamaan (3.17) akan ada penyelesaiannya (nontrivial solution), jika A dan ω keduanya adalah tidak sama dengan nol, sehingga

$$[K] - \omega^2 [M] \{\phi\} = 0$$
 (3.18)

Persamaan (3.18) akan ada penyelesaianya atau suatu sistem akan ada amplitudo yang terbatas apabila nilai determinan $([K] - \omega^2 [M]])$ adalah nol maka :

$$\left[K\right] - \omega^2[M] = 0 \tag{3.19}$$

Nilai determinan pada persamaan (3.19) akan menghasilkan suatu persamaan polinomial dengan derajat ke-n yaitu ω_n , kemudian nilai ω_n disubstitusikan persamaan (3.18) maka akan menghasilkan nilai mode shape $\{\phi\}_i$. Indeks *i* menunjukkan ragam/pola goyangan.

3.3 Persamaan Gerak akibat Beban Gempa

Beban gempa adalah suatu beban yang unik. Umumnya beban yang bekerja pada struktur dalam satuan gaya, tetapi beban gempa berupa percepatan tanah, beban lain biasanya statis, tidak berubah pada periode waktu yang pendek. Tetapi beban gempa adalah beban yang dinamis yang berubah dengan sangat cepat dalam periode waktu yang pendek, katakan beban gempa dapat berubah setiap detik. Beban lain biasanya bekerja pada arah vertikal, tetapi beban gempa bekerja secara simultan pada arah vertikal maupun horizontal bahkan beban gempa dapat berupa putaran, (Hu dan kawan-kawan, 1996).

Analisis yang didasarkan pada riwayat waktu dapat dipergunakan untuk memperkirakan besarnya jarak pemisah antara bangunan yang berdekatan didasarkan pada simpangan maksimum relatif. Pada tugas akhir ini dipakai analisa riwayat waktu gempa El Centro, 1940, seperti contoh pada Gambar 3.3.



Gambar 3.3 Percepatan Tanah Gempa El Centro, 1940 (Chopra, 1995)
Pada daerah rawan gempa, masalah prinsip yang perlu diperhatikan adalah perilaku struktur bawah akibat beban gempa. Perpindahan tanah dinotasikan dengan $y_{g}(t)$, sedangkan antara massa dengan tanah dinotasikan dengan y(t), sehingga perpindahan total yang terjadi adalah (Chopra, 1995).

$$y_{tot}(t) = y(t) + y_g(t)$$
 (3.20)

Persamaan gerakan struktur yang dikenai beban gempa, dapat diturunkan melalui suatu pendekatan yang sama seperti pada persamaan gerakan struktur berderajat kebebasan tunggal, Gambar 3.4 (a), sedangkan model matematisnya pada Gambar 3.4 (b).

Dengan menggunakan konsep kesetimbangan dinamis, dari diagram *free body* 3.4 (c), maka akan didapatkan persamaan

$$m\ddot{y} + c\dot{y} + ky = -m\ddot{y}_{g}(t) \tag{3.21}$$



Gambar 3.4 Sistem derajat kebebasan tunggal dengan beban gempa

Dapat dibuktikan bahwa solusi coba-caba (trial error) $y = A \sin \omega t$ atau $y = B \cos \omega t$ tidak akan memenuhi persamaan (3.2). Namun, fungsi exponensial $y = Ce^{pt}$ memenuhi persamaan ini.

Dengan mensubstitusi fungsi dari persamaan (3.2) didapat persamaan

$$mCp^{2} e^{pt} + cCp e^{pt} + kC e^{pt} = 0$$
(3.22)

dimana setelah menghilangkan faktor yang sama, didapatkan persamaan yang disebut persamaan karakteristik (the characteristic equation) untuk sistem, yaitu

$$mp^2 + cp + k = 0 \tag{3.23}$$

Akar dari persamaan kuadrat ini adalah

$$p_1, p_2 = -\frac{c}{2m} \pm \sqrt{\left(\frac{c}{2m}\right)^2 - \frac{k}{m}}$$
 (3.24)

schingga solusi umum (general solution) dari persamaan (3.2) didapat dari superposisi dua solusi yang mungkin, yaitu

$$y(t) = C_1 e^{p_1 t} + C_2 e^{p_2 t}$$
(3.25)

dimana C_1 dan C_2 adalah kontanta integrasi yang ditentukan dari kondisi awal *(initial conditions)*.

Bentuk akhir dari persamaan (3.2) tergantung pada tanda dari besaran di bawah tanda akar pada persamaan (3.24). Tiga bentuk dapat ditemukan ; besaran di bawah tanda akar dapat sama dengan nol, positif atau negatif. Kondisi dimana besaran di bawah tanda akar sama dengan nol akan diselesaikan dahulu. Redaman yang terjadai pada kondisi ini disebut redaman kritis (critical damping).

Tiga bentuk yang dapat ditemukan dari persamaan tersebut adalah :

1. Sistem Redaman Kritis (Critically Damped System)

Untuk suatu sistem yang berosilasi dengan redaman kritis *(critical damping)* seperti definisi di atas, ekspresi di bawah tanda akar pada persamaan (3.24) sama dengan nol, yaitu :

$$\left(\frac{C_{cr}}{2m}\right)^2 - \frac{k}{m} = 0 \tag{3.26}$$

atau

$$C_{cr} = 2\sqrt{km} \tag{3.27}$$

dimana C_{cr} menyatakan harga redaman kritis (critical damping value).

Karena frekuensi natural dari sistem tak teredam dinyatakan oleh $\omega = \sqrt{k/m}$, maka koefisien redaman kritis (critical damping coefficient) yang diberikan oleh persamaan (3.27) dapat juga dinyatakan dengan notasi,

$$C_{cr} = 2m\omega = \frac{2k}{\omega}$$
(3.28)

Harga-harga akar persamaan karakteristik dari sistem redaman kritis, adalah sama dan berasal dari persamaan (3.24) yaitu.

$$p_1 = p_2 = -\frac{C_{cr}}{2m}$$
(3.29)

Karena kedua akar tersebut sama, maka solusi umum yang diberikan oleh persamaan (3.25) mempunyai satu konstanta integrasi, sebab itu terdapat satu solusi independen yaitu,

$$y_1(t) = C_1 e^{-(c_{\alpha}/2m)t}$$
 (3.30)

Solusi independen yang lain didapat dengan menggunakan fungsi,

$$y_2(t) = C_2 \operatorname{te}^{-(c_{\alpha}/2m)t}$$
 (3.31)

Persamaan ini dapat diuji dan akan memenuhi persamaan diferensial (3.2). Solusi umum untuk sistem redaman kritis diberikan oleh superposisi dua solusi di atas



Gambar 3.5 Respon Getar Bebas dengan Redaman Kritis

2. Sistem Redaman Superkritis (Overdamped System)

Pada sistem redaman superkritis (overdamped system), koefisien redamannya lebih besar dari sistem redaman kritis yaitu,

$$C \rangle C_{cr}$$
 (3.33)

Oleh karena itu besaran di bawah tanda dari persamaan (3.24) adalah positif, jadi kedua akar dari persamaan karakteristik adalah riel dan solusinya diberikan oleh persamaan (3.25). Perlu diperhatikan bahwa, untuk sistem redaman superkritis dan redaman kritis, gerakan yang terjadi bukan osilasi, namun besar osilasi mengecil secara eksponensial dengan waktu menuju nol. Gambar 3.5 menyatakan grafik respon dari osilator sederhana dengan redaman kritis.

(3.32)

Respon dari sistem redaman superkritis mirip dengan gerak sistem redaman kritis pada 3.5, tetapi diperlukan lebih banyak waktu untuk kembali ke posisi netral bila redaman bertambah.



Gambar 3.6 Respon Getaran Bebas untuk Sistem redaman Superkritis

3. Sistem Redaman Subkritis (Underdamped System)

Bila harga koefisien redaman lebih kecil dari harga kritis ($C \langle C_{er}$), yang mana akan terjadi bila besaran di bawah tanda akar negatif, maka harga akar-akar dari persamaan karakteristik (3.24) adalah bilangan kompleks, jadi

$$p_1, p_2 = -\frac{c}{2m} \pm i \sqrt{\frac{k}{m} - \left(\frac{c}{2m}\right)^2}$$
 (3.34)

dimana $i = \sqrt{-1}$ adalah unit imajiner. Untuk hal ini perlu digunakan persamaan Euler yang menghubungkan fungsi-fungsi exponensial dengan trigonometrik yaitu,

$$e^{ix} = \cos x + i \sin x,$$

$$e^{ix} = \cos x - i \sin x,$$
(3.35)

Dengan mensubstitusi akar-akar p_1 dan p_2 dari persamaan (3.34) ke dalam persamaan (3.25) dan dengan menggunakan persamaan (3.35) akan memberikan bentuk solusi umum dari sistem redaman subkritis *(Underdamped System)*.

$$y(t) = e^{-(c/2m)t} (A\cos\omega_{\rm D}t + B\sin\omega_{\rm D}t)$$
(3.36)

di mana A dan B adalah konstanta integrasi dan ω_D adalah frekuensi redaman dari sistem yang diberikan oleh,

$$\omega_{D} = \sqrt{\frac{k}{m} - \left(\frac{c}{2m}\right)^{2}} \tag{3.37}$$

atau

$$\omega_{\rm D} = \omega \sqrt{1 - \xi^2} \tag{3.38}$$

Hasil terakhir ini didapatkan sesudah mensubstitusikan pada persamaan (3.37), besaran frekuensi natural tak teredam (Undamped Natural Frekuensi),

$$\omega = \sqrt{\frac{k}{m}}$$
(3.39)

dan ratio redaman (damping ratio) dari sistem yang didefinisikan sebagai,

$$\xi = \frac{C}{C_{cr}} \tag{3.40}$$

Kemudian bila ditentukan kondisi awal *(initial conditions)* dari perpindahan dan kecepatan adalah y_o dan v_o , maka konstanta integrasi dapat dihitung kemudian disubstitusikan ke persamaan (3.36) memberikan,

$$y(t) = e^{-\xi\omega t} \left(y_o \cos \omega_D t + \frac{v_o + y_0 \xi \,\omega}{\omega_D} \sin \omega_D t \right)$$
(3.41)

Alternatif lain penulisan persamaan ini adalah,

$$y(t) = Ce^{-\xi\omega t} \cos(\omega_D t - \alpha)$$
(3.42)

dimana

$$C = \sqrt{y_o^2 + \frac{(v_o + y_o \xi \omega)^2}{\omega_D^2}}$$
(3.43)

dan

$$\tan \alpha = \frac{\left(v_o + y_o \xi \omega\right)}{\omega_D y_o} \tag{3.44}$$

Redaman grafik dari respon pada suatu sistem redaman subkritis (undamped system) dengan perpindahan awal (initial displacement) y_o , tetapi mulai dengan kecepatan nol ($v_o = o$) adalah seperti Gambar 3.7. Terlihat pada gambar ini bahwa gerak adalah osilasi tapi tidak periodik. Amplitudo dari getaran tidak konstan selaman gerakan tetapi berkurang setiap siklus, namun osilasi itu mempunyai interval waktu yang sama. Interval waktu ini disebut periode redaman getaran (damped period of vibration) dan diberikan oleh persamaan (3.38).

$$T_{D} = \frac{2\pi}{\omega_{D}} = \frac{2\pi}{\omega_{\sqrt{1-\xi^{2}}}}$$
(3.45)

Harga dari koefisien redaman untuk struktur adalah jauh lebih kecil dari koefisien redaman kritis dan biasanya diantara 2 sampai dengan 20 % dari harga redaman kritis. Substitusi harga maksimum $\xi = 0,20$ pada persamaan (3.38) akan diperoleh,

$$\omega_D = 0.98\,\omega\tag{3.46}$$

teredam. Jadi dalam praktek, frekuensi natural dari sistem teredam dapat diambil sama dengan frekuensi natural sistem tak teredam.



Gambar 3.7 Respon Getaran Bebas untuk Sistem Redaman Subkritis

3.3.1 Filosofi Dasar Penyerapan Energi

Sebuah sistem pegas-massa k_2, m_2 pada Gambar 3.8 yang diselaraskan dengan frekuensi gaya eksitasi sedemikian hingga $\omega^2 = k_2 / m_2$, akan berfungsi sebagai penyerap energi dan mereduksi gerak massa utama m_1 menjadi nol.Dengan substitusi :

$$\omega_1^2 = \frac{k_1}{m_1}, \, \omega_2^2 = \frac{k_2}{m_2}, \, \mu = \frac{m_1}{m_2}$$
(3.47)

dan asumsi bahwa gerak adalah harmonik, maka persamaan untuk amplitudo X_1 dapat dibuktikan sama dengan :

$$\frac{X_1 k_1}{Fo} = \frac{\left[1 - \left(\frac{\omega}{\omega_2}\right)^2\right]}{\left[1 + \frac{k_2}{k_1} - \left(\frac{\omega}{\omega_1}\right)^2\right] \left[1 - \left(\frac{\omega}{\omega_2}\right)^2\right] - \frac{k_2}{k_1}}$$
(3.48)



Gambar 3.8 Penyerapan Energi

Diketahui bahwa $k_2/k_1 = \mu (\omega_2/\omega_1)^2$, karena sistem mempunyai dua derajat kebebasan, maka ada dua frekuensi natural. Sejauh ini tidak ada yang dikatakan tentang ukuran massa penyerap. Pada $\omega = \omega_2$, amplitudo $X_1 = 0$, tetapi massa penyerap mengalami amplitudo yang sama dengan

$$X_2 = -\frac{Fo}{k_2} \tag{3.49}$$

Karena gaya yang bekerja pada m_2 adalah

$$k_2 X_2 = \omega^2 m_2 X_2 = -Fo \tag{3.50}$$

maka sistem penyerap k_2, m_2 mengadakan gaya yang sama besar dan berlawanan arah dengan gaya pengganggu. Jadi ukuran k_2 dan m_2 tergantung pada nilai X_2 yang diperbolehkan.

3.3.2 Jenis-jenis Simpangan dan Efeknya Terhadap Kerusakan

1. Simpangan Relatif

Simpangan ini adalah simpangan yang dihitung relatif terhadap lantai 1. Simpangan relatif ini mempunyai efek yang berpengaruh terhadap *Struktural Pounding*. Masalah *Structural Pounding* ini biasa terjadi pada bangunan yang berdekatan untuk memaksimalkan penggunaan lahan, hal ini dapat menyebabkan kerusakan yang fatal pada bangunan bahkan dapat menyebabkan kerusakan total. Hal ini dapat dicegah dengan memperhitungkan jarak antara dua bangunan yang saling berdekatan. Jarak tersebut dapat dihitung dengan menghitung simpangan horisontal plastik pada setiap tingkat. Pada simpangan ini dihitung relatif terhadap lantai 1 yaitu $(y_a - y_g)$.



Gambar 3.9 Model Simpangan Relatif

2. Simpangan Antar Tingkat (Inter Story Drift)

Simpangan ini adalah simpangan yang terjadi pada tiap tingkat, simpangan ini dihitung dengan cara simpangan lantai atas dikurangi simpangan lantai bawah. Inter

Story Drift terjadi karena cacatnya perencanaan konfigurasi bangunan yang berhubungan dengan kekakuan struktur. Terjadinya distribusi kekakuan struktur secara vertikal tidak merata yang menyebabkan adanya suatu tingkat yang lemah. Inter Story Drift yang berlebihan sangat mungkin terjadi pada daerah tingkat lemah, oleh karena itu kerusakan struktur akibat ini sangat sering terjadi. Dihitung dengan $(y_a - y_b)$.



Gambar 3.10 Model Simpangan Antar Tingkat

3.4 Persamaan Diferensial Independen (Uncoupling)

Struktur pada kondisi standar yang mempunyai n derajat kebebasan akan mempunyai n modes. Pada prinsip ini, masing-masing mode akan memberikan kontribusi pada simpangan horizontal tiap-tiap massa. Simpangan massa ke-i atau Y_i dapat diperoleh dengan menjumlahkan pengaruh atau kontribusi tiap-tiap modes. Kontribusi mode ke-j terhadap simpangan horizontal massa ke-i tersebut dinyatakan dalam produk antara ϕ_{ij} dengan suatu model amplitudo Z_j . Yang dinyatakan dalam bentuk:

$$\{Y\} = [\phi]\{Z\}$$
(3.51a)

$$\{\dot{Y}\} = [\phi]\{\dot{Z}\}$$
 (3.51b)

$$\{\ddot{Y}\} = [\phi]\{\ddot{Z}\}$$
 (3.51c)

Subtitusi persamaan (3.51) kedalam persamaan (3.21) akan diperoleh :

$$[M][\phi]\{\ddot{Z}\}+[C][\phi]\{\dot{Z}\}+[K][\phi]\{Z\}=-[M]\{1\}\ddot{y}, \qquad (3.52)$$

Apabila persamaan (3.52) dikalikan dengan *transpose* suatu *mode* $\{\phi\}^T$, maka $\{\phi\}^T[M][\phi]\{\ddot{Z}\}+\{\phi\}^T[C][\phi]\{\dot{Z}\}+\{\phi\}^T[K][\phi]\{Z\}=-\{\phi\}^T[M]\{1\}\ddot{y}$ (3.53) Misal, diambil sruktur yang mempunyai 3 derajat kebebasan, maka suku pertama persamaaan gerak (3.53) berbentuk :

$$\begin{bmatrix} \phi_{11} & \phi_{21} & \phi_{31} \end{bmatrix} \begin{bmatrix} m_1 & 0 & 0 \\ 0 & m_2 & 0 \\ 0 & 0 & m_3 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} \phi_{11} \\ \phi_{21} \\ \phi_{31} \end{bmatrix} \begin{bmatrix} \ddot{Z}_1 \\ \ddot{Z}_2 \\ \ddot{Z}_3 \end{bmatrix}$$
(3.54)

Dengan catatan persamaan diatas dalam hubungan orthogonal, $\vec{x} = \vec{y}$. Pada kondisi ortogonal apabila \vec{x} tidak sama dengan \vec{y} maka perkalian matriks sama dengan nol.

$$\boldsymbol{\phi}_{\boldsymbol{m}}^{T} \left[M \right] \boldsymbol{\phi}_{\boldsymbol{n}} = 0 \tag{3.55 a}$$

$$\boldsymbol{\phi}_{\boldsymbol{m}}^{T} \left[\boldsymbol{K} \right] \boldsymbol{\phi}_{\boldsymbol{n}} = 0 \tag{3.55b}$$

$$\boldsymbol{\phi}_{\boldsymbol{m}}^{T}\left[C\right]\boldsymbol{\phi}_{\boldsymbol{n}}=0 \tag{3.55c}$$

Untuk mode ke n maka secara umum persamaan (3.54) dapat ditulis dengan :

$$\{\phi\}_{n}^{T}[M]\{\phi\}_{n}\ddot{Z}_{n}$$
 (3.56)

Persamaan (3.53) pada suku ke-2 dan ke-3 diubah seperti pada persamaan (3.56), maka persamaan akan menjadi :

$$\{\phi\}_{n}^{T}[M][\phi]_{n}\{\ddot{Z}\}_{n}+\{\phi\}_{n}^{T}[C][\phi]_{n}\{\dot{Z}\}_{n}+\{\phi\}_{n}^{T}[K][\phi]_{n}\{Z\}_{n}$$

$$= -\{\phi\}_{\mu}^{I}[M]\{1\}\tilde{y}_{\mu}$$
 (3.57)

Persamaan (3.57) adalah persamaan deferensial yang bebas/independent antara satu dengan yang lain. Persamaan tersebut diperoleh setelah diterapkan hubungan orthogonal, baik orthogonal matriks massa, redaman, kekakuan. Dengan demikian untuk *n* derajat dengan *n* persamaan diferensial yang dahulu bersifat coupling sekarang menjadi independent/uncoupling. Dengan sifat-sifat tersebut maka persamaan diferensial dapat diselesaikan untuk setiap pengaruh mode.

Berdasarkan persamaan (3.57) maka dapat didefinisikan suatu generalisasi massa (generalized mass), redaman dan kekakuan sebagai berikut,

$$M_{n}^{*} = (\phi)_{n}^{T} [M] \{\phi\}_{n}$$
(3.58 a)

$$C_{n}^{*} = (\phi)_{n}^{T} [C] \{\phi\}_{n}$$
(3.58b)

$$K_{m}^{\bullet} = (\phi)_{n}^{T} [K] \{\phi\}_{n}$$
(3.58c)

Dengan definisi seperti persamaan (3.58) maka persamaan (3.57) akan menjadi:

$$M_{n}^{*} \ddot{Z}_{n} + C_{n}^{*} \dot{Z}_{n} + K_{m}^{*} Z_{n} = -P_{n}^{*} \ddot{y}_{t}$$
(3.59)

Dengan,

$$P_{n}^{*} = \{\phi\}_{n}^{T}[M]\{1\}$$
(3.60)

Terdapat suatu hubungan bahwa :

$$\xi_n = \frac{C_n^*}{C_{cr}^*} = \frac{C_n^*}{2M_n^*\omega_n}$$
, maka $\frac{C_n^*}{M_n^*} = 2\xi_n\omega_n$ (3.61a)

$$\omega_n^2 = \frac{K_n^*}{M_n^*} \quad \text{dan} \quad \Gamma_n = \frac{P_n}{M_n^*} \tag{3.61b}$$

Dengan hubungan-hubungan seperti pada persamaan (3.61) maka persamaan (3.60) akan menjadi :

$$\ddot{Z}_n + 2\xi_n \omega_n \dot{Z}_n + \omega_n^2 Z_n = -\Gamma_{nt} \ddot{y}_t$$
(3.62)

Dan persamaan (3.63) sering disebut dengan participasi setiap mode mode participation factor.

$$\Gamma = \frac{P_n}{M_n^*} = \frac{\{\phi\}_n^t [M]\{l\}}{\{\phi\}_n^t [M]\{\phi\}_n}$$
(3.63)

Selanjutnya persamaan (3.62) juga dapat ditulis menjadi :

$$\frac{\ddot{Z}_n}{\Gamma_n} + 2\xi_n \frac{\dot{Z}_n}{\Gamma_n} + \omega_n^2 \frac{Z_n}{\Gamma_n} = -\ddot{y}_i$$
(3.64)

apabila diambil suatu notasi bahwa :

$$\ddot{q}_n = \frac{\ddot{Z}_n}{\Gamma_n}, \dot{q} = \frac{\dot{Z}_n}{\Gamma_n} \, \mathrm{dan} \, q = \frac{Z_n}{\Gamma_n}$$
(3.65)

Maka persamaan (3.64) menjadi :

$$\ddot{q}_n + 2\xi_n \omega_n \dot{q}_n + \omega_n^2 q_n = -\Gamma_n \ddot{y}_i \tag{3.66}$$

Persamaan (3.66) adalah persamaan diferensial yang *independent* karena persamaan tersebut hanya berhubungan dengan tiap-tiap *mode*.

Nilai partisipasi setiap *mode* dapat dihitung dengan mudah setelah koordinat setiap *mode* ϕ_{nm} telah diperoleh. Nilai q, \dot{q} dan \ddot{q} dapat dihitung dengan integrasi secara numerik.apabila nilai tersebut telah diperoleh maka nilai Z_n dapat dihitung.

3.5 Respon terhadap Beban Gempa

Dengan gerakan yang disebabkan adanya beban gempa dapat diselesaikan dengan persamaan (3.66). Nilai q(t) dapat diperoleh dengan membandingkan antara persamaan (3.66) dengan persamaan gerakan *mode* ke-*n* sistem dari SDOF. Sistem SDOF mempunyai frekuansi natural (*natural frequency*) (ω_n) dan rasio redaman (ξ) *mode* ke-*n* dari sistem MDOF, dengan n = 1, 2, 3, ..., n

Nilai yang akan dicari adalah $q_n(t)$, dan misalnya dipakai metode central difference maka proses integrasi adalah sebagai berikut. Pada metode central difference, diperoleh hubungan awal bahwa:

BAB IV

METODE PENELITIAN

Metode penelitian adalah tata cara pelaksanaan penelitian yang diuraikan menurut suatu urutan yang sistematis. Metode yang dipergunakan dalam penelitian tugas akhir ini meliputi pengumpulan data, pengolahan data dan pengujian yang akan dilakukan, sebagaimana yang akan diuraikan berikut ini.

4.1 Data yang Diperlukan

Penelitian tugas akhir ini menggunakan suatu model *shear building* yang paling sederhana, untuk mempermudah melihat perbedaan hasil yang akan diteliti. Pengumpulan data tata letak dan fungsi struktur.

- Struktur yang ditinjau menggunakan *time history* dari gempa El Centro(1940), yang diambil dari buku *Dynamics of Structures* oleh Chopra, (1995).
- Struktur merupakan suatu model dari shear building dengan 5 mode dengan massa dan kekakuan yang telah ditentukan, yang diambil dari buku Elements of Structural Dynamics oleh Berg, 1988.
- 3. Struktur berada diatas tanah keras.

4.2 Pengolahan Data

Setelah semua data ditentukan, selanjutnya dilakukan pengolahan dan analisis data dengan langkah-langkah sebagai berikut:

- 1. menentukan matrik massa [M] dan kekakuan kolom [K] tiap tingkat,
- 2. membuat persamaan eigenproblem untuk menghitung mode shape (\u00e9j),
- 3. mengubah tata letak redaman pada tiap-tiap tingkat dan menentukan matrik redaman [C],
- 4. menghitung matrik massa efektif [M*] dan matrik kekakuan efektif [K*],
- 5. menghitung matrik redaman efektif [C*], yang kemudian hanya digunakan matrik redaman diagonal efektif,
- 6. menghitung frekuensi sudut (ω),
- 7. menghitung nilai partisipasi faktor (Γ),
- 8. menghitung rasio redaman (ξ) ,
- 9. mencari nilai q,
- 10. menghitung simpangan horizontal y(t).

4.3 Pengujian

Dalam tugas akhir ini pengujian yang dilakukan mencakup pengaruh pengunaan Magnetorheological damper terhadap nilai simpangan yang terjadi, sehingga dengan penggunaan alat peredam tersebut diharapkan bangunan tingkat tinggi dapat terhindar dari simpangan yang besar yang dapat mengakibatkan keruntuhan bangunan. Peredam yang digunakan pada tugas akhir ini adalah peredam ganda yaitu sebesar 283,5 kg/(cm/sec) untuk satu buah redaman.

Pengujian data menggunakan program komputer untuk mempermudah pengujian dan ketepatan perhitungan. Program komputer yang digunakan adalah Mat Lab untuk mengolah data dan Excel untuk mengolah grafik.

(4.1)
(4.1)
(4.2)
(4.3)
(4.4)
(4.5)
(4.6)
(4.7)
、
(4.8)
(4.9)
(4.10)

Tabel 4.1 Pengujian terhadap Perletakan Magnetorheological Damper	r
---	---

.

Variasi Peredam	Letak Peredam	Gambar no.	Persamaan Matrik
11	MR Damper pada Tingkat		
	1 dan 3	(4.11)	(4.11)
12	MR Damper pada Tingkat		
	1 dan 4	(4.12)	(4.12)
13	MR Damper pada Tingkat		
	1 dan 5	(4.13)	(4.13)
14	MR Damper pada Tingkat		
	2 dan 4	(4.14)	(4.14)
15	MR Damper pada Tingkat		· · /
	2 dan 5	(4.15)	(4.15)
16	MR Damper pada Tingkat		
	3 dan 5	(4.16)	(4.16)

-

.

Tabel 4.1 Lanjutan

r

1. Posisi tanpa peredam tambahan.



Gambar 4.1 Struktur tanpa peredam tambahan (hanya redaman dalam struktur)

$$[C_1] = \begin{bmatrix} 15,12 & -7,56 & 0 & 0 & 0 \\ -7,56 & 15,12 & -7,56 & 0 & 0 \\ 0 & -7,56 & 15,12 & -7,56 & 0 \\ 0 & 0 & -7,56 & 15,12 & -7,56 \\ 0 & 0 & 0 & -7,56 & 7,56 \end{bmatrix}$$
(4.1)

2. Posisi kedua Magnetorheological Damper diletakkan pada tingkat pertama



Gambar 4.2 Struktur dengan posisi kedua MR damper pada tingkat pertama

$$\begin{bmatrix} C_2 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 582,12 & -7,56 & 0 & 0 & 0 \\ -7,56 & 15,12 & -7,56 & 0 & 0 \\ 0 & -7,56 & 15,12 & -7,56 & 0 \\ 0 & 0 & -7,56 & 15,12 & -7,56 \\ 0 & 0 & 0 & -7,56 & 7,56 \end{bmatrix}$$
(4.2)

3. Posisi kedua Magnetorheological Damper diletakkan pada tingkat kedua



Gambar 4.3 Struktur dengan posisi kedua MR damper pada tingkat kedua

$$[C_3] = \begin{bmatrix} 582,12 & -574,56 & 0 & 0 & 0 \\ -574,56 & 582,12 & -7,56 & 0 & 0 \\ 0 & -7,56 & 15,12 & -7,56 & 0 \\ 0 & 0 & -7,56 & 15,12 & -7,56 \\ 0 & 0 & 0 & -7,56 & 7,56 \end{bmatrix}$$
(4.3)

4. Posisi kedua Magnetorheological Damper diletakkan pada tingkat ketiga



Gambar 4.4 Struktur dengan posisi kedua MR damper pada tingkat ketiga

$$\begin{bmatrix} C_4 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 15,12 & -7,56 & 0 & 0 & 0 \\ -7,56 & 582,12 & -574,56 & 0 & 0 \\ 0 & -574,56 & 582,12 & -7,56 & 0 \\ 0 & 0 & -7,56 & 15,12 & -7,56 \\ 0 & 0 & 0 & -7,56 & 7,56 \end{bmatrix}$$
(4.4)

5. Posisi kedua Magnetorheological Damper diletakkan pada tingkat keempat



Gambar 4.5 Struktur dengan posisi kedua MR damper pada tingkat keempat

$$[C_5] = \begin{bmatrix} 15,12 & -7,56 & 0 & 0 & 0 \\ -7,56 & 15,12 & -7,56 & 0 & 0 \\ 0 & -7,56 & 582,12 & -574,56 & 0 \\ 0 & 0 & -574,56 & 582,12 & -7,56 \\ 0 & 0 & 0 & -7,56 & 7,56 \end{bmatrix}$$
(4.5)





Gambar 4.6 Struktur dengan posisi kedua MR damper pada tingkat kelima

$$\begin{bmatrix} C_6 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 15,12 & -7,56 & 0 & 0 & 0 \\ -7,56 & 15,12 & -7,56 & 0 & 0 \\ 0 & -7,56 & 15,12 & -7,56 & 0 \\ 0 & 0 & -7,56 & 582,12 & -574,56 \\ 0 & 0 & 0 & -574,56 & 574,56 \end{bmatrix}$$
(4.6)

7. Posisi Magnetorheological Damper diletakkan pada tingkat pertama dan kedua



Gambar 4.7 Struktur dengan posisi MR damper pada tingkat pertama dan kedua

$$\begin{bmatrix} C_7^* \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 582,12 & -291,06 & 0 & 0 & 0 \\ -291,06 & 298,62 & -7,56 & 0 & 0 \\ 0 & -7,56 & 15,12 & -7,56 & 0 \\ 0 & 0 & -7,56 & 15,12 & -7,56 \\ 0 & 0 & 0 & -7,56 & 7,56 \end{bmatrix}$$
(4.7)

8. Posisi Magnetorheological Damper diletakkan pada tingkat kedua dan ketiga



Gambar 4.8 Struktur dengan posisi MR damper pada tingkat kedua dan ketiga

$$[C_8] = \begin{bmatrix} 298,62 & -291,06 & 0 & 0 & 0 \\ -291,06 & 582,12 & -291,06 & 0 & 0 \\ 0 & -291,06 & 298,62 & -7,56 & 0^{\circ} \\ 0 & 0 & -7,56 & 15,12 & -7,56 \\ 0 & 0 & 0 & -7,56 & 7,56 \end{bmatrix}$$
(4.8)







$$\begin{bmatrix} C_9 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 15,12 & -7,56 & 0 & 0 & 0 \\ -7,56 & 298,62 & -291,06 & 0 & 0 \\ 0 & -291,06 & 582,12 & -291,06 & 0 \\ 0 & 0 & -291,06 & 298,62 & -7,56 \\ 0 & 0 & 0 & -7,56 & 7,56 \end{bmatrix}$$
(4.9)



10. Posisi Magnetorheological Damper diletakkan pada tingkat keempat dan kelima



$$\begin{bmatrix} C_{10} \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 15,12 & -7,56 & 0 & 0 & 0 \\ -7,56 & 15,12 & -7,56 & 0 & 0 \\ 0 & -7,56 & 298,62 & -291,06 & 0 \\ 0 & 0 & -291,06 & 582,12 & -291,06 \\ 0 & 0 & 0 & -291,06 & 291,06 \end{bmatrix}$$
(4.10)



54480 kg

<u>63560 kg</u>

7/1/1.

7/17.

15120 kg/cm

15120 kg/cm

291,06 kg/(cm/sec)

7,56 kg/(cm/sec)

291,06 kg/(cm/sec)

11. Posisi Magnetorheological Damper diletakkan pada tingkat pertama dan ketiga

Gambar 4.11 Struktur dengan posisi MR damper pada tingkat pertama dan ketiga

7/11.

$$\begin{bmatrix} C_{11} \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 298,62 & -7,56 & 0 & 0 & 0 \\ -7,56 & 298,62 & -291,06 & 0 & 0 \\ 0 & -291,06 & 298,62 & -7,56 & 0 \\ 0 & 0 & -7,56 & 15,12 & -7,56 \\ 0 & 0 & 0 & -7,56 & 7,56 \end{bmatrix}$$
(4.11)





Gambar 4.12 Struktur dengan posisi MR damper pada tingkat pertama dan keempat

$$[C_{12}] = \begin{bmatrix} 298,62 & -7,56 & 0 & 0 & 0 \\ -7,56 & 15,12 & -7,56 & 0 & 0 \\ 0 & -7,56 & 298,62 & -291,06 & 0 \\ 0 & 0 & -291,06 & 298,62 & -7,56 \\ 0 & 0 & 0 & -7,56 & 7,56 \end{bmatrix}$$
(4.12)





Gambar 4.13 Struktur dengan posisi MR damper pada tingkat pertama dan kelima

$$[C_{13}] = \begin{bmatrix} 298,62 & -7,56 & 0 & 0 & 0 \\ -7,56 & 15,12 & -7,56 & 0 & 0 \\ 0 & -7,56 & 15,12 & -7,56 & 0 \\ 0 & 0 & -7,56 & 298,62 & -291,06 \\ 0 & 0 & 0 & -291,06 & 291,06 \end{bmatrix}$$
(4.13)

14. Posisi Magnetorheological Damper diletakkan pada tingkat kedua dan keempat



Gambar 4.14 Struktur dengan posisi MR damper pada tingkat kedua dan keempat

$$[C_{14}] = \begin{bmatrix} 298,62 & -291,06 & 0 & 0 & 0 \\ -291,06 & 298,62 & -7,56 & 0 & 0 \\ 0 & -7,56 & 298,62 & -291,06 & 0 \\ 0 & 0 & -291,06 & 298,62 & -7,56 \\ 0 & 0 & 0 & -7,56 & 7,56 \end{bmatrix}$$
(4.14)





Gambar 4.15 Struktur dengan posisi MR damper pada tingkat kedua dan kelima

$$\begin{bmatrix} C_{15} \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 298,62 & -291,06 & 0 & 0 & 0 \\ -291,06 & 298,62 & -7,56 & 0 & 0 \\ 0 & -7,56 & 15,12 & -7,56 & 0 \\ 0 & 0 & -7,56 & 298,62 & -291,06 \\ 0 & 0 & 0 & -291,06 & 291,06 \end{bmatrix}$$
(4.15)



16. Posisi Magnetorheological Damper diletakkan pada tingkat ketiga dan kelima



$$\begin{bmatrix} C_{16} \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 15,12 & -7,56 & 0 & 0 & 0 \\ -7,56 & 298,62 & -291,06 & 0 & 0 \\ 0 & -291,06 & 298,62 & -7,56 & 0 \\ 0 & 0 & -7,56 & 298,62 & -291,06 \\ 0 & 0 & 0 & -291,06 & 291,06 \end{bmatrix}$$
(4.16)

BAB V

ANALISIS DAN PEMBAHASAN

Bab ini berisi mengenai perhitungan yang digunakan untuk mendapatkan hasil, dan selanjutnya akan dibahas dalam pembahasan.

5.1 Analisis

Analisis menggunakan sebuah model 5 lantai diambil dari buku *Element of* Structural Dynamics (Berg, 1998). Berat lantai dan kekakuan seperti Gambar 5.1.


5.1.1 Ragam Bentuk (*Mode Shape*) dan Frekuensi Natural

Matrik massa dan kekakuan dari gambar diatas adalah :

$$[M] = \begin{bmatrix} m_1 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & m_2 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & m_3 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & m_4 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & m_5 \end{bmatrix}$$
(5.1a)
$$[M] = \begin{bmatrix} 63560 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 54480 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 54480 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 54480 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 54480 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 45400 \end{bmatrix}$$
(5.1b)
$$[K] = \begin{bmatrix} k1 + k2 & -k2 & 0 & 0 & 0 \\ -k2 & k2 + k3 & -k3 & 0 & 0 \\ 0 & -k3 & k3 + k4 & -k4 & 0 \\ 0 & 0 & -k4 & k4 + k5 & -k5 \\ 0 & 0 & 0 & -k5 & k5 \end{bmatrix}$$
(5.2a)
$$[K] = \begin{bmatrix} 30240 & -15120 & 0 & 0 & 0 \\ -15120 & 22680 & -7560 & 0 & 0 \\ 0 & -7560 & 15120 & -7560 & 0 \\ 0 & 0 & -7560 & 11340 & -3780 \\ 0 & 0 & 0 & -3780 & 3780 \end{bmatrix}$$
(5.2b)

$$= \begin{bmatrix} 0,6558 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 1,6019 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 2,5392 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 3,5347 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 4,9877 \end{bmatrix} (1.0e+004*)sec^{-2} (5.7b)$$

Faktor partisipasi tiap mode dihitung dengan persamaan (3.34):

$$\Gamma_{n} = \frac{\{\phi\}_{n}^{T}[M]\{1\}}{\{\phi\}_{n}^{T}[M]\{\phi\}_{n}}$$
(5.8)

Faktor partisipasi tiap mode dari perhitungan diatas adalah :

$$\Gamma_1 = 2,0405; \Gamma_2 = 0,8451; \Gamma_3 = 0,5963; \Gamma_4 = 0,2418; \Gamma_5 = 0,2372$$
 (5.9)

5.1.2 Efek Redaman

Persamaan gerakan dengan redaman adalah sebagai berikut :

$$[M]{\ddot{y}} + [C]{\dot{y}} + [K]{y} = \Gamma \ddot{y}_{g}$$
(5.10)

Jika persamaan diatas diubah menjadi modal koordinat, maka akan menjadi :

$$\{\phi\}_{n}^{T}[M]\{\phi\}_{n}\ddot{q}_{n} + \{\phi\}_{n}^{T}[C]\{\phi\}_{n}\dot{q}_{n} + \{\phi\}_{n}^{T}[K]\{\phi\}_{n}q_{n} = \{\phi\}_{n}^{T}\ddot{y}_{g}$$
(5.11)

Elemen dari matrik redaman efektif adalah :

$$\boldsymbol{c}_{ij}^{*} = \left\{ \boldsymbol{\phi} \right\}_{i}^{T} [C] \left\{ \boldsymbol{\phi} \right\}_{j}$$

$$(5.12)$$

61

Hasil dari matrik redaman adalah (Lampiran 2 hal L2-(k-n)) :

$$\begin{bmatrix} C_1^{*} \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 0,7414 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 6,8862 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 13,6562 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 22,8665 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 24,9746 \end{bmatrix}^{kg/(cm/sec)} (5.13a)$$

$$\begin{bmatrix} C_2^{*} \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 8,2792 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 52,6182 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 134,4694 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 98,5708 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 277,3023 \end{bmatrix}^{kg/(cm/sec)} (5.13b)$$

$$\begin{bmatrix} C_3^{*} \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 0,0073 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0,0224 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0,0224 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0,0150 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0,0605 & -0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 1,0895 \end{bmatrix}^{(1.0e+004^*)} kg/(cm/sec) (5.13c)$$

$$\begin{bmatrix} C_4^{*} \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 20,5688 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 6,9225 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 1,0895 \end{bmatrix}^{kg/(cm/sec)} (5.13d)$$

$$\begin{bmatrix} C_4^{*} \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 11,3524 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 64,9833 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 113,4370 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 953,4367 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 953,4367 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 76,7558 \end{bmatrix}^{kg/(cm/sec)} (5.13e)$$

[16		[11,8546	0	0	0	0]	
		0	404,0139	0	0	0		
=	$\begin{bmatrix} C_6^* \end{bmatrix} =$	0	0	551,0033	0	0	kg/(cm/sec)	(5.13f)
		0	0	0	303,0033	3 0		. ,
L		0	0	0	0	28,0210		
В		7,7682	0	0	0	0]		
an h		0	37,4892	0	0	0		
an d	$\begin{bmatrix} C_7^* \end{bmatrix}$	= 0	0	74,7546	0	0	kg /(cm / sec)	(5.13g)
nasił		0	0	0	79,5165	0		
mas		0	0	0	0	683,3950		
	[13,9131	0	0	0	0]	
main		0	14,6414	0	0	0		
atan d	$\begin{bmatrix} C_{\mathbf{x}}^{*} \end{bmatrix} =$	0	0	146,7913	0	0	kg/(cm/sec)	(5.13h)
Da	1 01	0	0	0	237,1558	0		. ,
DC		0	0	0	0	807,9450		
teori	1	L.			-		1	
h1		15,6141	0	0	0	0 7		
DELKE		0	34,5405	0	0	0		
redam	$\begin{bmatrix} C_9^{\bullet} \end{bmatrix} =$	0	0	194,1620	0	0	kg/(cm/sec)	(5.13i)
		0	0	0	683,5616	0		
apat n		0	0	0	0	298,1186		
		11,6035	0	0	0	0]	
(espo)		0	234,4986	0	0	0		
Sepe	$[C_{10}^{*}] =$	0	0	332,2201	0	0	kg/(cm/sec)	(5.13j)
F		0	0	0	628,2200	0		
reda		0	0	0	0	52,3884		

$$2\xi_n \omega_n = \frac{\{\phi\}_n^T [C] \{\phi\}_n}{\{\phi\}_n^T [M] \{\phi\}_n}$$
(5.15)

Maka Persamaan diatas akan menjadi :

$$\ddot{q}_{n} + \frac{\{\phi\}_{n}^{T}[C]\{\phi\}_{n}}{\{\phi\}_{n}^{T}[M]\{\phi\}_{n}} \dot{q}_{n} + \omega_{n}^{2}q_{n} = \frac{\{\phi\}_{n}^{T}[M]\{1\}_{n}}{\{\phi\}_{n}^{T}[M]\{\phi\}_{n}} \ddot{y}_{g}(t)$$
(5.16)

Penyelesaian dari persamaan gerak di atas terdiri dari lima persamaan :

.

$$\ddot{q}_1 + 0,00993 \, \dot{q}_1 + 348,4326 \, q_1 = 2,0405 \, \ddot{y}_g(t)$$
 (5.17a)

$$\ddot{q}_2 - 0,0109 \,\dot{q}_2 + 2079,2513 \,q_2 = 0,8451 \,\ddot{y}_g(t)$$
 (5.17b)

$$\ddot{q}_3 + 0,0454 \, \dot{q}_3 + 5224,0582 \, q_3 = 0,5963 \, \ddot{y}_g(t)$$
 (5.17c)

$$\ddot{q}_4 + 0,0754 \, \dot{q}_4 + 10123,9930 \, q_4 = 0,2418 \, \ddot{y}_g(t)$$
 (5.17d)

$$\ddot{q}_{5} + 0,0782 \, \dot{q}_{5} + 20158,0412 \, q_{5} = 0,2373 \, \ddot{y}_{g}(t)$$
 (5.17e)

Contoh persamaan diatas adalah persamaan gerakan tanpa menggunakan *Magnetorheological Damper.* Jadi untuk tiap posisi peredaman yang berbeda akan mempunyai persamaan yang berbeda. Untuk Posisi peredam yang lain dikerjakan seperti diatas. Sehingga dari persamaan diatas akan dihasilkan nilai redaman kritis, seperti pada Tabel 5.1. (Lampiran 2 hal L2-(o-q))

Tabel 5.1 Nilai Redaman pada tiap pengubahan posisi MR Damper (variasi 1-6)

	Nilai Rasio Redaman Kritis (5)								
	Tanpa Redaman	Tingkat 1	Tingkat 2	Tingkat 3	Tingkat 4	Tingkat 5			
ξ1	0,0018	0,0198	0,0173	0,0491	0,0271	0,0283			
ξ ₂	0,0067	0,0514	0,0218	0,0068	0,0635	0,3948			
ξ3	0,0084	0,0829	0,0093	0,1717	0,0699	0,3397			
ξ_4	0,0101	0,0436	0,0268	0,1833	0,4222	0,1342			
ξ5	0,0078	0,0870	0,3419	0,1652	0,0241	0,0088			
						1			

Setelah nilai rasio redaman diketahui untuk setiap posisi redaman pada tiap-tiap mode, selanjutnya dicari nilai q menggunakan metode *cetral difference*. Simpangan dihitung dengan menggunakan persamaan (3.43),

$$y_n(t) = \Gamma_n \phi_n q_n(t) \tag{5.18}$$

5.2 Pembahasan

Pada sub pembahasan ini meliputi simpangan relatif dan jarak antar bangunan yang ditinjau dari simpagan maksimum yang didapat.

Simpangan Relatif

Suatu struktur akan bergetar jika mendapat pembebanan dari luar, baik berupa beban angin, getaran mesin atau gempabumi. Getaran yang terjadi akibat pembebanan dari luar akan menyebabkan terjadinya simpangan pada struktur.

Peredaman digambarkan sebagai penyerapan kapasitas energi dari suatu material damping, yang dapat berbentuk gesekan antar join. Sedangkan external damping adalah penyerapan energi sistem dengan suatu alat yang menggunakan gas, cairan ataupun listrik (Hu dan kawan-kawan, 1996).

Simpangan lantai 1 pada persamaan (5.18), Gambar (5.2). Simpangan lantai 2 Gambar (5.3). Simpangan lantai 3 Gambar (5.4). Simpangan lantai 4 Gambar (5.4). Simpangan lantai 5 Gambar (5.5). Selanjutnya simpangan maksimum Gambar (5.6).





















































5.2.1.1 Simpangan Lantai 1

Variasi	Posisi	Niloi	Desserta
Redeman	Pedaman	ivilar O'	
rtouaman		Simpangan	Pengurangan
1	Tanpa Redaman	3,14725	0
2	Tk 1	2,16	31,3686
3	Tk 2	2,7236	13,4609
4	Tk 3	2,4387	22.5133
5	Tk 4	2,1288	32.3599
6	Tk 5	1,752	44,3323
7	Tk 1 dan 2	2,1842	30,5997
8	Tk 2 dan 3	2,31	26,6025
9	Tk 3 dan 4	2,2848	27,4032
10	Tk 4 dan 5	1,8721	40 5163
11	Tk 1 dan 3	2,2987	26,9616
12	Tk 1 dan 4	2,1424	31,9278
13	Tk 1 dan 5	1,9721	37,3389
14	Tk 2 dan 4	2,2141	29 6496
15	Tk 2 dan 5	2.1	33 275
16	Tk 3 dan 5	1,8869	40 04607

Tabel 5.2 Prosentase Perubahan Simpangan Lantai 1



Gambar 5.8 Prosentase Perubahan Simpangan Lantai 1 (Sesuai Tabel 5.2)

5.2.1.2 Simpangan Lantai 2

	Variasi	Posisi	Nilai	Prosentase
j	Redaman	Redaman	Simpangan	Pengurangan
	1	Tanpa Redaman	4.2181	0
	2	Tk 1	3,9055	7 4 1 0 9
	3	Tk 2	3,9556	6 2231
	4	Tk 3	4,2028	0.3627
	5	Tk 4	3,7384	11 3724
	6	Tk 5	3.3497	20 5874
I	7	Tk 1 dan 2	3.9381	6 63805
l	8	Tk 2 dan 3	4.1685	1 1758
ļ	9	Tk 3 dan 4	4.0382	4 2649
	10	Tk 4 dan 5	3,429	18 7074
	11	Tk 1 dan 3	4,1035	2 7168
	12	Tk 1 dan 4	3.8248	9 3241
	13	Tk 1 dan 5	3,4452	18 3234
	14	Tk 2 dan 4	3.86	8 4896
	15	Tk 2 dan 5	3,4721	17 6856
	16	Tk 3 dan 5	3,4796	17,5078

Tabel 5.3 Prosentase Perubahan Simpangan Lantai 2



Gambar 5.9 Prosentase Perubahan Simpangan Lantai 2 (Sesuai Tabel 5.3)

5.2.1.3 Simpangan Lantai 3

	The second se		
Variasi	Posisi	Nilai	Prosentase
Redaman	Redaman	Simpangan	Pengurangan
1	Tanpa Redaman	7,8098	0
2	Tk 1	7,194	7,8849
3	Tk 2	7,4775	4,2549
4	Tk 3	6,7304	13.821
5	Tk 4	6,9709	10,7416
6	Tk 5	6,4901	16,8979
7	Tk 1 dan 2	7,3285	6,1627
8	Tk 2 dan 3	7,1908	7,9259
9	Tk 3 dan 4	6,9598	10.8837
10	Tk 4 dan 5	6,5488	16,1463
11	Tk 1 dan 3	7,0509	9,7172
12	Tk 1 dan 4	7,067	9.5111
13	Tk 1 dan 5	6,6493	14,8595
14	Tk 2 dan 4	7,1917	7.91441
15	Tk 2 dan 5	6,7062	14 1309
16	Tk 3 dan 5	6,4192	17 8058

Tabel 5.4 Prosentase Perubahan Simpangan Lantai 3



Gambar 5.10 Prosentase Perubahan Simpangan Lantai 3 (Sesuai Tabel 5.4)

5.2.1.4 Simpangan Lantai 4

	Variasi	Pociai	A 111 -	
	Dodomor		Nilai	Prosentase
	Redaman	Redaman	Simpangan	Pengurangan
	1	Tanpa Redaman	9,9218	0
I	2	Tk 1	9,3393	5.8709
ł	3	Tk 2	9,5491	3,7563
I	4	Tk 3	8,5973	13.3493
ļ	5	Tk 4	9,249	6.781
	6	Tk 5	8,8005	11.3013
	7	Tk 1 dan 2	9,4463	4,7924
ľ	8	Tk 2 dan 3	9,0698	8.5871
	9	Tk 3 dan 4	8,9267	10.0294
	10	Tk 4 dan 5	8,9628	9.6655
	11	Tk 1 dan 3	8,961	9.6837
	12	Tk 1 dan 4	9,3022	6.2448
	13	Tk 1 dan 5	9,0165	9,1243
	14	Tk 2 dan 4	9,3505	5.758
	15	Tk 2 dan 5	9,095	8.3331
_	16	Tk 3 dan 5	8,6381	12 9381

Tabel 5.5 Prosentase Perubahan Simpangan Lantai 4



Gambar 5.11 Prosentase Perubahan Simpangan Lantai 4 (Sesuai Tabel 5.5)

BAB VI

KESIMPULAN DAN SARAN

Pembahasan yang telah dilakukan pada penelitian ini, dapat diambil beberapa kesimpulan dan untuk lebih memperdalam pengetahuan tentang kelanjutan penelitian ini maka saran yang dapat diambil adalah sebagai berikut ini.

6.1 Kesimpulan

Berdasarkan analisa penelitian numeris pengunaan Magnehorheological Damper pada model bangunan geser untuk mengurangi simpangan yang terjadi, maka dapat disimpulkan, bahwa :

- 1. simpangan relatif yang terjadi dapat dikurangi dengan pengunaan Magnetorheological Damper,
- 2. penggunaan Magnetorheorogical Damper yang paling efektif dipasang pada tingkat yang ketiga dan kelima, dan
- 3. dengan penggunaan Magnetorheological Damper dapat memperkecil resiko structural pounding yang disebabkan oleh simpangan relatif yang besar.

89

6.2 Saran

Saran yang dapat disampaikan pada penelitian ini adalah :

- perlu penelitian lebih lanjut mengenai pengaruh kapasitas nilai redaman, contoh, pada sebuah model struktur dipakai beberapa macam variasi nilai redaman,
- 2. perlu penelitian lebih lanjut untuk bangunan yang mempunyai jumlah tingkat genap, karena posisi yang paling efektif pada struktur yang mempunyai tingkat genap berbeda dengan struktur yang mempunyai tingkat ganjil, dimana struktur bertingkat ganjil mempunyai tingkat bagian tengah berjumlah satu tetapi struktur dengan tingkat genap akan mempunyai tingkat bagian tengah berjumlah dua, sehingga kita belum dapat mengetahui posisi yang paling efektif, apakah pada tingkat tengah yang bagian bawah atau pada tingkat tengah bagian atas,
- 3. perlu penelitian lebih lanjut dengan menggunakan gempa lain yang mempunyai karakteristik yang beda dari gempa El-Centro,
- 4. penggunaan program Matlab secara lebih mendalam untuk membantu pemecahan problem Dinamika Struktur, dan
- 5. perlu penelitian lebih lanjut dengan penyelidikan di laboratorium dengan membuat contoh sebuah struktur bangunan dan kemudian diberi getaran, setelah itu akan ditinjau respon struktur terhadap getaran tersebut.

DAFTAR PUSTAKA

- Berg, G. V. 1988. Element of Structural Dynamic. Prentice-Hall International Editions, Inc.
- Chopra, A. K. 1995. Dynamics of Structures Theory and Applications to Earthquake Engineering. Prentice-Hall. Inc.
- Clough, R W. and J. Penzien. 1993. **Dynamics of Structures.** Second Editions. Ms Graw Hill International Editions.
- Chang, K. C, T. T. Soong, S. T. Oh and M. L. Lai. 1995. Seismic Behavior of Steel Frame with Added Viscoelastic Dampers. Journal of Structural Engineering. October 1995.
- Gluck, N, A. M. Reinhorn, J. Gluck and R. Levy. 1996. Design of Supplemental Dampers for Control of Structures. Journal of Struktural Engineering. December. 1996.

Hu, Y-X, S-C Liu and Dong. 1996. Earthquake Engineering. E & FN Spon.

- Muto, K. dan Wira. 1987. Analisa Perancangan Gedung Tahan Gempa, Erlangga, Jakarta.
- Microsoft Corporation, 1985-1999. Microsoft Exel 2000. Copyright All Right Reserved.
- Novitasari dan Suprapti, 1999. Penempatan Posisi Efektif Redaman Tunggal Untuk Mengurangi Resiko 'Structural Pounding' Pada

Bangunan Bertingkat Lima. *Tugas Akhir S-1*, Fakultas Sipil Dan Perencanaan, UII, Yogyakarta.

- Paz, M. 1987. Dinamika Struktur Teori dan Perhitungan. Edisi kedua, Erlangga, Jakarta.
- Scarlat, A. S. 1996. Approximate Methods in Structural Seismic Design. E & FN Spon.
- Spencer, B. F. Jr, S. J. Dyke. M. K. Sain and J. D. Carlson. 1996. Modeling and Control Magnetorheological Dampers for Seismic Response Reduction. ASCE Journal of Engineering Mechanics. August 1996.
- The Matlab Works, Inc. 1994-1999. Matlab Versi 5.3 Release II. Copyright All Right Reserved.
- Widodo, 1996, **"Evaluasi Kerusakan Bangunan mulai dari Gempa El** Centro 1940 sampai Gempa Kobe 1995". Jurnal Teknisia No. 2 Th 1-1996.
- ----- 1981. Peraturan Perencanaan Tahan Gempa Indonesia untuk Gedung. Pusat Penelitian dan Pengembangan Pemukiman dan Pengembangan Pemukiman. DPU. 1981.

LAMPIRAN 1

_

forprint ibl72 = 3.661



UNIVERSITAS ISLAM INDONESIA FAKULTAS TEKNIK SIPIL DAN PERENCANAAN JURUSAN TEKNIK SIPIL Jl. Kaliurang Km. 14,4 Telp. 95330 Yogyakarta

KARTU PESERTA TUGAS AKHIR

Law Star

No.	Nama	No. Mhs.	N.I.R.M.	Bidang Studi
<u> </u> .	ARIE ELFIRA	94 310 055		TSS
	JUHARTONO	94 310 057		TSS

- JUDUL TUGAS AKHIR : PENEMPATAN EFEKTIFREDAMAN GANDAUNTUK MENGURANGI SIMPANAGN PADA BANGUNAN TINGKAT TINGGL

Dosen Pembimbing I Dosen Pembimbing II

IR. H.M.SAMSUDIN, MT IR. H.SARWIDI, MSc, Ph<u>.D</u>





ogyakarta, 10 Nop. 1999 ekan, Jurusan Teknik Sipil, DJUDDIN BM ARIS, MS

No.	Tanggal	Konsultasi ke :	KETERANGAN	Paraf
	1/22/00	Ŧ, T, <u>m</u>	· Vanisi Bola vanan falata hys	
			· Byt Silvings filles to first	
			Austra, beging and and they day	
()	03 200	TV,	- Tennshe lee DP louter gourgi	
			- Tenthe le Pulson 26	-5-
	14 2000	<u>V</u> - <u>V</u> I	- United Strent was Culays be DPE of (beend' nonti por boycerdan	Le C
		6	MI : Murie perla muig more had ? yy Fudmental -	
	08200,2	Vin	-> plunde centin terns difiled Schola ada pensihigun DP I	B
	8-200		- alle unt dijilid.	
				-

CATATAN - KONSULTASI

• Harman al

LAMPIRAN 2

-

,

.

PERHITUNGAN *MODE SHAPE*, PARTISIPASI FAKTOR DAN RASIO REDAMAN

M=[635	60 0 0	0 0;0 5	4480 0 (0:00	54480	, 0 0.	0	<u>م</u>	54400
0;00	0 0 454	20]		,	54400	0 0;	0 (0 0	54480
M = Mat	rik Massa								
6356	50	0	0	0	0				
	0 5448	0	0	0	0				
	0	0 5448	30	0	0				
	0	0	0 5448	0	0				
	0)	0	0 4540	0				
K = [302]	40 -1512		1 . 1 . 1	0000	_				
15120	-7560 0:		60 1124	22680	-7560	0 0;	0 -	756	0
K = Matr	ik Kekakua	n 0 0 -73	1134	0 -3780	;0 0 0	-378	B 0	378	0]
3024	0 -1512() (
-1512	0 22680	,)				
	0 <u>-756</u> () 15120	0) 7560	0					
	0 0	-7560) 11240	- 0					
(2790	-3/80 2700					
	- 0	U	-3780	3780					
[V, D] = e	eig(K,M)								
V = Mode	Shape								
0.6671	0.3654	0.4616	0 2840	0 1153					
-0.7031	0.1079	0.5110	0 4492	0.1155					
0.2373	-0.7225	-0.1725	0 4 5 7 2	0.2225					
-0.0647	0.5586	-0.5920	0.1371	0.5463					
0.0084	-0.1443	0.3815	-0.6998	0.5103					
				410000					
D = 0.7265	<u>^</u>								
0.7265	0	0	0	0					
U	0.4055	0	0	0					
U	0	0.2124	0	0					
U	0	0	0.0996	0					
0	0	0	0	0.0170					

q1=[0.1153;0.2225;0.4095;0.5463;0.6863] q1 = Mode ke -10.1153 0.2225 0.4095 0.5463 , 0.6863 q2=[0.2840;0.4492;0.4572;0.1371;-0.6998] q2 = Mode ke-20.2840 0.4492 0.4572 0.1371 -0.6998 q3=[0.4616;0.5110;-0.1725;-0.5920;0.3815] q3 = Mode ke-30.4616 0.5110 -0.1725 -0.5920 0.3815 q4=[0.3654;0.1079;-0.7225;0.5586;-0.1443] q4 = Mode ke-40.3654 0.1079 -0.7225 0.5586 -0.1443 q5 = [0.6671; -0.7031; 0.2373; -0.0649; 0.0084]q5 = Mode ke-50.6671 -0.7031 0.2373 -0.0649 0.0084

•

C1=[15.12 -7.56 0 0 0;-7.56 15.12 -7.56 0 0;0 -7.56 15.12 -7.56 0;0 0 -7.56 15.12 -7.56;0 0 0 -7.56 7.56] C1 = Matrik Redaman tanpa Peredam Tambahan 15.1200 -7.5600 0 0 0 -7.5600 15.1200 -7.5600 0 0 0 - 7.5600 15.1200 -7.5600 0 0 - 7.5600 15.1200 -7.5600 0 0 0 0 -7.5600 7.5600 C2=[582.12 -7.56 0 0 0;-7.56 15.12 -7.56 0 0;0 -7.56 15.12 -7.56 0;0 0 -7.56 15.12 -7.56;0 0 0 -7.56 7.56] C2 = Matrik Redaman dengan Kedua MR Damper pada Tingkat 1 582,1200 -7,5600 0 0 0 -7.5600 15.1200 -7.5600 0 0 0 -7.5600 15.1200 -7.5600 0 0 0 -7.5600 15.1200 -7.5600 0 0 0 -7.5600 7.5600 C3=[582.12 -574.56 0 0 0;-574.56 582.12 -7.56 0 0;0 -7.56 15.12 -7.56 0;0 0 -7.56 15.12 -7.56;0 0 0 -7.56 7.56] C3 = Matrik Redaman dengan Kedua MR Damper pada Tingkat 2 582.1200 - 574.5600 0 0 0 -574.5600 582.1200 -7.5600 0 0 0 -7.5600 15.1200 -7.5600 0 0 0 -7.5600 15.1200 -7.5600 0 0 0 -7.5600 7.5600 C4=[15.12 -7.56 0 0 0;-7.56 582.12 -574.56 0 0;0 -574.56 582.12 -7.56 0;0 0 -7.56 15.12 -7.56;0 0 0 -7.56 7.56] C4 = Matrik Redaman dengan Kedua MR Damper pada Tingkat 3 15.1200 -7.5600 0 0 0 -7.5600 582.1200 -574.5600 0 0 0-574.5600 582.1200 -7.5600 0 0 0 -7.5600 15.1200 -7.5600 0 0 0 -7.5600 7.5600 C5=[15.12 -7.56 0 0 0;-7.56 15.12 -7.56 0 0;0 -7.56 582.12 -574.56 0;0 0 -574.56 582.12 -7.56;0 0 0 -7.56 7.561 C5 = Matrik Redaman dengan Kedua MR Damper pada Tingkat 4 15.1200 -7.5600 0 0 0 -7.5600 15.1200 -7.5600 0 0 0 -7.5600 582.1200 -574.5600 0

-7.56000 Δ 0 -7.5600 7.5600 C6=[15.12 -7.56 0 0 0;-7.56 15.12 -7.56 0 0;0 -7.56 15.12 -7.56 0;0 0 -7.56 582.12 -574.56;0 0 0 -574.56 574.36] C6= Matrik Redaman dengan Kedua MR Damper pada Tingkat 5 15.1200 -7.5600 0 0 0 -7.5600 15.1200 -7.5600 0 0 -7.5600 15.1200 -7.5600 0 0 0 0 -7.5600 582.1200 -574.5600 0 0 0-574.5600 574.5600 C7=[582.12 -291.06 0 0 0;-291.06 298.62 -7.56 0 0;0 -7.56 15.12 -7.56 0;0 0 -7.56 15.12 -7.56;0 0 0 -7.56 7.56] C7 = Matrik Redaman dengan MR Damper pada Tingkat 1 dan 2 582.1200 - 291.0600 0 0 Ω -291.0600 298.6200 -7.5600 0 0 -7.5600 15.1200 -7.5600 0 0 0 0 -7.5600 15.1200 -7.5600 0 0 0 -7.5600 7.5600 C8=[298.62 -291.06 0 0;-291.06 582.12 -291.06 0 0;0 -291.06 298.62 -7.56 0;0 0 -7.56 15.12 -7.56;0 0 0 -7.56 7.561 C8 = Matrik Redaman dengan MR Damper pada Tingkat 2 dan 3 298.6200 - 291.0600 0 0 0 -291.0600 582.1200 -291.0600 0 0 0 -291.0600 298.6200 -7.5600 0 0 0 -7.5600 15.1200 -7.5600 0 0 0 -7.5600 7.5600 C9=[15.12 -7.56 0 0 0;-7.56 291.62 -291.06 0 0;0 -291.06 582.12 -291.06 0;0 0 -291.06 298.62 -7.56;0 0 0 -7.56 7.56] C9 = Matrik Redaman dengan MR Damper pada Tingkat 3 dan 4 15.1200 -7.5600 0 0 0 -7.5600 291.6200 -291.0600 0 0 0 -291.0600 582.1200 -291.0600 0 0-291.0600 298.6200 0 -7.56000 0 0 -7.5600 7.5600

0 -574.5600 582.1200

0

C10=[15.12 -7.56 0 0 0;-7.56 15.12 -7.56 0 0;0 -7.56 298.62 -291.06 0;0 0 -291.06 582.12 -291.06;0 0 0 -291.06 291.061 C10 = Matrik Redaman dengan MR Damper pada Tingkat 4 dan 5 15.1200 -7.5600 0 0 0 -7.5600 15.1200 -7.5600 0 0 0 -7.5600 298.6200 -291.0600 0 0 0-291.0600 582.1200-291.0600 0 0 0-291.0600 291.0600 C11=[298.62 -7.56 0 0 0;-7.56 298.62 -291.06 0 0;0 -291.06 298.62 -7.56 0;0 0 -7.56 15.12 -7.56;0 0 0 -7.56 7.561 C11 = Matrik Redaman dengan MR Damper pada Tingkat 1 dan 3 298.6200 -7.5600 0 0 Ω -7.5600 298.6200 -291.0600 0 0 0-291.0600 298.6200 -7.5600 0 0 -7.5600 15.1200 -7.5600 0 0 0 0 -7.5600 7.5600 C12=[298.62 -7.56 0 0 0;-7.56 15.12 -7.56 0 0;0 -7.56 298.62 -291.06 0;0 0 -291.06 298.62 -7.56;0 0 0 -7.56 7.561 C12 = Matrik Redaman dengan MR Damper pada Tingkat 1 dan 4 298.6200 -7.5600 0 0 0 -7.5600 15.1200 -7.5600 0 0 0 -7.5600 298.6200 -291.0600 0 0 0-291.0600 298.6200 -7.5600 0 0 -7.5600 7.5600 0 C13=[298.62 -7.56 0 0 0;-7.56 15.12 -7.56 0 0;0 -7.56 15.12 -7.56 0;0 0 -7.56 298.62 -291.06;0 0 0 -291.06 291.06] C13 = Matrik Redaman dengan MR Damper pada Tingkat 1 dan 5. 298.6200 -7.5600 0 0 0 -7.5600 15.1200 -7.5600 0 0 0 -7.5600 15.1200 -7.5600 0 0 0 -7.5600 298.6200 -291.0600 0 0 0-291.0600 291.0600 C14=[298.62 -291.06 0 0;-291.06 298.62 -7.56 0 0;0 -7.56 298.62 -291.06 0;0 0 -291.06 298.62 -7.56;0 0 0 -7.56 7.561
C14 = Matrik Redaman dengan MR Damper pada Tingkat 2 dan 4 298.6200 - 291.0600 0 0 0 -291.0600 298.6200 -7.5600 0 0 0 -7.5600 298.6200 -291.0600 0 0-291.0600 298.6200 -7.5600 0 0 0 -7.5600 7.5600 0 C15=[298.62 -291.06 0 0 0;-291.06 298.62 -7.56 0 0;0 -7.56 15.12 -7.56 0;0 0 -7.56 298.62 -291.06;0 0 0 -291.06 291.061 C15 = Matrik Redaman dengan MR Damper pada Tingkat 2 dan 5 298.6200 - 291.0600 0 0 0 -291.0600 298.6200 -7.5600 0 0 -7.5600 15.1200 -7.5600 0 0 0 0 -7.5600 298.6200 -291.0600 0 0 0-291.0600 291.0600 C16=[15.12 -7.56 0 0 0;-7.56 298.62 -291.06 0 0;0 -291.06 298.62 -7.56 0;0 0 -7.56 298.62 -291.06;0 0 0 -291.06 291.061 C16 = Matrik redaman dengan MR Damper pada Tingkat 3 dan 5 15.1200 -7.5600 0 0 0 -7.5600 298.6200 -291.0600 0 0 0-291.0600 298.6200 -7.5600 0 0 -7.5600 298.6200 -291.0600 0 0 0 0-291.0600 291.0600 Mn=[q1'*M*q1 0 0 0;0 q2'*M*q2 0 0 0;0 0 q3'*M*q3 0 0;0 0 0 q4'*M*q4 0;0 0 0 0 q5'*M*q5] Mn = Matrik Massa Efektif 1.0e+004 * 5.0321 0 0 0 0 0 5.0765 0 0 0 0 5.5091 0 0 0 0 0 0 5.5504 0 0 0 0 0 5.8518 Kn=[q1'*K*q1 0 0 0;0 q2'*K*q2 0 0 0;0 0 q3'*K*q3 0 0;0 0 0 q4'*K*q4 0;0 0 0 0 q5'*K*q5] Kn = Matrik Kekakuan Efektif 1.0e+004 * 0.0855 0 0 0 0 0 0.5055 0 0 0

0 0 0 2.2510 0 0 0 0 0 4.2512 Cnl=[ql'*Cl*ql ql'*Cl*q2 0 0 0;ql'*Cl*q2 q2'*Cl*q2 q2'*C1*q3 0 0;0 q2'*C1*q3 q3'*C1*q3 q3'*C1*q4 0;0 0 q3'*C1*q4 q4'*C1*q4 q4'*C1*q5;0 0 0 c4'*C1*q5 q5'*C1*q5] Cn1 = Matrik Redaman Efektif tanpa Redaman Tambahan 0.7414 -0.8241 0 0 0 -0.8241 6.8862 -4.1327 0 0 0 -4.1327 13.6562 -3.7662 0 0 0 -3.7662 22.8665 -4.7098 0 0 0 -4.7098 24.9746 Cn2=[q1'*C2*q1 q1'*C2*q2 0 0 0;q1'*C2*q2 q2'*C2*q2 q2'*C2*q3 0 0;0 q2'*C2*q3 q3'*C2*q3 q3'*C2*q4 0;0 0 q3'*C2*q4 q4'*C2*q4 q4'*C2*q5;0 0 0 q4'*C2*q5 q5'*C2*q5] Cn2 = Matrik Redaman Efektif dengan Kedua MR Damper pada Tingkat 1 8.2792 17.7425 Ω 0 0 17.7425 52.6182 70.1978 0 0 0 70.1978 134.4694 91.8690 0 0 0 91.8690 98.5708 133.5011 0 0 0 133,5011 277,3023 Cn3=[q1'*C3*q1 q1'*C3*q2 0 0 0;q1'*C3*q2 q2'*C3*q2 q2'*C3*q3 0 0;0 q2'*C3*q3 q3'*C3*q3 a3'*C3*q4 0;0 0 q3'*C3*q4 q4'*C3*q4 q4'*C3*q5;0 0 0 q4'*C3*q5 q5'*C3*q5] Cn3 = Matrik Redaman Efektif dengan Kedua MR Damper pada Tingkat 2 1.0e+003 * 0.0073 0.0092 0 0 0 0.0092 0.0224 0.0005 0 0 0 0.0005 0.0150 -0.0110 0 0 0 -0.0110 0.0605 0.1953 0 0 0 0.1953 1.0895 Cn4=[q1'*C4*q1 q1'*C4*q2 0 0 0;q1'*C4*q2 q2'*C4*q2 q2'*C4*q3 0 0;0 q2'*C4*q3 q3'*C4*q3 q3'*C4*q4 0;0 0 q3'*C4*q4 q4'*C4*q4 q4'*C4*q5;0 0 0 q4'*C4*q5 q5'*C4*q5] Cn4 = Matrik Redaman Efektif dengan Kedua MR Damper pada Tingkat 3 20.5688 0.0242 0 0 0 0.0242 6.9225 -7 2331 0 0 0 -7.2331 278.5428 318.0508 0

0

0

1.1703

0

0

0 0 318.0508 413.8494 -447.4848 0 0 0 -447 4848 526 4023 Cn5=[q1'*C5*q1 q1'*C5*q2 0 0 0;q1'*C5*q2 q2'*C5*q2 q2'*C5*q3 0 0;0 q2'*C5*q3 q3'*C5*q3 q3'*C5*q4 0;0 0 q3'*C5*q4 q4'*C5*q4 q4'*C5*q5;0 0 0 q4'*C5*q5 q5'*C5*q5] Cn5 = Matrik Redaman Efektif dengan Kedua MR Damper pada Tingkat 4 11.3524 -25.6528 0 0 0 -25.6528 64.9833 72.0052 0 0 0 72.0052 113.4370 - 308.4841 0 0-308.4841 953.4367 -224.2230 0 0 0 0 -224.2230 76.7558 Cn6=[q1'*C6*q1 q1'*C6*q2 0 0 0;q1'*C6*q2 q2'*C6*q2 q2'*C6*q3 0 0;0 q2'*C6*q3 q3'*C6*q3 q3'*C6*q4 0;0 0 q3'*C6*q4 q4'*C6*q4 q4'*C6*q5;0 0 0 q4'*C6*q5 q5'*C6*q5] Cn6 = Matrik Redaman Efektif dengan Kedua MR Damper pada Tingkat 5 11.8546 -67.2572 0 0 0 -67.2572 404.0139 -466 0802 0 0 0 -466.0802 551.0033 -391.7490 0 0 0-391.7490 303.0033 -33.9231 0 0 0 -33.9231 28.0210 Cn7=[q1'*C7*q1 q1'*C7*q2 0 0 0;q1'*C7*q2 q2'*C7*q2 q2'*C7*q3 0 0;0 q2'*C7*q3 q3'*C7*q3 q3'*C7*q4 0;0 0 a3'*C7*q4 q4'*C7*q4 q4'*C7*q5;0 0 0 q4'*C7*q5 q5'*C7*q5] Cn7 = Matrik Redaman Efektif dengan MR Damper pada Tingkat 1 dan 2 7.7682 13.4798 0 0 0 13.4798 37.4892 35.3462 0 0 0 35.3462 74.7546 40.4451 0 0 40.4451 0 79.5165 164,4220 0 0 0 164.4220 683.3950 Cn8=[q1'*C8*q1 q1'*C8*q2 0 0 0;q1'*C8*q2 q2'*C8*q2 q2'*C8*q3 0 0;0 q2'*C8*q3 q3'*C8*q3 q3'*C8*q4 0;0 0 q3'*C8*q4 q4'*C8*q4 q4'*C8*q5;0 0 0 q4'*C8*q5 q5'*C8*q5] Cn8 = Matrik Redaman Efektif dengan MR Damper pada Tingkat 2 dan 3 13.9131 4.6207 0 0 0 4.6207 14.6414 -3.3693 0 0 0 -3.3693 146.7913 153 5361 0 0 0 153.5361 237.1558 -126.0710 0 0 0-126.0710 807.9450

Cn9=[q1'*C9*q1 q1'*C9*q2 0 0 0;q1'*C9*q2 q2'*C9*q2 q2'*C9*q3 0 0;0 q2'*C9*q3 q3'*C9*q3 q3'*C9*q4 0;0 0 q3'*C9*q4 q4'*C9*q4 q4'*C9*q5;0 0 0 q4'*C9*q5 q5'*C9*q5] Cn9 = Matrik Redaman Efektif dengan MR Damper pada Tingkat 3 dan 4 15.6141 -13.5140 0 0 0 -13.5140 34.5405 30.7793 0 0 0 30.7793 194.1620 4.3974 0 0 4.3974 683.5616 -335.3228 0 0 0 0-335.3228 298.1186 Cn10=[q1'*C10*q1 q1'*C10*q2 0 0 0;q1'*C10*q2 q2'*C10*q2 q2'*C10*q3 0 0;0 q2'*C10*q3 q3'*C10*q3 q3'*C10*q4 0;0 0 q3'*C10*q4 q4'*C10*q4 q4'*C10*q5;0 0 0 q4'*C10*q5 a5'*C10*a51 Cn10 = Matrik Redaman Efektif dengan MR Damper pada Tingkat 4 dan 5 11.6035 -46.4550 0 0 0 -46.4550 234.4986 -197.0375 0 0 0-197.0375 332.2201-350.1166 0 0 0-350.1166 628.2200 -129.0731 0 0 0-129.0731 52.3884 Cn11=[q1'*C11*q1 q1'*C11*q2 0 0 0;q1'*C11*q2 q2'*C11*q2 q2'*C11*q3 0 0;0 q2'*C11*q3 q3'*C11*q3 q3'*C11*q4 0;0 0 q3'*C11*q4 q4'*C11*q4 q4'*C11*q5;0 0 0 q4'*C11*q5 a5'*C11*a5] Cn11 = Matrik Redaman Efektif dengan MR Damper pada Tingkat 1 dan 3 14.4240 8.8833 0 0 0 8.8833 29.7703 31.4824 0 0 0 31.4824 206.5061 204.9599 Ω 0 0 204.9599 256.2101 -156.9918 0 0 0-156.9918 401.8523 Cn12=[q1'*C12*q1 q1'*C12*q2 0 0 0;q1'*C12*q2 q2'*C12*q2 q2'*C12*q3 0 0;0 q2'*C12*q3 q3'*C12*q3 q3'*C12*q4 0;0 0 q3'*C12*q4 q4'*C12*q4 q4'*C12*q5;0 0 0 q4'*C12*q5 q5'*C12*q51 Cn12 = Matrik Redaman Efektif dengan MR Damper pada Tingkat 1 dan 4 9.8158 -3.9552 0 0 0 -3.9552 58.8008 71.1015 0 0 0 71.1015 123.9532 -108.3076 Δ 0 0-108.3076 526.0037 -45.3609 0 0 0 -45.3609 177.0291

Cn13=[q1'*C13*q1 q1'*C13*q2 0 0 0;q1'*C13*q2 q2'*C13*q2 q2'*C13*q3 0 0;0 q2'*C13*q3 q3'*C13*q3 q3'*C13*q4 0;0 0 q3'*C13*q4 q4'*C13*q4 q4'*C13*q5;0 0 0 q4'*C13*q5 q5'*C13*a51 Cn13 = Matrik Redaman Efektif dengan MR Damper pada Tingkat 1 dan 5 10.0669 -24.7574 0 0 0 -24.7574 228.3161 -197.9412 0 0 0-197.9412 342.7364 -149.9400 0 0-149.9400 200.7870 49.7890 0 0 0 0 49.7890 152.6617 Cn14=[q1'*C14*q1 q1'*C14*q2 0 0 0;q1'*C14*q2 q2'*C14*q2 q2'*C14*q3 0 0;0 q2'*C14*q3 q3'*C14*q3 q3'*C14*q4 0;0 0 q3'*C14*q4 q4'*C14*q4 q4'*C14*q5;0 0 0 q4'*C14*q5 q5'*C14*c5] Cn14 = Matrik Redaman Efektif dengan MR Damper pada Tingkat 2 dan 4 9.3048 -8.2178 0 0 0 -8.2178 43.6718 36.2498 0 0 0 36.2498 64.2384 -159.7314 0 0 0-159.7314 506.9494 -14.4401 0 0 0 -14,4401 583 1217 Cn15=[q1'*C15*q1 q1'*C15*q2 0 0 0;q1'*C15*q2 q2'*C15*q2 q2'*C15*q3 0 0;0 q2'*C15*q3 q3'*C15*q3 q3'*C15*q4 0;0 0 q3'*C15*q4 q4'*C15*q4 q4'*C15*q5;0 0 0 q4'*C15*q5 q5'*C15*a5] Cn15 = Matrik Redaman Efektif dengan MR Damper pada Tingkat 2 dan 5 9.5559 -29.0200 0 0 0 -29.0200 213.1871 -232.7928 0 0 0-232.7928 283.0216 -201.3639 0 0 0-201.3639 181.7327 80 7098 0 · 0 0 80,7098 558,7543 Cn16=[q1'*C16*q1 q1'*C16*q2 0 0 0;q1'*C16*q2 q2'*C16*q2 q2'*C16*q3 0 0;0 q2'*C16*q3 q3'*C16*q3 q3'*C16*q4 0;0 0 q3'*C16*q4 q4'*C16*q4 q4'*C16*q5;0 0 0 q4'*C16*q5 q5'*C16*c5 Cn16 = Matrik Redaman Efektif dengan MR Damper pada Tingkat 3 dan 5 16.2117 -33.6165 0 0 0 -33.6165 205.4682 -236.6566 0 0 0-236.6566 414.7731 -36.8491 0 -36.8491 358.4264 -240.7039 0 0 0 0 0-240.7039 277.2117

cnn1=[q1'*C1*q1 0 0 0;0 q2'*C1*q2 0 0 0;0 0 q3'*C1*q3 0 0;0 0 0 q4'*C1*q4 0;0 0 0 0 q5'*C1*q5] cnn1 = Matrik Redaman Efektif Diagonal tanpa Redaman Tambahan 0.7414 6.8862 0 13.6562 0 22.8665 0 24.9746 cnn2=[q1'*C2*q1 0 0 0;0 q2'*C2*q2 0 0 0;0 0 q3'*C2*q3 0 0;0 0 0 q4'*C2*q4 0;0 0 0 0 q5'*C2*q5] cnn2 = Matrik Redaman Efektif Diagonal dengan Kedua MR Damper pada Tingkat 1 8.2792 0 52.6182 0 134.4694 0 98.5708 0 277.3023 cnn3=[q1'*C3*q1 0 0 0;0 q2'*C3*q2 0 0 0;0 0 q3'*C3*q3 0 0;0 0 0 q4'*C3*q4 0;0 0 0 0 q5'*C3*q5] cnn3 = Matrik Redaman Efektif Diagonal dengan Kedua MR Damper pada Tingkat 2 1.0e+003 * 0.0073 0.0224 0.0150 0.0605 1.0895 cnn4=[q1'*C4*q1 0 0 0;0 q2'*C4*q2 0 0 0;0 0 q3'*C4*q3 0 0;0 0 0 q4'*C4*q4 0;0 0 0 0 q5'*C4*q5] cnn4 = Matrik Redaman Efektif Diagonal dengan Kedua MR Damper pada Tingkat 3 20.5688 6.9225 0 278,5428 0 413.8494 Ω 0 526,4023 cnn5=[q1'*C5*q1 0 0 0;0 q2'*C5*q2 0 0 0;0 0 q3'*C5*q3 0 0;0 0 0 q4'*C5*q4 0;0 0 0 0 q5'*C5*q5] cnn5 = Matrik Redaman Efektif Diagonal dengan Kedua MR Damper pada Tingkat 4 11.3524 0 64.9833 0 113.4370

0 953,4367 0 76.7558 cnn6=[q1'*C6*q1 0 0 0;0 q2'*C6*q2 0 0 0;0 0 q3'*C6*q3 0 0;0 0 0 q4'*C6*q4 0;0 0 0 0 q5'*C6*q5] cnn6 = Matrik Redaman Efektif Diagonal dengan Kedua MR Damper pada Tingkat 5 11.8546 0 404.0139 0 551.0033 0 303.0033 0 28.0210 cnn7=[q1'*C7*q1 0 0 0;0 q2'*C7*q2 0 0 0;0 0 q3'*C7*q3 0 0;0 0 0 q4'*C7*q4 0;0 0 0 0 q5'*C7*q5] cnn7 = Matrik Redaman Efektif Diagonal dengan MR Damper pada Tingkat 1 dan 2 7.7682 0 37.4892 74.7546 0 79.5165 0 683.3950 cnn8=[q1'*C8*q1 0 0 0;0 q2'*C8*q2 0 0 0;0 0 q3'*C8*q3 0 0;0 0 0 q4'*C8*q4 0;0 0 0 0 q5'*C8*q5] cnn8 = Matrik Redaman Efektif Diagonal dengan MR Damper pada Tingkat 2 dan 3 13.9131 0 14.6414 0 146.7913 0 237,1558 0 807.9450 cnn9=[q1'*C9*q1 0 0 0;0 q2'*C9*q2 0 0 0;0 0 q3'*C9*q3 0 0;0 0 0 q4'*C9*q4 0;0 0 0 0 q5'*C9*q5] cnn9 = Matrik Redaman Efektif Diagonal dengan MR Damper pada Tingkat 3 dan 4 15.6141 0 34.5405 0 194,1620 0 683.5616 0 298 1186 cnn10=[<u>a</u>1'*C10*q1 0 0 0;0 q2'*C10*q2 0 0 0;0 0 q3'*C10*q3 0 0;0 0 0 q4'*C10*q4 0;0 0 0 q5'*C10*q5] cnn10 = Matrik Redaman Efektif Diagonal dengan MR Damper pada Tingkat 4 dan 5

```
Lm1 = (((cnn1*980)/(2*wn*Mn))*I)
 Lm1 = Rasio Redaman Tanpa Peredam tambahan
   0.0018
   0.0067
   0.0084
   0.0101
   0.0078
Lm2=(((cnn2*980)/(2*wn*Mn))*I)
Lm2 = Rasio Redaman dengan Kedua MR Damper pada Tingkat 1
  0.0198
  0.0514
  0.0829
  0.0436
  0.0870
Lm3=(((cnn3*980)/(2*wn*Mn))*I)
Lm3 = Rasio Redaman dengan Kedua MR Damper pada Tingkat 2
  0.0173
  0.0218
  0.0093
  0.0268
  0.3419
Lm4 = (((cnn4*980)/(2*wn*Mn))*I)
Lm4 = Rasio Redaman dengan Kedua MR Damper pada Tingkat 3
  0.0491
  0.0068
  0.1717
  0.1833
  0.1652
Lm5=(((cnn5*980)/(2*wn*Mn))*I)
Lm5 = Rasio Redaman dengan Kedua MR Damper pada Tingkat 4
  0.0271
  0.0635
  0.0699
  0.4222
  0.0241
Lm6=((cnn6*980)/(2*wn*Mn))*I)
Lm6 = Rasio Redaman dengan Kedua MR Damper pada Tingkat 5
```

0.0283 0.3948 0.3397 0.1342 0.0088 Lm7 = (((cnn7*980)/(2*wn*Mn))*I)Lm7 = Rasio Redaman dengan MR Damper pada Tingkat 1 dan 2 0.0185 0.0366 0.0461 0.0352 0.2145 Lm8 = (((cnn8*980)/(2*wn*Mn))*I)Lm8 = Rasio Redaman dengan MR Damper pada Tingkat 2 dan 3 0.0332 0.0143 0.0905 0.1050 0.2535 Lm9=(((cnn9*980)/(2*wn*Mn))*I)Lm9 = Rasio Redaman dengan MR Damper pada Tingkat 3 dan 4 0.0373 0.0338 0.1197 0.3027 0.0936 Lm10=(((cnn10*980)/(2*wn*Mn))*I)Lm10 = Rasio Redaman dengan MR Damper pada Tingkat 4 dan 5 0.0277 0.2291 0.2048 0.2782 0.0164 Lm11=(((cnn11*980)/(2*wn*Mn))*I)Lm11 = Rasio Redaman dengan MR Damper pada Tingkat 1 dan 3 0.0344 0.0291 0.1273

0.1135 0.1261 Lm12=(((cnn12*980)/(2*wn*Mn))*I)Lm12 = Rasio Redaman dengan MR Damper pada Tingkat 1 dan 4 0.0234 0.0575 0.0764 0.2329 0.0556 Lm13 = (((cnn13*980)/(2*wn*Mn))*I)Lm13 = Rasio Redaman dengan MR Damper pada Tingkat 1 dan 5 0.0240 0.2231 0.2113 0.0889 0.0479 Lm14 = (((cnn14*980)/(2*wn*Mn))*I)Lm14 = Rasio Redaman dengan MR Damper pada Tingkat 2 dan 4 0.0222 0.0427 0.0396 0.2245 0.1830 Lm15=(((cnn15*980)/(2*wn*Mn))*I)Lm15 = Rasio Redaman dengan MR Damper pada Tingkat 2 dan 5 0.0228 0.2083 0.1745 0.0805 0.1753 Lm16=((cnn16*980)/(2*wn*Mn))*I)Lm16 = Rasio Redaman dengan MR Damper pada Tingkat 3 dan 5 0.0387 0.2008 0.2557 0.1587 0.0870

Tl=(ql'*M*I)/(ql'*M*ql) T1 = Partisipasi Faktor Mode 1 2.0405 T2=(q2'*M*I)/(q2'*M*q2)T2 = Partisipasi Faktor Mode 2 0.8496 T3 = (q3' * M * I) / (q3' * M * q3)T3 = Partisipasi Faktor Mode 3 0.5963 T4 = (q4 * M*I) / (q4 * M*q4)T4 = Partisipasi Faktor Mode 4 0.2454 T5=(q5'*M*I)/(q5'*M*q5)T5 = Partisipasi Faktor Mode 5 0.2370 u1=T1*q1 u1 = 0.2353 0.4540 0.8356 1.1147 1.4004 u2=T2*q2 u2 = 0.2413 0.3816 0.3884 0.1165 -0.5946 u3=T3*q3 u3 = 0.2752 0.3047 -0.1029 -0.3530 0.2275

u4=T4*q4
u4 =
0.0897
0.0265
-0.1773
0.1371
-0.0354
u5=T5*q5
u5 =
0.1581
-0.1666
0.0562
-0.0154
0.0020
ut=u1+u2+u3+u4+u5

ut =

0.9996 1.0002 1.0001 0.9999 0.9999

•

LAMPIRAN 3

.

•

Menentukan Nilai a, b dan k

Mencari Nilai a

Mode	frekuensi natural	a
	(ω)	$\left[\omega_n^2 - \frac{2}{\left(\Delta t\right)^2}\right]$
Mode 1	4,0799	-4983 3544
Mode 2	9,8783	-4902 4191
Mode 3	14,4286	-4791 8155
Mode 4	19,9358	-4602 5638
Mode 5	26,6823	-4288.0548

Mencari Nilai b dan \hat{k}

Variasi	1.	Tanpa	redaman	tambahan
	_		reactinuit	camoanan

Tanpa R	edaman	Frekuensi natural	h	1.
		(ω)	$\left[\frac{1}{\left(\Delta t\right)^{2}}-\frac{2\xi\omega_{n}}{2\Delta t}\right]$	$\left[\frac{1}{\left(\Delta t\right)^{2}} + \frac{2\xi\omega_{n}}{2\Delta t}\right]$
Mode 1 Mode 2 Mode 3 Mode 4 Mode 5	0,0018 0,0067 0,0084 0,0101 0,0078	4,0799 9,8783 14,4286 19,9358 26,6823	2499,6328 2496,6907 2493,9399 2489,9324 2489,5939	2500,3670 2503,3090 2506,0600 2510,0680 2510,4060

Variasi 2. Kedua MR Damper pada Tingkat 1

Tanpa Re	edaman	Frekuensi natural	b	k
		(ω)	$\left[\frac{1}{\left(\Delta t\right)^2} - \frac{2\xi\omega_n}{2\Delta t}\right]$	$\left[\frac{1}{\left(\Delta t\right)^{2}} + \frac{2\xi\omega_{n}}{2\Delta t}\right]$
Mode 1	0,02	4,0799	2495 9201	2504 08
Mode 2	0,052	9.8783	2474 3164	2504,00
Mode 3	0.0839	14 4286	2420 4720	2525,664
Mode	0.0444	10,0250	2439,4720	2560,528
	0,0441	19,9358	2456,0415	2543,958
Wode 5	0,0881	26,6823	2382,4644	2617,536

Variasi 3.	Kedua MR	Damper	nada	Tingkat 2
		Dumper	paua	1 mgKat Z

Tanpa Re	daman	Frekuensi natural	b	k
		(ω)	$\left[\frac{1}{\left(\Delta t\right)^{2}}-\frac{2\xi\omega_{n}}{2\Delta t}\right]$	$\left[\frac{1}{\left(\Delta t\right)^{2}} + \frac{2\xi\omega_{n}}{2\Delta t}\right]$
Mode 1	0,0175	4.0799	2496 4300	2502.57
Mode 2	0.0221	9 8783	2480,4000	2503,57
Mode 3	0 0003	14,4000	2409,0044	2510,916
Mada	0,0093	14,4286	2493,2907	2506,709
Iviode 4	0,027	19,9358	2473.0866	2526 913
Mode 5	0,3464	26,6823	2037,8625	2962,137

Variasi 4. Kedua MR Damper pada Tingkat 3

Tanpa Red	daman	Frekuensi natural	h	1
		(<i>w</i>)	$\left[\frac{1}{\left(\Delta t\right)^{2}}-\frac{2\xi\omega_{n}}{2\Delta t}\right]$	$\left[\frac{1}{\left(\Delta t\right)^{2}} + \frac{2\xi\omega_{n}}{2\Delta t}\right]$
Mode 1 Mode 2 Mode 3 Mode 4 Mode 5	0,0497 0,0068 0,1739 0,1856 0,1673	4,0799 9,8783 14,4286 19,9358 26,6823	2489,8614 2496,6413 2374,5433 2314,9957 2276,8025	2510,139 2503,359 2625,457 2685,004 2723,197

Variasi 5. Kedua MR Damper pada Tingkat 4

Tanna R	edaman	Erekuenci netural		
1 anpu I	cauman	Trekuensi natural	b	k k
		(ω)	$\left[\frac{1}{(\Delta t)^2} - \frac{2\xi\omega_n}{2\Delta t}\right]$	$\left[\frac{1}{\left(\Delta t\right)^{2}} + \frac{2\xi\omega_{n}}{2\Delta t}\right]$
Mode 1	0,0274	4,0799	2494 4105	
Mode 2	0 0643	0.9792	2434,4103	2505,589
	0,0045	9,0703	2468,2412	2531.759
Mode 3	0,0707	14,4286	2448 9948	2551 005
Mode 4	0 4277	10 0358	2072.0700	2001,000
Mode F	0,1277	19,9550	2073,6729	2926,327
Wode 5	0,0243	26,6823	2467,5810	2532,419

Tanpa Redaman	Frekuensi natural	b	k
	(ω)	$\left[\frac{1}{\left(\Delta t\right)^{2}}-\frac{2\xi\omega_{n}}{2\Delta t}\right]$	$\left[\frac{1}{\left(\Delta t\right)^{2}}+\frac{2\xi\omega_{n}}{2\Delta t}\right]$
Mode 1 0,0286 Mode 2 0,0643 Mode 3 0,0707 Mode 4 0,4277	4,0799 9,8783 14,4286 19,9358	2494,1657 2302,4833 2251,7559 2364,6359	2505,834 2697,517 2748,244 2635,364
	26,6823	2488,2597	2511,74

Variasi 6. Kedua MR Damper pada Tingkat 5

Variasi 7. MR Damper pada Tingkat 1 dan 2

Tanpa Redama	Frekuensi natural	h	· · · · · · · · · · · · · · · · · · ·
	(<i>\omega</i>)	$\left[\frac{1}{\left(\Delta t\right)^{2}}-\frac{2\xi\omega_{n}}{2\Delta t}\right]$	$\left[\frac{1}{\left(\Delta t\right)^2} + \frac{2\xi\omega_n}{2\Delta t} \right]$
Mode 1 0,01 Mode 2 0,03 Mode 3 0,04 Mode 4 0,03 Mode 5 0,21	35 4,0799 56 9,8783 51 14,4286 52 19,9358 45 26,6823	2496,2260 2481,9227 2466,7420 2464,9129 2213,8323	2503,774 2518,077 2533,258 2535,087 2786,168

Variasi 8. MR Damper pada Tingkat 2 dan 3

Tanpa Redaman	Frekuensi natural	b	k
	(ω)	$\left[\frac{1}{\left(\Delta t\right)^2} - \frac{2\xi\omega_n}{2\Delta t}\right]$	$\left[\frac{1}{\left(\Delta t\right)^{2}} + \frac{2\xi\omega_{n}}{2\Delta t}\right]$
Mode 1 0,0332 Mode 2 0,0143 Mode 3 0,0905 Mode 4 0,105 Mode 5 0,2535	4,0799 9,8783 14,4286 19,9358 26,6823	2493,2273 2492,9370 2434,7105 2395,3370 2161,8018	2506,773 2507,063 2565,289 2604,663

Variasi 9	Э. М	R Damper	pada	Tingkat 3	dan 4
	_			the second s	

Tanpa Redama	in Frekuensi natural	b	k	
	·(<i>w</i>)	$\left[\frac{1}{\left(\Delta t\right)^{2}}-\frac{2\xi\omega_{n}}{2\Delta t}\right]$	$\left[\frac{1}{\left(\Delta t\right)^{2}}+\frac{2\xi\omega_{n}}{2\Delta t}\right]$	
Mode 1 0.03	373 4 0799	2492 2000		
Mada	4,0700	2492,3909	2507,609	
Mode 2 0,03	338 9,8783	2483.3056	2516 694	
Mode 3 0 11	97 14 4286	2412 6449	2010,004	
	17,7200	2413,0440	2586,355	
Mode 4 0,30	027 19,9358	2198 2716	2801 728	
Mode 5 0.00	136 26 6922	0075 4000	2001,720	
	20,0023	2375,1268	2624,873	

Variasi 10. MR Damper pada Tingkat 4 dan 5

Tanpa Redama	n Frekuensi natural	Frekuensi natural b	
	(ω)	$\left[\frac{1}{\left(\Delta t\right)^{2}}-\frac{2\xi\omega_{n}}{2\Delta t}\right]$	$\left[\frac{1}{\left(\Delta t\right)^{2}} + \frac{2\xi\omega_{n}}{2\Delta t}\right]$
Mode 1 0,02 Mode 2 0,22 Mode 3 0,20 Mode 4 0,27 Mode 5 0,01	277 4,0799 291 9,8783 248 14,4286 282 19,9358 64 26,6823	2494,3493 2386,8440 2352,2511 2222,6930 2478 1205	2505,651 2613,156 2647,749 2777,307 2521 879

Variasi 11. MR Damper pada Tingkat 1 dan 3

Tanpa Redaman		Frekuensi natural	h	1 ₂	
_		(ω)	$\left[\frac{1}{\left(\Delta t\right)^{2}}-\frac{2\xi\omega_{n}}{2\Delta t}\right]$	$\left[\frac{1}{\left(\Delta t\right)^{2}} + \frac{2\xi\omega_{n}}{2\Delta t}\right]$	
Mode 1 Mode 2	0,0344 0,0291	4,0799 9,8783	2492,9825 2485 6270	2507,017	
Mode 3	0,1273	14,4286	2408,1619	2514,373	
Mode 5	0,1135 0,1261	19,9358 26,6823	2386,8643 2331,7680	2613,136 2668,232	

Tanpa Redaman	Frekuensi natural	L .	1	
1 1	i lokuonsi natural	D D	k k	
	(ω)	$\left[\frac{1}{(\Delta t)^2} - \frac{2\xi\omega_n}{2\Delta t}\right]$	$\left[\frac{1}{\left(\Delta t\right)^{2}}+\frac{2\xi\omega_{n}}{2\Delta t}\right]$	
Mode 1 0.0234	4 0700	2405 2005		
Made 2 0.0575	4,0799	2495,2265	2504,773	
WODE 2 0,0575	9,8783	2471 5998	2529 4	
Mode 3 0 0764	14 4286	2444,0007	2320,4	
Made 4 0,0000	14,4200	2444,8827	2555,117	
Mode 4 0,2329	19,9358	2267 8476	2732 152	
Mode 5 0 0556	26,6922	2105,0000	2732,152	
	20,0023	2425,8232	2574,177	

Variasi 12. MR Damper pada Tingkat 1 dan 4

Variasi 13. MR Damper pada Tingkat 1 dan 5

Tanpa Redama	an Frekuensi natural	b	k	
	(ω)	$\left[\frac{1}{\left(\Delta t\right)^{2}}-\frac{2\xi\omega_{n}}{2\Delta t}\right]$	$\left[\frac{1}{\left(\Delta t\right)^{2}} + \frac{2\xi\omega_{n}}{2\Delta t}\right]$	
Mode 1 0 C	24 4 0799			
Made 0	4,0735	2495,1041	2504.896	
Wode 2 0,22	231 9,8783	2389 8075	2610 102	
Mode 3 0 2	113 11 1286	2000,0010	2010, 192	
Made 4 0.00	14,4200	2347,5618	2652,438	
1000e 4 0,08	889 19,9358	2411.3853	2588 615	
Mode 5 0 04	179 26 6823	2420,0050	2000,010	
	20,0023	2436,0958	2563,904	

Variasi 14. MR Damper pada Tingkat 2 dan 4

.

Tanpa Redaman	Frekuensi natural	h	T	
	(\omega)	$\left[\frac{1}{\left(\Delta t\right)^{2}}-\frac{2\xi\omega_{n}}{2\Delta t}\right]$	$\begin{bmatrix} k \\ \frac{1}{(\Delta t)^2} + \frac{2\xi\omega_n}{2\Delta t} \end{bmatrix}$	
Mode 10,0222Mode 20,0427Mode 30,0396Mode 40,2245Mode 50,183	4,0799 9,8783 14,4286 19,9358 26,6823	2495,4713 2478,9098 2471,4313 2276,2206 2255,8569	2504,529 2521,09 2528,569 2723,779 2744,143	

Tanpa Redaman		Frekuensi natural	b	k	
		(ω)	$\left[\frac{1}{\left(\Delta t\right)^2} - \frac{2\xi\omega_n}{2\Delta t}\right]$	$\left[\frac{1}{\left(\Delta t\right)^{2}}+\frac{2\xi\omega_{n}}{2\Delta t}\right]$	
Mode 1	0.0228	4 0799	2495 3480		
Mode 2	0,2083	0,8780	2493,3409	2504,651	
	0,2003	9,0/03	2397,1175	2602.882	
Mode 3	0,1745	14.4286	2374 1104	2625 80	
Mode 4	0.0805	10 0358	2440 7504	2025,09	
Mader	0,0000	19,9000	2419,7584	2580,242	
	0,1753	26,6823	2266,1296	2733,87	

Variasi 15. MR Damper pada Tingkat 2 dan 5

Variasi 16. MR Damper pada Tingkat 3 dan 5

Tanpa Redaman					
		Frekuensi natural	b	k	
		(ω)	$\left[\frac{1}{(\Delta t)^2} - \frac{2\xi\omega_n}{2\Delta t}\right]$	$\left[\frac{1}{\left(\Delta t\right)^{2}} + \frac{2\xi\omega_{n}}{2\Delta t}\right]$	
Mode 1	0,0387	4,0799	2492 1053	2507 895	
Mode 2	0,2008	9.8783	2400 8218	2500,035	
Mode 3	0,2557	14,4286	2315,5303	2684 47	
Mode 4	0,1587	19,9358	2341.8094	2658 191	
Mode 5	0,087	26,6823	2383,9319	2616.068	

.

t	yg	yg*980	(yg*980-a+b)/k	(yg*980-a+b)/k	va*980-a+b	(va*980 a+b)/k	
0	0,0063	6,174			6 174	0.002464000	=
0,02	0,00364	3,5672		0.002461826	15 83534021	0,002401820	
0,04	0,00099	0,9702	0,002461826	0.006314199	26 30096482	0,000314199	
0,06	0,00428	4,1944	0,006314199	0.010487267	40 7205192	0,010487267	
0,08	0,00758	7,4284	0,010487267	0.016236931	62 20740604	0,016236931	
0,1	0,01087	10,6526	0,016236931	0.02480463	93 79871717	0,02480463	
0,12	0,00682	6,6836	0,02480463	0.037401373	131 2521466	0,037401373	
0,14	0,00277	2,7146	0,037401373	0.052335583	170 3131927	0,052335583	
0,16	-0,00128	-1,2544	0,052335583	0.067910815	206 7434688	0,007910615	
0,18	0,00368	3,6064	0,067910815	0.082437051	245 1785342	0.002437031	
0,2	0,00864	8,4672	0,082437051	0.097762679	290 2114565	0,037702079	
0,22	0,0136	13,328	0,097762679	0,115719142	346.3625926	0,113719142	
0,24	0,00727	7,1246	0,115719142	0,138108889	406,985843	0.162281851	
0,26	0,00094	0,9212	0,138108889	0,162281851	465,4472683	0.185592805	
0,28	0,0042	4,116	0,162281851	0,185592805	524,5672451	0.209166351	
0,3	0,00221	2,1658	0,185592805	0,209166351	581,999022	0.232066742	
0,32	0,0021	2,058	0,209166351	0,232066742	637.2642279	0 254103233	
0,34	0,00444	4,3512	0,232066742	0,254103233	692.302884	0 27604939	
0,36	0,00867	8,4966	0,254103233	0,27604939	750,8965009	0 299413054	İ.
0,38	0,0129	12,642	0,27604939	0,299413054	816,7791852	0.325683167	
0,4	0,01713	16,7874	0,299413054	0,325683167	893.613153	0.356320003	
0,42	-0,00343	-3,3614	0,325683167	0,356320003	960,6706746	0 383058571	
0,44	-0,024	-23,52	0,356320003	0,383058571	997.4096119	0 397707883	
0,46	-0,00992	-9,7216	0,383058571	0,397707883	1017.575397	0.405748804	
0,48	0,00416	4,0768	0,397707883	0,405748804	1034,936925	0 412671553	
0,5	0,00528	5,1744	0,405748804	0,412671553	1050,494214	0 418874879	
0,52	0,01653	16,1994	0,412671553	0,418874879	1075,180364	0 428718253	
0,54	0,02779	27,2342	0,418874879	0,428718253	1119.808848	0.44651345	
0,56	0,03904	38,2592	0,428718253	0,44651345	1194,982889	0.476488405	
0,58	0,02449	24,0002	0,44651345	0,476488405	1285,752212	0.512681835	
0,6	0,00995	9,751	0,476488405	0,512681835	1377,166953	0.54913262	ĺ
0,62	0,00961	9,4178	0,512681835	0,54913262	1468,283089	0.585464339	
0,64	0,00926	9,0748	0,54913262	0,585464339	1558,154723	0.621299824	
0,66	0,00892	8,7416	0,585464339	0,621299824	1645,859971	0,656271483	
0,68	-0,00486	-4,7628	0,621299824	0,656271483	1717,325936	0,684767878	
0,7	-0,01864	-18,2672	0,656271483	0,684767878	1758,676109	0,701255877	
0,72	-0,03242	-31,7716	0,684767878	0,701255877	1756,321237	0,700316894	
0,74	-0,03365	-32,977	0,701255877	0,700316894	1709,346716	0,681586237	
0,76	-0,05723	-56,0854	0,700316894	0,681586237	1595,23686	0,636085985	
0,78	-0,04534	-44,4332	0,681586237	0,636085985	1426,823948	0,568932889	
0,8	-0,03346	-32,7908	0,636085985	0,568932889	1217,2101	0,4853513	
0,82	-0,03201	-31,3698	0,568932889	0,4853513	969,467013	0,38656603	
0,84	-0,03056	-29,9488	0,4853513	0,38656603	686,9001284	0,273895091	
0,86	-0,02911	-28,5278	0,38656603	0,273895091	373,0252151	0,148740364	
0,88	-0,02766	-27,1068	0,273895091	0,148740364	31,54371272	0,012577765	
0,9	-0,04116	-40,3368	0,148740364	0,012577765	-348,3340061	-0,138894972	
0,92	-0,05466	-53,5668	0,012577765	-0,138894972	-777,0747853	-0,309851403	

 Tabel L-1 Contoh Perhitungan Nilai q untuk Pemasangan MR Damper tk 3 dan 5

 Pada mode 1

t	yg	yg*980	(yg*980-a+b)/k	(vg*980-a+b)/k	V0*980.2+b	14	
0,94	-0,06810	-66,7968	-0,138894972	-0.309851403	1364 75504	[(yg*980-a+b)/k	
0,96	-0,08166	-80,0268	-0,309851403	-0 504309488		-0,50430948	8
0,98	-0,06846	-67,0908	-0,504309488	-0 726105898	-1020,997352	-0,72610589	8
1	-0,05527	-54,1646	-0,726105898	-0.968438242	-2420,741420	-0,96843824	2
1,02	-0,04208	-41,2384	-0,968438242	-1 224414558	-3070,703144	-1,22441455	6
1,04	-0,04259	-41,7382	-1,224414556	-1 487095709	-3/29,4/9894	-1,48709570	9
1,06	-0,04311	-42,2478	-1,487095709	-1 754895248		-1,/5489524	8
1,08	-0,02428	-23,7944	-1,754895248	-2.026206643	-5747 716267	-2,02620664	3
1,1	-0,00545	-5,341	-2,026206643	-2.291848848	-3747,710207	-2,291848848	3
1,12	0,01338	13,1124	-2,291848848	-2.542736248	-6946 714581	-2,042/38248	3
1,14	0,03221	31,5658	-2,542736248	-2.769938367	-7435 252014	-2,709930307	
1,16	0,05104	50,0192	-2,769938367	-2.964738163	-7821 343405	-2,904/38163	, I
1,18	0,06987	68,4726	-2,964738163	-3.118688544	-8084 617601	-3,118688544	1
1,2	0,0887	86,926	-3,118688544	-3.223666737	-8205 647257	-3,223006/3/	
1,22	0,04524	44,3352	-3,223666737	-3,27192616	-8227 115143	-3,27 192010	
1,24	0,00179	1,7542	-3,27192616	-3,280486282	-8192 086694	-3,200400282	
1,26	-0,04167	-40,8366	-3,280486282	-3,26651901	-8143 740906	-3,20031901	
1,28	-0,08513	-83,4274	-3,26651901	-3,247241574	-8125.073319	-3,247241574	
1,3	-0,12858	-126,0084	-3,247241574	-3,239798045	-8178.601984	-3,261142107	
1,32	-0,17204	-168,5992	-3,239798045	-3,261142107	-8346 107862	-3,327033521	
1,34	-0,12908	-126,4984	-3,261142107	-3,327933531	-8583,66075	-3 4228555554	
1,36	-0,08613	-84,4074	-3,327933531	-3,422655554	-8847,15189	-3 527720216	
1,38	-0,08902	-87,2396	-3,422655554	-3,527720216	-9137.501271	-3 643494353	
1,4	-0,09192	-90,0816	-3,527720216	-3,643494353	-9455,454617	-3 770275317	
1,42	-0,09482	-92,9236	-3,643494353	-3,770275317	-9801,56974	-3 90828553	
1,44	-0,09324	-91,3752	-3,770275317	-3,90828553	-10171.82362	-4 055920848	
1,46	-0,09166	-89,8268	-3,90828553	-4,055920848	-10562,05833	-4 211523341	
1,48	-0,09478	-92,8844	-4,055920848	-4,211523341	-10972,61553	-4.375229236	
1,5	-0,09789	-95,9322	-4,211523341	-4,375229236	-11403.69001	-4 547116209	
1,52	-0,12902	-126,4396	-4,375229236	-4,547116209	-11882,79876	-4 738156407	1
1,54	-0,07652	-74,9896	-4,547116209	-4,738156407	-12355,00932	-4.926446011	
1,56	-0,02401	-23,5298	-4,738156407	-4,926446011	-12765,77104	-5.090233458	
1,58	0,02849	27,9202	-4,926446011	-5,090233458	-13061,29439	-5.208070669	
1,6	0,08099	79,3702	-5,090233458	-5,208070669	-13188,8934	-5.258949597	
1,62	0,1335	130,83	-5,208070669	-5,258949597	-13097,31857	-5.22243498	
1,64	0,186	182,28	-5,258949597	-5.22243498	-12737,10765	-5.078804195	
1,00	0,2385	233,73	-5,22243498	-5,078804195	-12060,89282	-4,809169769	
1,00	0,21993	215,5314	-5,078804195	-4,809169769	-11093,35057	-4,423371221	
1,7	0,20135	197,323	-4,809169769	-4,423371221	-9860,945488	-3,931961062	
1.74	0,18277	179,1146	-4,423371221	-3,931961062	-8391,733552	-3,346126354	
1,74	0,1642	160,916	-3,931961062	-3,346126354	-6715,156093	-2,677606556	
1,70	0,14562	142,7076	-3,346126354	-2,677606556	-4861,855255	-1,93861994	
1.0	0,10143	158,2014	-2,677606556	-1,93861994	-2829,751053	-1,128337132	
1.0	0,17725	1/3,705	-1,93861994	-1,128337132	-617,9535922	-0,246403295	
1.84	0,13213	129,507	-1,128337132	-0,246403295	1713,527115	0,683253133	
1.86	0.04106	00,309	-0,246403295	0,683253133	4104,264488	1,636537609	
1.88	-0 00314	41,1208	0,683253133	1,636537609	6493,828875	2,589354369	
	0,00014	-3,0172	1,030537609	2,589354369	8822,169073	3,517758548	

Tabel L-1 Lanjutan

	+							
	10	yg	yg*980	(yg*980-a+b)/k	(yg*980-a+b)/k	yg*980-a+b	(yg*980-a+b)/	k
	1,9	-0,04824	-47,2752	2,589354369	3,517758548	11030,01833	4,398118076	
	1,92	-0,09334	-91,4732	3,517758548	4,398118076	13059,28279	5,207268563	
	1,54	-0,13843	-135,6614	4,398118076	5,207268563	14853,4295	5,922668014	
	1,90	-0,18353	-179,8594	5,207268563	5,922668014	16357,8322	6,522534716	
	1,90	-0,22863	-224,0574	5,922668014	6,522534716	17520,13174	6,985990936	
	2	-0,27372	-268,2456	6,522534716	6,985990936	18290,57908	7,293199707	
l	2,02	-0,31882	-312,4436	6,985990936	7,293199707	18622,32951	7,425482133	
I	2,04	-0,25024	-245,2352	7,293199707	7,425482133	18583,15149	7.409860256	
l	2,06	-0,18166	-178,0268	7,425482133	7,409860256	18242,84879	7.274167694	
l	2,08	-0,11309	-110,8282	7,409860256	7,274167694	17672,77463	7.046855881	
	2,1	-0,04451	-43,6198	7,274167694	7,046855881	16945,36787	6,756809143	
l	2,12	0,02407	23,5886	7,046855881	6,756809143	16133,65558	6 433146356	
	2,14	0,09265	90,797	6,756809143	6,433146356	15310,76465	6.105026187	
	2,16	0,16123	158,0054	6,433146356	6,105026187	14549,43574	5.801453305	
	2,18	0,22981	225,2138	6,105026187	5,801453305	13921,54293	5,551086838	
	2,2	0,29839	292,4222	5,801453305	5,551086838	13497,62211	5.382052323	
	2,22	0,23197	227,3306	5,551086838	5,382052323	13214,11124	5,269004978	
	2,24	0,16554	162,2292	5,382052323	5,269004978	13006,90668	5,186384072	
	2,26	0,09912	97,1376	5,269004978	5,186384072	12811,81173	5,108591759	1
	2,28	0,0327	32,046	5,186384072	5,108591759	12564,95347	5.010159304	
	2,3	-0,03372	-33,0456	5,108591759	5,010159304	12203,2047	4.86591532	
	2,32	-0,10014	-98,1372	5,010159304	4,86591532	11664,59826	4.651150971	
	2,34	-0,16656	-163,2288	4,86591532	4,651150971	10888,73101	4.34178106	
	2,36	-0,23299	-228,3302	4,651150971	4,34178106	9817,145099	3.914496061	L
	2,38	-0,29941	-293,4218	4,34178106	3,914496061	8393,723343	3.346919765	
	2,4	-0,00421	-4,1258	3,914496061	3,346919765	6919,424764	2 759056804	
	2,42	0,29099	285,1702	3,346919765	2,759056804	5693,651246	2,27029092	
	2,44	0,2238	219,324	2,759056804	2,27029092	4657,127884	1 856986789	
	2,46	0,15662	153,4876	2,27029092	1,856986789	3749,706626	1 495160932	
	2,48	0,08943	87,6414	1,856986789	1,495160932	2910,751405	1 160635276	
	2,5	0,02224	21,7952	1,495160932	1,160635276	2079.553476	0.829202768	
	2,52	-0,04495	-44,051	1,160635276	0,829202768	1195 734824	0,020202700	
	2,54	0,01834	17,9732	0,829202768	0.476788232	327 5172391	0,470700232	
	2,56	0,08163	79,9974	0,476788232	0.130594478	-457 4105601	0,100394478	
	2,58	0,14491	142,0118	0,130594478	-0.182388242	-1092 348653	-0,102300242	
	2,6	0,2082	204,036	-0,182388242	-0.43556395	-1512 002805	-0,43556395	
	2,62	0,18973	185,9354	-0,43556395	-0.602897173	-1733 043606	-0,00209/1/3	
	2,64	0,17125	167,825	-0,602897173	-0.691035153	-1773 364772	-0,091035153	
	2,66	0,13759	134,8382	-0,691035153	-0 707112846	-1666 822277	-0,707112846	
	2,68	0,10393	101,8514	-0,707112846	-0 664630408	-1448 027726	-0,004030408	
	2,7	0,07027	68,8646	-0.664630408	-0 577391687	-1452 152777	-0,577391687	
	2,72	0,03661	35,8778	-0.577391687	-0.459410692	-1152,155777	-0,459410692	
	2,74	0,00295	2,891	-0,459410692	-0.324817247	-470 8885022	-0,32481/247	
	2,76	-0,03071	-30,0958	-0.324817247	-0 187762483		-0,18//62483	
	2,78	-0,00561	-5,4978	-0,187762483	-0.06232477	151 9206700	-0,06232477	
	2,8	0,01948	19,0904	-0.06232477	0.060544672	131,0390/92	0,060544672	
	2,82	0,04458	43,6884	0.060544672	0 189850702	4/0,1208524	0,189850792	
	2,84	0,06468	63,3864	0 189850702	0.33450202	030,0984/74	0,33450303	
			,	9,103030192	0,33450303	1257,205364	0,501299043	

Tabel L-1 Lanjutan

l	t	yg	yg*980	(yg*980-a+b)/k	(va*980-a+b)/k	luct080 aut		
	2,86	0,0847	8 83,0844	0 33450303	0 50120004		(yg*980-a+b)/k	<u> </u>
	2,88	0,1048	7 102,772	6 0.501299043	0,50129904.	3 1/4/,61838	4 0,69684671	2
	2,9	0,05895	5 57,771	0.696846712	0,03004071	2 2326,11667	5 0,92751756	;9
I	2,92	0,01303	12,7694	0.927517569	1 172615446	2943,30430	7 1,17361544	5
I	2,94	-0,03289	-32,2322	2 1 173615445	1,173013445	3549,83955	1,41546577	9
	2,96	-0,07882	2 -77.2436	1 415465779	1,410400//9	4096,76203	1,63354607:	3
I	2,98	-0,03556	-34,8488	1.633546073	1,033546073	4535,8055	1,808610608	8
I	3	0,00771	7,5558	1.808610608	1,000010000	4907,12984	1,956672763	3
	3,02	0,05097	49,9506	1,956672763	2 09382822	5251,101363	2,093828236	5
ļ	3,04	0,01013	9,9274	2,093828236	2,035020250	5608,003991	2,236139867	'
	3,06	-0,03071	-30,0958	2,236139867	2,366671727	5935,36419	2,366671727	′
	3,08	-0,07156	-70,1288	2,366671727	2,468672702	6334 146792	2,468672702	
	3,1	-0,1124	-110,152	2,468672702	2.525682607	6324 026062	2,525682607	
	3,12	-0,15324	-150,1752	2,525682607	2 521647423	6121 920340	2,521647423	·
	3,14	-0,11314	-110,8772	2,521647423	2 441019386	6760 2760	2,441019386	·
	3,16	-0,07304	-71,5792	2,441019386	2 300485602	5200 270255	2,300485602	
	3,18	-0,03294	-32,2812	2,300485602	2 117025735	5309,278235	2,117025735	
	3,2	0,00715	7,007	2,117025735	1 907797463	4704,000/18	1,907797463	
	3,22	-0,0635	-62,23	1,907797463	1 690017571	7230,300015	1,690017571	
	3,24	-0,13415	-131,467	1,690017571	1 437577784	3605,294137	1,437577784	
	3,26	-0,2048	-200,704	1,437577784	1 124764259	1821 700502	1,124764259	
	3,28	-0,12482	-122,3236	1,124764259	0.726425772	1021,799562	0,726425772	
	3,3	-0,04485	-43,953	0,726425772	0.276998193	094,0823843	0,276998193	
	3,32	0,03513	34,4274	0,276998193	-0 188964221	-473,902424	-0,188964221	
	3,34	0,1151	112,798	-0,188964221	-0.637011108	-1597,550974	-0,637011108	
	3,36	0,19508	191,1784	-0.637011108	-1 033031828	-2590,735355	-1,033031828	
	3,38	0,12301	120,5498	-1.033031828	-1 343471009	-3369,286481	-1,343471908	
	3,4	0,05094	49,9212	-1,343471908	-1 594972127	-4000,022648	-1,594972137	
	3,42	-0,02113	-20,7074	-1.594972137	-1 814306702	-4550,31662	-1,814396783	
	3,44	-0,0932	-91,336	-1.814396783	-2 028652979	-5087,650917	-2,028653878	
	3,46	-0,02663	-26,0974	-2.028653878	-2 26451624	-56/9,16920/	-2,26451634	
	3,48	0,03995	39,151	-2,26451634	-2 494269331	-0205,360585	-2,494269331	
	3,5	0,10653	104,3994	-2,494269331	-2 690409147	-0/4/,20304/	-2,690409147	
	3,52	0,17311	169,6478	-2,690409147	-2 82582835	-7000,080789	-2,82582835	
	3,54	0,11283	110,5734	-2,82582835	-2 873993201	7160 201472	-2,873993201	
	3,56	0,05255	51,499	-2,873993201	-2.85868873	-7032.066095	-2,858688/3	
	3,58	-0,00772	-7,5656	-2,85868873	-2.803971492	-6856 505652	-2,803971492	
	3,6	0,01064	10,4272	-2,803971492	-2.734004275	-0000,090002	-2,734004275	
	3,62	0,029	28,42	-2,734004275	-2.642173033	-6325 03770	-2,6421/3033	
	3,64	0,04737	46,4226	-2,642173033	-2.522050481	-5017 275077	-2,522050481	
	3,66	0,06573	64,4154	-2,522050481	-2 367433675	-5449 120001	-2,36/433675	
	3,68	0,02021	19,8058	-2,367433675	-2.172391588	-3448,130001	-2,172391588	
	3,7	-0,0253	-24,794	-2,172391588	-1.95626098	-4350,097131	-1,95626098	
	3,72	-0,07081	-69,3938	-1,95626098	-1.738392937	-3857 212240	-1,/38392937	
	3,74	-0,04107	-40,2486	-1,738392937	-1,538028243	-3372 620000	-1,538028243	
	3,76	-0,01133	-11,1034	-1,538028243	-1,344765226	-2879 616617	-1,344/65226	1
	3,78	0,00288	2,8224	-1,344765226	-1.148220566	-2367 870000	-1,148220566	ĺ
_	3,8	0,01709	16,7482	-1,148220566	-0.944166693	-2301,010929	-0,944166693	
						-1020,0023/1	-0,728452495	l l

Tabel L-1 Lanjutan

1	the second s							
	t	yg	yg*980	(yg*980-a+b)/k	(yg*980-a+b)/k	vg*980-a+b	(va*980-2+b)/b	
	3,82	0,03131	30,6838	-0,944166693	-0,728452495	-1246 49023		
	3,84	-0,02278	-22,3244	-0,728452495	-0,497026484	-683 803117/	-0,49702040	4 6
I	3,86	-0,07686	-75,3228	-0,497026484	-0,272660186	-195,4427544	-0,27200018	6
l	3,88	-0,13095	-128,331	-0,272660186	-0,077930996	162,8091523	0.064918646	0 2
ł	3,9	-0,18504	-181,3392	-0,077930996	0,064918648	336,3856845	0 134130680	י ג
l	3,92	-0,14347	-140,6006	0,064918648	0,134130689	366.0360467	0 145953409	
	3,94	-0,1019	-99,862	0,134130689	0,145953498	293 2081897	0,145355498	
l	3,96	-0,06034	-59,1332	0,145953498	0,116914061	159,7595022	0,063702629	,
	3,98	-0,01877	-18,3946	0,116914061	0,063702628	7,696008106	0.003068712	
	4	0,0228	22,344	0,063702628	0,003068712	-121,1171825	-0.048204250	,
	4,02	-0,00996	-9,7608	0,003068712	-0,048294359	-258 0762629	-0,040294559	'
	4,04	-0,04272	-41,8656	-0,048294359	-0.10290553	-434 3256893	-0,10290555	
	4,06	-0,02147	-21,0406	-0,10290553	-0.173183363	-627 6232466	-0,173103303	
	4,08	-0,00021	-0,2058	-0,173183363	-0.250258981	-815 7437997	-0,250258981	
	4,1	0,02104	20,6192	-0,250258981	-0.325270316	-976 6463041	-0,325270316	
	4,12	-0,01459	-14,2982	-0,325270316	-0,389428706	-1144 351543	-0,309420700	
	4,14	-0,05022	-49,2156	-0,389428706	-0.456299623	-1352 620953	-0,450299023	
	4,16	-0,08585	-84,133	-0,456299623	-0,539345129	-1634 734169	-0,559545129	
	4,18	-0,12148	-119,0504	-0,539345129	-0,651835172	-2023 271164	-0,001000172	
	4,2	-0,15711	-153,9678	-0,651835172	-0,806760715	-2549 900408	-1.016740260	
	4,22	-0,19274	-188,8852	-0,806760715	-1,016749269	-3245.174408	-1 293983364	
	4,24	-0,22837	-223,8026	-1,016749269	-1,293983364	-4138.333946	-1 650122401	
	4,26	-0,18145	-177,821	-1,293983364	-1,650122491	-5176 22325	-2.063971270	
	4,28	-0,13453	-131,8394	-1,650122491	-2,063971279	-6305.060581	-2 514084753	
	4,3	-0,08761	-85,8578	-2,063971279	-2,514084753	-7470,799146	-2 978912254	
	4,32	-0,04069	-39,8762	-2,514084753	-2,978912254	-8619 487498	-3 436941120	
	4,34	0,00623	6,1054	-2,978912254	-3,436941139	-9697.627034	-3,450941139	
	4,36	0,05316	52,0968	-3,436941139	-3,866839335	-10652.51444	-4 247591882	
	4,38	0,10008	98,0784	-3,866839335	-4,247591882	-11432 60611	-4 558648227	
	4,4	0,147	144,06	-4,247591882	-4,558646237	-11987.84312	-4 780041875	
	4,42	0,09754	95,5892	-4,558646237	-4,780041875	-12364.42661	-4.930201068	
	4,44	0,04808	47,1184	-4,780041875	-4.930201068	-12609 45262	5.027002020	
	4,46	-0,00138	-1,3524	-4,930201068	-5.027902929	-12770 59388	-5,027902929	
	4,48	0,05141	50,3818	-5,027902929	-5.092156521	-12795 57476	-5,092150521	
	4,5	0,1042	102,116	-5,092156521	-5.102117419	-12633 35253	-5,102117419	1
	4,52	0,15699	153,8502	-5,102117419	-5,037432798	-12234 44833	-3,037432790	
	4,54	0,20979	205,5942	-5,037432798	-4.878373427	-11551 256	-4,070575427	
	4,56	0,26258	257,3284	-4,878373427	-4,60595679	-10538 36588	-4,00055079	
	4,58	0,16996	166,5608	-4,60595679	-4,202076194	-9295 344301	-3,202070194	
	4,6	0,07734	75,7932	-4,202076194	-3,706432806	-7922 658256	-3,159086006	l
	4,62	-0,01527	-14,9646	-3,706432806	-3,159086906	-6520 993024	-2 600185822	
	4,64	-0,10789	-105,7322	-3,159086906	-2,600185823	-5190 602122	-2 060704704	
	4,66	-0,20051	-196,4998	-2,600185823	-2,069704721	-4030.634801	-1 607179454	
	4,68	-0,06789	-66,5322	-2,069704721	-1,607178451	-2917 749691	-1,007170401	
	4,7	0,06479	63,4942	-1,607178451	-1,163425778	-1729 010673	-1,103423/18	
	4,72	0,01671	16,3758	-1,163425778	-0,689427059	-519,9039031	-0,003427039	
	4,74	-0,03137	-30,7426	-0,689427059	-0,207306886	654,298613	0.260895537	
_	4,76	-0,07945	-77,861	-0,207306886	0,260895537	1738.904533	0.693372144	
							-,	

Tabel L-1 Lanjutan

t	yg	vg*980	(vg*980-a+b)/k	(va*980_a+b)/k	luctono - ut	1
4 78	0 12752	404.0704	109 000 U.D//K	(yg 300-a+D)/K	Jyg-980-a+b	(yg*980-a+b)/k
4,70	-0,12/53	-124,9/94	0,260895537	0,693372144	2680,160548	1.068689298
4,8	-0,17561	-172,0978	0,693372144	1,068689298	3425 603253	1 365927701
4,82	-0,22369	-219,2162	1,068689298	1.365927701	3924 399240	1.564940004
4,84	-0,27177	-266,3346	1,365927701	1 564818004	4127 672243	1,304010004
4,86	-0,15851	-155.3398	1 564818004	1 645974064	4121,012201	1,6458/1254
4,88	-0.04525	-44 345	1 645971054	1,045071254	4146,928554	1,653549512
Å 9	0.06802		1,045071254	1,653549512	4094,193599	1,632521935
4,5	0,00002	66,6596	1,653549512	1,632521935	4081,275301	1.627370883
4,92	0,18128	177,6544	1,632521935	1,627370883	4219.00352	1 68228874
4,94	0,14464	141,7472	1,627370883	1.68228874	4469 60843	1 792245427
4,96	0,108	105.84	1 68228874	1 782218427	4100,00040	1,/0441013/
4,98	0.07137	69 9426	1 702245427	1,702215137	4/94,808/89	1,91188578
5	0.02472	00,0420	1,702215137	1,91188578	5156,079049	2,055938964
	0,03473	34,0354	1,91188578	2,055938964	5514,887008	2,199010328

.

Tabel L-1 Lanjutan

LAMPIRAN 5

.

`

Tabel L-2 Contoh Perhitungan Nilai Simpangan Total permasangangan MR Damper pada tingkat 3 dan 5 untuk mode 1

		••••••																					
Yn	$y_1 + y_2 + y_3 + y_4 + y_5$	0.002367	0.005702	0 008671	0.012368	0.017793	0.025774	0.034174	0.041097	0.045036	0.048376	0.053168		0,070122	0.076648	0.082156	0.086058	0,08853	COUNTRY OF CONTRACT	00010		0 1 2 5 1 0	0 12044
<i>y</i> ,	$q_5 * \phi_5 * \Gamma_5$	0,000373	0,000827	0.001074	0,001261	0,001537	0,002013	0,002304	0.002106	0.001276	0.000391	-1.04E-05		0,0001148	0.001544	0.001733	0.001565	0.00111	0.000656	0 000578	0 001113	0.002312	0,002573
y4	$q_4 * \phi_4 * \Gamma_4$	0,000208	0,000481	0,000682	0,000899	0,001206	0,001655	0,002029	0,002147	0,001887	0,001498	0.001217	0.001237	0.00131	0.001209	0,001079	0,000875	0.000635	0,000475	0.00055	0.00096	0.001744	0,00206
<i>y</i> 3	$q_3 * \phi_3 * \Gamma_3$	0,000633	0,001496	0,002223	0,003109	0,004393	0,006252	0,008056	0,009266	0,009462	0,009268	0,009249	0.009883	0.010393	0,010122	0,009525	0,008493	0,007156	0,005894	0,005219	0.005528	0,007088	0,007539
<i>y</i> 2	$q_2 * \phi_2 * \Gamma_2$	0,000573	0,001412	0,002224	0,00328	0,004822	0,007054	0,009471	0,011601	0,013015	0,014168	0,015487	0,017362	0,019102	0,020079	0,020609	0,020526	0,01987	0,018921	0,018124	0,01788	0,018543	0,018146
<i>y</i> 1	$q_1 * \phi_1 * \Gamma_1$	0,00057919	0,00148554	0,00246734	0,00382006	0,00583578	0,00879541	0,01231297	0,01597735	0,01939494	0,02300059	0,0272252	0,03249283	0,03817999	0,04366435	0,04921049	0,05459826	0,05978278	0,06494604	0,0704428	0.07662336	0,08383128	0,09012206
<i>q</i> 5		0,00236	0,005232	0,0006796	0,0007975	0,009719	0,0#2735	0,0114572	0,013319	0,0008072	0,002473	-6,57E-05	0,002733	0,007264	0,000767	0,0:110964	0,0009899	0,0@7021	0,0004151	0,003654	0,0007039	0,0114625	0,0116273
94		0,002323	0,005364	0,007606	0,010021	0,013446	0,01846	0,022632	0,023944	0,021049	0,016707	0,01357	0,013791	0,014604	0,013484	0,012029	0,009763	0,007082	0,005298	0,00613	0,010703	0,019447	0,022977
<i>q</i> ,		0,0023	0,005434	0,008078	0,011294	0,015959	0,022714	0,029269	0,033664	0,034377	0,03367	0,033603	0,035904	0,037758	0,036772	0,034604	0,030856	0,025998	0,021412	0,01896	0,020085	0,025751	0,027389
<i>q</i> 2		0,002375	0,005853	0,009218	0,013595	0,019985	0,029235	0,039253	0,048078	0,053941	0,05872	0,064187	0,071955	0,079169	0,083215	0,085412	0,085068	0,082348	0,078419	0,075114	0,074105	0,076849	0,075206
9,1		0,002462	0,006314	0,010487	0,016237	0,024805	0,037401	0,052336	0,067911	0,082437	0,097763	0,115719	0,138109	0,162282	0,185593	0,209166	0,232067	0,254103	0,276049	0,299413	0,325683	0,35632	0,383059
y ₈ *980		6,174	3,5672	0,9702	4,1944	7,4284	10,6526	6,6336	2,7146	-1,2544	3,6364	8,4572	13,328	7,1246	0,9212	4,116	2,1658	2,058	4,3512	8,4966	12,542	16,7874	-3,3614
-		 	2	3	8	8	••••••	2	4	16	<u>80</u>	Ņ	52	54	26	28	n,	32	7	g	38	4	\$

L5-a

y_{ht}	$y_1 + y_2 + y_3 + y_4 + y_5$	0,115342	0,105429	0,097637	0,093053	0,095938	0,109317	0,13496	0,163887	0,188023	0,206336	0,218989	0,227067	0,227074	0,216357	0,192939	0,160062	0,112142	0,057615	0,00369	-0,047974	-0,096747	-0,142664	-0,18602	-0,232671	-0,287297
<i>y</i> ,	$q_5 * \phi_5 * \Gamma_5$	0,000689	-0,001803	-0,003337	-0,003514	-0,001739	0,001997	0,00717	0,011383	0,012714	0,011036	0,007052	0,002031	-0,003386	-0,008504	-0,012774	-0,015182	-0,016634	-0,016115	-0,013239	-0,008911	-0,004352	-0,000737	0,00112	6,87E-05	-0,004145
y_4	$q_4 * \phi_4 * \Gamma_4$	0,001238	1,75E-07	-0,000953	-0,001475	-0,001168	0,000195	0,002658	0,00524	0,00706	0,007925	0,007809	0,006834	0,004792	0,001661	-0,002418	-0,006762	-0,01147	-0,015402	-0,017669	-0,018083	-0,016754	-0,014041	-0,010465	-0,007112	-0,004901
<i>y</i> ,	$q_3 * \phi_3 * \Gamma_3$	0,004931	0,001303	-0,00151	-0,003288	-0,002906	0,000441	0,007217	0,014963	0,021484	0,026408	0,029538	0,030843	0,029089	0,023447	0,013504	0,000499	-0,016508	-0,034453	-0,050622	-0,06386	-0,073397	-0,078856	-0,080229	-0,079327	-0,07789
<i>y</i> 2	$q_2 * \phi_2 * \Gamma_2$	0,014915	0,010469	0,006347	0,002781	0,000888	0,001633	0,005812	0,011682	0,017571	0,023224	0,028417	0,032958	0,035474	0,034769	0,029864	0,02115	0,007101	-0,010267	-0,028969	-0,048067	-0,066684	-0,084025	-0,099405	-0,113623	-0,127463
<i>y</i> 1	$q_1 * \phi_1 * \Gamma_1$	0,09356859	0,09546038	0,09708909	0,09854855	0,10086439	0,10505106	0,11210326	0,12061848	0,12919424	0,13774199	0,14617299	0,15440076	0,1611051	0,16498422	0,16476331	0,16035656	0,14965173	0,13385264	0,11418843	0,09094725	0,0644392	0,03499409	0,00295917	-0,0326778	-0,0728986
<i>q</i> ₅		0,004356	-0,011406	-0,021106	-0,022224	-0,011002	0,012628	0,04535	0,072001	0,080419	0,069805	0,044605	0,012843	-0,021416	-0,053789	-0,080797	-0,096025	-0,105208	-0,101929	-0,083737	-0,056361	-0,027524	-0,004661	0,007081	0,000435	-0,026216
<i>q</i> ⁴	r 1	0,013804	1,95E-06	-0,010624	-0,016451	-0,01303	0,002177	0,029642	0,058435	0,078732	0,088385	0,087088	0,076213	0,053446	0,018526	-0,026961	-0,075408	-0,127913	-0,17176	-0,197044	-0,201658	-0,18684	-0,156581	-0,116711	-0,079311	-0,054655
<i>q</i> ,	<u>,</u>	0,017916	0,004734	-0,005484	-0,011945	-0,010558	0,001603	0,02622	0,054361	0,078051	0,09594	0,107311	0,112054	0,10565	0,085182	0,04906	0,001813	-0,059973	-0,125169	-0,183913	-0,232006	-0,266653	-0,286487	-0,291474	-0,288198	-0,282976
q_2		0,061816	0,043387	0,026303	0,011527	0,003678	0,006768	0,024088	0,048416	0,07282	0,096252	0,117774	0,136594	0,147018	0,144099	0,123769	0,087656	0,029431	-0,042552	-0,120059	-0,199213	-0,27637	-0,348238	-0,411977	-0,470904	-0,528264
41		0,397708	0,405749	0,412672	0,418875	0,428718	0,446513	0,476488	0,512682	0,549133	0,585464	0,6213	0,656271	0,684768	0,701256	0,700317	0,681586	0,636086	0,568933	0,485351	0,386566	0,273895	0,14874	0,012578	-0,138895	-0,309851
y, *980	0	-23,52	-9,7216	4,0768	5,1744	16,1994	27,2342	38,2592	24,0002	9,751	9,4178	9,0748	8,7416	-4,7628	-18,2672	-31,7716	-32,977	-56,0854	-44,4332	-32,7908	-31,3698	-29,9488	-28,5278	-27,1068	-40,3368	-53,5668
		0,44	0,46	0,48	0,5	0,52	0.54	0,56	0,58	0'0	0,62	0,64	0,66	0,68	0,7	0,72	0.74	0,76	0,78	0,8	0,82	0,84	0,86	0,88	6'0	0,92

L5-b

y _{tot}	$y_1 + y_2 + y_3 + y_4 + y_5$	-0,353137	-0,432048	-0,514791	-0,593192	-0,661008	-0,719454	-0,77106	-0,811633	-0,837955	-0,847503	-0,838201	-0,808276	-0,756236	-0,680941	-0,605101	-0,548001	-0,524445	-0,544464	-0.613711	-0,734383	-0.873893	-1.003939	-1.120053	-1 222274	-1,3137
<i>y</i> 5	$q_5 * \phi_5 * \Gamma_5$	-0,010893	-0,018915	-0,025132	-0,027231	-0,024225	-0,017416	-0,009025	-0,00036	0,007311	0,013104	0,016725	0,018496	0,019214	0,019893	0,017777	0,011117	-0,000445	-0,015902	-0,033275	-0,050241	-0,059673	-0.05713	-0.044537	-0,026385	-0,00828
y_4	$q_4 * \phi_4 * \Gamma_4$	-0,004474	-0,006128	-0,008932	-0,011895	-0,014117	-0,015372	-0,015605	-0,014279	-0,011156	-0,006295	-6,45E-06	0,007222	0,01482	0,02223	0,026931	0,027104	0,021827	0,0111	-0,00426	-0,022843	-0,040066	-0,052095	-0,057847	-0,057304	-0,051393
<i>y</i> ₃	$q_3 * \phi_3 * \Gamma_3$	-0,077459	-0,079285	-0,081591	-0,082806	-0,081661	-0,07862	-0,074232	-0,06713	-0,056345	-0,041329	-0,021934	0,001625	0,02884	0,058992	0,084971	0,100969	0,102752	0,087766	0,055114	0,005387	-0,050893	-0,104147	-0,15095	-0,188851	-0,216425
y_2	$q_2 * \phi_2 * \Gamma_2$	-0,141663	-0,156889	-0,171292	-0,183192	-0,191136	-0,195172	-0,195494	-0,190662	-0,179536	-0,161301	-0,135472	-0,101885	-0,06068	-0,012271	0,037019	0,081321	0,115398	0,134798	0,135959	0,116275	0,081985	0,039399	-0,009516	-0,062702	-0,118102
y,	$q_1 * \phi_1 * \Gamma_1$	-0,1186487	-0,1708307	-0,2278441	-0,2880676	-0,3498685	-0,4128736	-0,4767049	-0,5392025	-0,5982287	-0,6516824	-0,6975129	-0,7337328	-0,7584309	-0,7697849	-0,7717989	-0,7685128	-0,7639774	-0,7622262	-0,7672478	-0,7829618	-0,805247	-0,8299655	-0,8572036	-0,8870314	-0,919501
q,5		-0,068901	-0,119638	-0,158959	-0,172237	-0,153226	-0,110158	-0,057081	-0,002276	0,046244	0,082886	0,105786	0,116985	0,121527	0,125821	0,11244	0,070317	-0,002814	-0,100581	-0,210467	-0,317773	-0,377431	-0,361346	-0,281697	-0,166888	-0,052369
q_4		-0,049891	-0,068341	-0,099616	-0,132651	-0,157434	-0,171432	-0,174025	-0,159241	-0,124418	-0,070204	-7,19E-05	0,080541	0,165276	0,247917	0,300333	0,302266	0,243414	0,123787	-0,047513	-0,254747	-0,446816	-0,580973	-0,645118	-0,639062	-0,573137
<i>q</i> ³		-0,281409	-0,288045	-0,296423	-0,300838	-0,296678	-0,28563	-0,269687	-0,243884	-0,204704	-0,150148	-0,079688	0,005902	0,104778	0,21432	0,308702	0,366825	0,373301	0,318858	0,200231	0,019573	-0,184897	-0,378369	-0,548406	-0,6861	-0,786278
<i>q</i> ₂		-0,587114	-0,650219	-0,70991	-0,759232	-0,792153	-0,80888	-0,810217	-0,790188	-0,744077	-0,668505	-0,561459	-0,422258	-0,251484	-0,050858	0,153425	0,337033	0,478264	0,558664	0,563474	0,481896	0,339784	0,163286	-0,039438	-0,259867	-0,48947
91		-0,504309	-0,726106	-0,968438	-1,224415	-1,487096	-1,754895	-2,026207	-2,291849	-2,542736	-2,769938	-2,964738	-3,118689	-3,223667	-3,271926	-3,280486	-3,266519	-3,247242	-3,239798	-3,261142	-3,327934	-3,422656	-3.52772	-3,643494	-3,770275	-3,908286
y ₈ * 980		-66,7968	-80,0268	-67,0908	-54,1646	-41,2384	-41,7382	-42,2478	-23,7944	-5,341	13,1124	31,5658	50,0192	68,4726	86,926	44,3352	1,7542	-40,8366	-83,4274	-126,0084	-168,5992	-126,4984	-84,4074	-87,2396	-90,0816	-92,9236
~		0,94	0,96	0,98	-	1,02	1,04	1,06	1,08	. ,	1,12	1,14	1,16	1,18	1 7	1,22	1,24	1,26	1,28	+ ,3	1,32	1,34	1,36	1,38	1,4	1,42

٢

Т

L5-c

y _{tet}	$y_1 + y_2 + y_3 + y_4 + y_5$	-1,396985	-1.4746	-1.549514	-1.622741	-1,704063	-1,769065	-1,796348	-1,769747	-1,679363	-1,521303	-1,296367	-1,008071	-0,687319	-0,359574	-0.042793	0,252839	0,52357	0,782692	1.042879	1,290589	1.511499	1.691713	1 819322	1 885824	1,886984
<i>y</i> ,	$q_5 * \phi_5 * \Gamma_5$	0,00495	0,010231	0,006645	-0,004229	-0,020629	-0,034491	-0,039159	-0,031068	-0,010444	0,019099	0,05184	0,081692	0,099689	0,100885	0,085345	0,057682	0,025401	-0,001368	-0,014891	-0,015335	-0,00641	0,005952	0.015412	0.01698	0,008261
y4	$q_4 * \phi_4 * \Gamma_4$	-0,041583	-0,029754	-0,018018	-0,00822	-0,002625	0,000167	0,001808	0,003925	0,007881	0,014601	0,024487	0,03742	0,050489	0,06111	0,067372	0,068244	0,063623	0,055376	0,045691	0,034695	0,022699	0,010124	-0,002572	-0,014967	-0,026735
<i>y</i> 3	$q_3 * \phi_3 * \Gamma_3$	-0,232794	-0,238071	-0,233684	-0,221613	-0,20698	-0,185995	-0,155882	-0,114957	-0,062602	0,000826	0,074164	0,155636	0,23594	0,307144	0,363107	0,399719	0,414933	0,412098	0,395505	0,3638	0,316986	0,256239	0,183654	0,101954	0,014197
<i>y</i> 2	$q_2 * \phi_2 * \Gamma_2$	-0,173323	-0,226161	-0,275099	-0,31888	-0,359085	-0,389703	-0,405538	-0,402347	-0,376926	-0,32715	-0,251968	-0,151367	-0,032752	0,096358	0,228625	0,357153	0,475712	0,582049	0,674545	0,74668	0,793197	0,810202	0,795207	0,747113	0,666148
y,	$q_1 \ast \phi_1 \ast \Gamma_1$	-0,9542351	-0,9908436	-1,0293587	-1,0697984	-1,1147444	-1,1590432	-1,1975774	-1,225301	-1,2372712	-1,2286804	-1,1948885	-1,1314517	-1,040685	-0,9250711	-0,787242	-0,6299596	-0,4560984	-0,2654635	-0,0579712	0,16074873	0,38502763	0,6091965	0,82762182	1,0347437	1,22511225
q,5		0,031311	0,064709	0,042027	-0,026749	-0,130476	-0,218155	-0,247678	-0,196506	-0,066057	0,120804	0,327885	0,516703 -	0,630536	0,6381	0,539804	0,364837	0,160658	-0,008652	-0,094185	-0,096992	-0,040545	0,037647	0,097478	0,107401	0,052249
<i>q</i> ⁴		-0,46374	-0,331821	-0,200934	-0,091673	-0,029275	0,001862	0,020163	0,043775	0,08789	0,162831	0,27308	0,417306	0,563055	0,681504	0,751343	0,761069	0,709534	0,617561	0,509548	0,386927	0,253142	0,112901	-0,028685	-0,166916	-0,29815
q,	-	-0,84575	-0,86492	-0,84898	-0,805128	-0,751963	-0,675724	-0,566325	-0,417641	-0,227436	0,003002	0,269439	0,56543	0,85718	1,115863	1,319179	1,452192	1,507465	1,497167	1,436885	1,321697	1,15162	0,930925	0,66722	0,370403	0,051579
q_2		-0,718329	-0,937315	-1,140136	-1,321583	-1,488212	-1,615105	-1,680731	-1,667508	-1,562153	-1,355856	-1,04427	-0,627333	-0,13574	0,399351	0,947526	1,480204	1,971565	2,412275	2,795619	3,094579	3,287366	3,357844	3,295696	3,096372	2,76082
q1		4,055921	4,211523	4,375229	-4,547116	-4,738156	4,926446	-5,090233	-5,208071	-5,25895	-5,222435	-5,078804	-4,80917	-4,423371	-3,931961	-3,346126	-2,677607	-1,93862	-1,128337	-0,246403	0,683253	1,636538	2,589354	3,517759	4,398118	5,207269
y _s * 980		-91,3752	-89,8268	-92,8844	-95,9322	-126,4396	-74,9896	-23,5298	27,9202	79,3702	130,83	182,28	233,73	215,5314	197,323	179,1146	160,916	142,7076	158,2014	173,705	129,507	85,309	41,1208	-3,0772	-47,2752	-91,4732
_		1,4	1,46	1,48	1,5	1,52	1.54	1.56	1,58	1.6	1.62	1.64	1.66	1.68	1,7	1.72	1,74	1,76	1,78	1,8	1.82	1 .8	1,86	1,88	6,1	1,92

L5-d

		+ y,																									
	y tot	$y_1 + y_2 + y_3 + y_4$	1 807061	1,044001	1 6140393	118410,1	1,202/01	0.727721	0.485961	0,304435	0,196927	0.168671	0.219396	0.346414	0.547045	0.819951	1.114591	1.389761	1,614715	1,768468	1 837901	1 815381	1 696573	1 47RBRR	1,71,0000	0.877447	0,742718
	<i>y</i> ₅	$q_5 * \phi_5 * \Gamma_5$	-0.010132	-0.035005	-0,051686	-0.085423	-0.102689	-0,105298	-0,089778	-0,057901	-0,015731	0,028404	0,066379	0,09247	0,104691	0,105009	0,09046	0,062389	0,0257	-0,012791	-0,046382	-0.070301	-0.082831	-0.085506	-0.082406	-0.057405	-0,001766
	y_4	$\left q_4 \ast \phi_4 \ast \Gamma_4\right $	-0.037681	-0.047758	-0.057053	-0.06576	-0.074139	-0,078708	-0,076971	-0,067671	-0,050831	-0,0276	5,49E-05	0,029741	0,059044	0,085895	0,104377	0,110526	0,102694	0,081522	0,049566	0,010692	-0,03066	-0,070208	-0.10445	-0,119139	-0,104647
	\mathcal{Y}_3	$\left q_3 \ast \phi_3 \ast \Gamma_3\right $	-0.07651	-0.167259	-0.255539	-0.339373	-0.417403	-0,477484	-0,510532	-0,510809	-0,475907	-0,406475	-0,305753	-0,178962	-0,032624	0,126115	0,276566	0,401527	0,488134	0,528269	0,518532	0,459857	0,356847	0,216908	0,049294	-0,099529	-0,190941
;	y_2	$\left q_2 \ast \phi_2 \ast \Gamma_2\right $	0,55376	0.412462	0.245663	0.057468	-0,147527	-0,354104	-0,548149	-0,717095	-0,850276	-0,939181	-0,977613	-0,961741	-0,890067	-0,763302	-0,59645	-0,404879	-0,20371	-0,00727	0,171383	0,320858	0,431728	0,496731	0,510886	0,504398	0,505941
:	J.	$\left q_1 \ast \phi_1 \ast \Gamma_1\right $	1,39342403	1,53455446	1,64359164	1,71586854	1,74699058	1,74331523	1,71139089	1,65791132	1,58967212	1,51352409	1,43632737	1,36490589	1,30600226	1,26623357	1,23963696	1,22019877	1,2018966	1,17873843	1,14480219	1,09427466	1,02148931	0,92096212	0,78742864	0,64912233	0,53413055
,	45		-0,064085	-0,221408	-0,390163	-0,540301	-0,649509	-0,66601	-0,567847	-0,366223	-0,09 94 99	0,179653	0,41985	0,584872	0,66217	0,664184	0,572163	0,394609	0,162552	-0,080902	-0,293368	-0,444656	-0,523904	-0,540823	-0,52122	-0,363088	-0,011168
,	94		-0,420222	-0,532598	-0,636257	-0,733363	-0,826802	-0,877759	-0,858386	-0,754671	-0,566877	-0,307804	0,000612	0.33167	0,658459	0,957913	1,164025	1,232597	1,14526	0,909141	0,552764	0,119239	-0.341921	-0,782968	-1,16484	-1,328654	-1,167038
2	ч,		-0,277963	-0,607659	-0,928382	-1,232954	-1,516439	-1,734714	-1,854779	-1,855786	-1,728985	-1,476738	-1,110812	-0,650173	-0,118525	0,458179	1,004775	1,45876	1,773408	1,919219	1,883843	1,670676	1,296437	0,788035	0,179088	-0,361593	-0,693695
v	42		2,295032	1,70943	1,018139	0,238175	-0,611417	-1,467568	-2,27178	-2,971968	-3,523927	-3,89239	-4,051669	-3,98589	-3,688842	-3,163467	-2,471958	-1,678001	-0,844266	-0,030131	0,71029	1,329782	1,789274	2,058679	2,117344	2,090454	2,09685
v	41		5,922668	6,522535	6,985991	7,2932	7,425482	7,40986	7,274168	7,046856	6,756809	6,433146	6,105026	5,801453	5,551087	5,382052	5,269005	5,186384	5,108592	5,010159	4,865915	4,651151	4,341781	3,914496	3,34692	2,759057	2,270291
v * 980	y ₈ / UV		-135,6614	-179,8594	-224,0574	-268,2456	-312,4436	-245,2352	-178,0268	-110,8282	-43,6198	23,5886	20,797	158,0054	225,2138	292,4222	227,3306	162,2292	97,1376	32,046	-33,0456	-98,1372	-163,2288	-228,3302	-293,4218	-4,1258	285,1702
~			1,94	1,96	1,98	7	2,02	2,04	2,06	2,08	2,1	2,12	2,14	2,16	2,18	2,2	2,22	2,24	2,26	2,28	2,3	2,32	2,34	2,36	2,38	2,4	2,42

r

T

L5-e

Г			-				_																						
	y tot	$y_1 + y_2 + y_3 + y_4 + y_5$		SORON / N	0,715455	0,717602	0.674027	0.560039	0.414396	0.278712	0.190259	0 176475	0 221627	0.303273	0 391172	0.458868	0.487888	0.469728	0.405653	0 3036	0,106872	0 114065	0.075010		0,001201	0,140033	2//162/0	0,360675	0,445726
	y's	$\left q_{5}*\phi_{5}*\Gamma_{5}\right $	0.067670	7/0700'A	0,113612	0,13441	0,118101	0,068436	0,00564	-0,048284	-0,0757	-0.067752	-0.030833	0,021343	0,07123	0.103461	0.108838	0.086286	0.042428	-0.010904	-0.056868	-0.082124	-0.080148	-0.052706	0.008334	0,00004	0.04020	700/0010	1 เรราราว่า
	<i>∀</i> , 4	$q_4 * \phi_4 * \Gamma_4$	359930 0		-0,021817	0,025824	0,064669	0,087736	0,095545	0,090839	0,077901	0,061739	0,04542	0,028393	0,01447	0,003476	-0,004406	-0.009481	-0.012437	-0.014196	-0.013809	-0.21076	-0.04991	0.002976	0 01 2352	102233	0,00060	2000200	1 620200'N
	y,	$q_3 * \phi_3 * \Gamma_3$	107670 U		-0'23420/	-0,209178	-0,168822	-0,125436	-0,076443	-0,020052	0,044705	0,118016	0,191164	0,256642	0,307044	0,33715	0,344033	0,326969	0,287189	0,227518	0,157841	0.087456	0,024441	-0.025309	-0.05774	-0.070698	-0.070469	-0.063497	1010000
	<i>y</i> 2	$q_2 * \phi_2 * \Gamma_2$	0.508733		attene'n	0,493483	0,464993	0,41713	0,358928	0,299119	0.245828	0.206315	0,179333	0,163257	0,154796	0,150524	0,147509	0,142424	0,132648	0,115845	0.095464	0.074827	0.057011	0,044299	0.038607	0.04144	0.047864	0.053187	
	<i>y</i> 1	$q_1 * \phi_1 * \Gamma_1$	0.43689263	0 36176600	6800/1000	0,27306226	0,19508624	0,1121738	0,03072492	-0,0429104	-0,102475	-0,1418434	-0,1625796	-0,1663622	-0,1563674	-0,1358427	-0,1080854	-0,0764196	-0,0441748	-0,0146631	0,01424432	0,04466613	0,07869841	0,11794045	0,16394688	0.21821673	0,2761161	0,33301614	
	4s		0.396402	0 718608	00001.0	0,850144	0,746988	0,432858	0,035673	-0,305397	-0,478806	-0,42853	-0,19502	0,134995	0,450531	0,654391	0.688398	0,545758	0,268356	-0,068967	-0,35969	-0,519431	-0,506938	-0,333364	-0,05271	0,256671	0,49083	0,575517	
	q_4		-0.767661	102210	10004310-	0,287996	0,721198	0,978438	1,065532	1,013043	0,868762	0,688519	0,496733	0,31664	0,161366	0,038762	-0,049138	-0,105732	-0,138695	-0,158319	-0,154005	-0,119997	-0,05566	0,033187	0,137754	0,247941	0,329676	0,357196	
;	Ч,		-0,844656	-0.852180	0,20010	-0,759951	-0,613335	-0,455713	-0,277718	-0,072848	0,162416	0,428757	0,694507	0,93239	1,1155	1,224877	1,249883	1,187888	1,043367	0,826582	0,573441	0,31773	0,088797	-0,091947	-0,20977	-0,256847	-0,256016	-0,230687	
;	42		2,108418	2 099	2015240	2,045216	1,927139	1,728775	1,48756	1,239685	1,018822	0.855064	0.743239	9,676612	2.641546	0.624256	0.611344	3,590269	0.549754	0.480113	0.395646	0,310117	0.236281	0.183596	0,160004	0.171746	0,198371	0,22043	
;	5		1,856987	1 495161	1 160675	crono1,1	0,829203	0,476788	0,130594	-0,182388	-0,435564	-0,602897	-0,691035	-0,707113	-0,66463	-0.577392	-0,459411	-0,324817	-0,187762	-0,062325	0,060545	0,189851	0,334503	0,501299	0,696847	0,927518	1,173615	1,415466	
080 * 1	y _s 700	_	219,324	153.4876	07 C111	01,0414	21,7952	-44,051	17,9732	79,9974	142,0118	204,036	185,9354	167,825	134,8382	101,8514	68,8646	35,8778	2,891	-30,0958	-5,4978	19,0904	43,6884	63,3864	83,0844	102,7726	57,771	12,7694	
~		·	2,44	2.46	07 0	4'40 	2'2	2,52	2,54	2,56	2,58	2,6	2,62	2,64	2,66	2,68	2,7	2,72	2,74	2,76	2,78	2,8	2,82	2,84	2,86	2,88	2,9	2,92	

Tabel L-2 Lanjutan

L5-f

												_				_										_		
	<i>Y</i> 104	$y_1 + y_2 + y_3 + y_4 + y_5$	0 ARE287	0.470507	0.436606	0,41247	0.423757	0.460662	0.503162	0.529625	0.518896	0 453551	0.352691	778782.0	0 128670	0.045562		400000-0-0-0-0-0-0-0-0-0-0-0-0-0-0-0-0-				1000000	0/40/0/0-	-0,675921	-0,587998	-0,465684	-0,35669	-0.298383
۷.	75 	$ q_5 * \phi_5 * \Gamma_5 $	0.076481	0.037777	-0.009879	-0.050162	-0,0702	-0,068756	-0,050547	-0,024436	-0,000649	0.012128	0,01377	0.007193	-0.002709	-0.010572	-0.01862	-0.02833	-0.042422	-0.050653	-0.047025	-0.028841	0.00206	0,002330	U,U41/62	0,0/3556	17000n'n	0,0/191
۷.		94 * 04 * 14	0.028327	0.018225	0.005424	-0.006409	-0,01419	-0,018589	-0,0207	-0,021831	-0,023279	-0,026139	-0,028492	-0,028719	-0,025714	-0.018986	-0.012319	600000-0-	-0.011568	-0.016192	-0.019329	-0.01804	-0.010403	CO+O+O'O-	0,00433	0,02776	0,000,0	0,039494
γ,	بر بر بر بر بر بر	$q_3 \cdot \phi_3 \cdot l_3$	-0,055864	-0.052868	-0,049757	-0.04244	-0,027716	-0,011848	-0,000327	0,002444	-0,006649	-0,029375	-0,058069	-0,085655	-0,106117	-0,114819	-0.119801	-0,128288	-0.146238	-0,162923	-0.169187	-0.157939	-0 124423	D DESDE1	0.001106	0,4100,0	011000	0,114303
٧,	⊥* * * ↓	<i>4</i> 2 . <i>Ф</i> 2 . 1 2	0,053114	0,043882	0,030472	0,017643	0,009768	0,003048	-0,006067	-0,020769	-0,043795	-0,07736	-0,115752	-0,153514	-0,185627	-0,20767	-0,226012	-0,246672	-0,275127	-0,302437	-0,320389	-0.321746	-0.300449	-0.25175	-0 186176	-0.113887	-0.044800	contto'o
<u>بر</u>	⊥+ ** *	41 %1 1	0,38432381	0.42551118	0,46034572	0.49261424	0,52609584	0,55680603	0,58080376	0,59421646	0,59326711	0,57429778	0,54123444	0,4980719	0,44884684	0,39760984	0,33821842	0,26462289	0,17090594	0,06516927	-0,044575	-0,1498694	-0.243041	-0.3160782	-0 3752485	-0.4268725	-0 4772807	
4,			0,483745	0,238941	-0,062487	-0,317275	-0,444016	-0,43488	-0,319709	-0,154558	-0,004105	0,076709	0,087094	0,045493	-0,017136	-0,066866	-0,117774	-0,182366	-0,268317	-0,320379	-0,297434	-0,182419	0,015151	0.264145	0.46524	0.540962	0.454829	
ď,	7		0,315909	0,203244	0,060491	-0,071473	-0,158253	-0,207309	-0,230852	-0,24346	-0,259605	-0,291509	-0,317743	-0,320275	-0,286765	-0,211731	-0,137382	-0,100799	-0,129003	-0,18058	-0,215554	-0,201186	-0,116013	0,048288	0.231164	0,376492	0,440442	
<i>q</i> .	m 1		-0,202956	-0,192071	-0,180768	-0,154185	-0,100691	-0,043042	-0,00119	0,00888	-0,024157	-0,106721	-0,210966	-0,311187	-0,385526	-0,41714	-0,435241	-0,466074	-0,531289	-0,591906	-0,614663	-0,573799	-0,452033	-0,24073	0,005108	0,235359	0,408	
<i>q</i> ₂	1		0,220128	0,181867	0,126291	0,073121	0,040482	0,012633	-0,025144	-0,086075	-0,181504	-0,320614	-0,47973	-0,636232	-0,769324	-0,86068	-0,936695	-1,022322	-1,140252	-1,253436	-1,327836	-1,333461	-1,245197	-1,043368	-0,77139	-0,472001	-0,185707	
q_1			1,633546	1,808611	1,956673	2,093828	2,23614	2,366672	2,468673	2,525683	2,521647	2,441019	2,300486	2,117026	1,907797	1,690018	1,437578	1,124764	0,726426	0,276998	-0,188964	-0,637011	-1,033032	-1,343472	-1,594972	-1,814397	-2,028654	
y ₈ * 980	:		-32,2322	-77,2436	-34,8488	7,5558	49,9506	9,9274	-30,0958	-70,1288	-110,152	-150,1752	-110,8772	-71,5792	-32,2812	7,007	-62,23	-131,467	-200,704	-122,3236	-43,953	34,4274	112,798	191,1784	120,5498	49,9212	-20,7074	
~			2,94	2,96	2,98	m	3,02	3,04	3,06	3,08		3,12	3,14	3.16	3,18	3,2	3,22	3,24	3,26	3,28	3,3 2,3	3,32	3,34	3,36	3,38	3,4	3,42	

Г

L5-g

					_																						
y tot	$y_1 + y_2 + y_3 + y_4 + y_5$	0 345307	200010.0-	-0,30/83	0 420802	-0,420032	-0.265236	-0.172549	-0.115065	-0.089376	-0.087228	-0.096313	110010	1112010-		0 1 80377	11000100-	200122.0-	-0,259382	9719120	0.2021/23		1/1261,0-	-0,188652	-0,230521	-0,326799	-0.44433
<i>y</i> ,	$\left q_{5} * \phi_{5} * \Gamma_{5} \right $	0.034411	-0.010702	-0.010103	-0.060213	-0.046039	-0,01391	0,022265	0,048714	0,060189	0,055983	0,039721	0.017984	-0.00552	-0.026936	-0.043314	-0.048884	-0.041327	-0.02010-	0.000034	0.024366	0.027200	0,000,000	Z01050'0	0,015391	-0,017719	-0,051566
<i>y</i> 4	$\left q_4 \ast \phi_4 \ast \Gamma_4\right $	0.03556	0 075897	0.014833	0.00639	0.003719	0,00454	0,006321	0,006691	0,006367	0,006089	0,0065	0,008063	0,0068902	0,007474	0.002758	-0.003167	-0.008288	-0 011465	-0 011985	-0.009616	-D ODERA	0.005	26000'n-	-0,006549	cn/cln'n-	-0,024404
<i>y</i> 3	$\left q_3 \ast \phi_3 \ast \Gamma_3\right $	0.135217	0.14182	0.140532	0.139226	0,144698	0,149534	0,147389	0,133333	0,111937	0,087716	0,06478	0,046578	0,029296	0,009575	-0,015294	-0.039685	-0.058785	-0.070412	-0.073263	-0,066895	-0.058503	-0.05445	0,050,0	-0,03623	700010'n-	-0,102938
<i>y</i> 2	$\left q_2 * \phi_2 * \Gamma_2\right $	0,012202	0,061981	0,109269	0,158537	0,213842	0,267163	0,311165	0,339425	0,353754	0,356346	0,349671	0,336359	0,313272	0,277885	0,228324	0,170237	0,10916	0,048909	-0,007026	-0,05558	-0.100414	-0.145049	0.102746	-0.2464	F0F3,0-	-0,299/62
\mathbf{y}_1	$\left q_1 * \phi_1 * \Gamma_1 \right $	-0,532772	-0,5868259	-0,6329716	-0,6648316	-0,6761634	-0,6725627	-0,6596894	-0,6432282	-0,6216231	-0,5933619	-0,5569853	-0,5110978	-0,4602488	-0,4089911	-0,3618514	-0,3163824	-0,2701415	-0,2221338	-0,1713828	-0,1169352	-0,0641487	-0.0183348	0.01527339	0.03155688	0.0000000	0,03433843
q,5		0,217647	-0,067695	-0,29433	-0,380847	-0,291194	-0,087982	0,140827	0,308116	0,380694	0,354093	0,251233	0,113752	-0,034916	-0,170367	-0,273961	-0,309191	-0,261395	-0,145624	0,005907	0,154113	0,238694	0,222018	0.097346	-0.112072	-0 376154	+CI 070'0-
94		0,396569	0,2888.06	0,165418	0,071258	0,041472	0,050627	0,070497	0,074616	0,071011	0,067909	0,072487	0,089916	0,099277	0,083353	0,030757	-0,03532	-0,092428	-0,127858	-0,133654	-0,107234	-0,076323	-0,066017	-0.095344	-0.175145	A 275154	
<i>q</i> ,	_	0,491249	0,515238	0,510557	0,505814	0,525693	0,543262	0,535469	0,484403	0,406672	0,318674	0,235349	0,169219	0,106433	0,034786	-0,055562	-0,144178	-0,213569	-0,25581	-0,266168	-0,243031	-0,212542	-0,197819	-0.217583	-0,285309	-0.373976	1 ~ · · ~ · ^ · ^ ·
<i>q</i> ²		0,050571	0,256877	0,452859	0,657048	0,886258	1,107244	1,28961	1,406732	1,466115	1,476858	1,449197	1,394022	1,298342	1,151682	0,946277	0,705538	0,45241	0,202701	-0,029118	-0,230347	-0,416161	-0,60115	-0,798826	-1,021194	-1.242348	· · · · · ·
q_1		-2,264516	-2,494269	-2,690409	-2,825828	-2,873993	-2,858689	-2,803971	-2,734004	-2,642173	-2,52205	-2,367434	-2,172392	-1,956261	-1,738393	-1,538028	-1,344765	-1,148221	-0,944167	-0,728452	-0,497026	-0,27266	-0,077931	0,064919	0,134131	0.145953	T
y _s *980		-91,336	-26,0974	39,151	104,3994	169,6478	110,5734	51,499	-/,5656	10,42/2	28,42	46,4226	64,4154	19,8058	-24,794	-69,3938	-40,2486	-11,1034	2,8224	16,7482	30,6838	-22,3244	-75,3228	-128,331	181,3392	140,6006	
~		3,44	3,46	3,48	3,5	3,52	3.54	3.56	7 7	0, 2	70'r	3	8	3,63	۲. ۳	3,72	3,74	3,75	3,78	3,8 2,8	3,82	3,84	3,85	3,83	3,9	3,92	

L5-h

		_																									
y,	$y_1 + y_2 + y_3 + y_4 + y_5$	-0.552005	-0 62444	-0.646994	-0.611157	-0.546034	-0,480394	-0.418385	-0,360187	-0.301862	-0.257804	-0.237664	-0.247489	0.201262	2021202,0-		-0,4%42(4	/ 95099'n-	-0,049046	BC/CZD'1-	-1,183845	c1/02/1-	-1,386751	-1,416491	-1,392034	-1,310226	-1,205018
<i>y</i> ,	$q_5 * \phi_5 * \Gamma_5$	-0.074411	-0.078553	-0.062061	-0,028792	0,00877	0,038082	0,053158	0,052417	0,038723	0,014842	-0,013934	-0.041448	-0.062437	-0.073876	-0.07561	100100	0.056913	0.037175	0.011352	200410.0	0 00546E	0,020001	0,039291	0,046214	0,048651	0,043409
<i>y</i> 4	$q_4 * \phi_4 * \Gamma_4$	-0,031787	-0,035534	-0,034142	-0,027058	-0,0171	-0,007184	0,001917	0,009641	0,0157	0,018208	0,016035	0,008885	-0,002758	-0.017797	-0.034757	-0.052051	-0.065503	-0.02000	-0 DEGRER	-0.058820	0.040104	0.010104	COSCID'0-	6/0110/0	0,038105	0,059442
<i>y</i> 3	$q_3 * \phi_3 * \Gamma_3$	-0,126246	-0,142623	-0,147575	-0,13811	-0,120237	-0,099788	-0,076568	-0,050623	-0,022203	0,002567	0,018687	0,022516	0,011865	-0,014028	-0.054643	-0.108386	-0 16457	-0.213787	-0.248465	-0.263196	-0.254866	-0.22573	0 102220	0.00000	ACUZEO,0-	-0,01013
<i>y</i> 2	$q_2 * \phi_2 * \Gamma_2$	-0,347067	-0,383222	-0,403938	-0,405834	-0,393256	-0,370759	-0,338013	-0,295096	-0,242461	-0,186067	-0,13156	-0,084084	-0,048126	-0,027399	-0,024759	-0.042167	-0.073171	-0.111301	-0,150312	-0.184406	-0.208407	-0.217916	FEFOUC U	-0.180375	C70001'0-	-0,13/812
уı	$q_1 * \phi_1 * \Gamma_1$	0,02750633	0,01498729	0,00072197	-0,0113622	-0,0242105	-0,0407448	-0,0588783	-0,0765262	-0,0916208	-0,1073535	-0,1268915	-0,153357	-0,1898063	-0,2392102	-0,304435	-0,3882237	-0.4855898	-0,5914878	-0,7008476	-0,8086079	-0.9097499	-0.9993295	-1 0725111	-1 1245988	1 1500267	1078801'1-
q,5		-0,470651	-0,496845	-0,392533	-0,182111	0,055469	0,240868	0,336223	0,331537	0,244923	0,093874	-0,088131	-0,262162	-0,394912	-0,467264	-0,478236	-0,443634	-0,359343	-0,235135	-0,090777	0,050233	0,167394	0,248517	0.292301	0.307719	0 274564	+00+170
q_4		-0,354494	-0,396278	-0,380759	-0,301753	-0,190706	-0,080112	0,021381	0,10752	0,175088	0,203056	0,178822	0,099085	-0,030762	-0,198478	-0,387514	-0,580479	-0,730494	-0,803033	-0,779173	-0,656657	-0,448247	-0,178024	0.12355	0.424953	0 662906	
<i>q</i> ,		-0,458654	-0,518154	-0,536144	-0,50176	-0,436825	-0,362534	-0,278175	-0,183914	-0,080664	0,009325	0,06789	0,0818	0,043107	-0,050966	-0,19852	-0,393769	-0,597887	-0,776697	-0,902681	-0,956201	-0,925936	-0,808616	-0,608175	-0.334453	-0.036803	1,,,,,,,,,,,,
q_2		-1,438404	-1,588246	-1,674103	-1,681961	-1,629829	-1,536594	-1,400881	-1,223011	-1,004866	-0,771145	-0.545245	-0,348482	-0,199456	-0,113552	-0,102612	-0.174759	-0.303254	-0,461281	-0,622963	-0,76426	-0,863733	-0,903144	-0,867906	-0,747349	0 571157	T
q_1		0,116914	0,063703	0,003069	-0,048294	-0,102906	-0,173183	-0,250259	-0,32527	-0,389429	-0,4563	-0,539345	-0,651835	-0,806761	-1,016749	-1,293983	-1,650122	-2,063971	-2,514085	-2,978912	-3,436941	-3,866839	4,247592	4,558646	-4,780042	4 930201	1
y, *980		-99,862	-59,1332	-18,3946	22,344	-9,7608	41,8656	-21,0406	-0,2058	20,6192	-14,2382	49,2156	-84,133	-119.0504	-153.9678	-188,8852	-223,8026	-177,821	-131,8394	-35,8578	-39,8762	6,1054	52,0968	38,0784	144,06	35,5892	
~		З°,	3,86	3,98	4	4 03	8	4 8	4 0,9	4	4, 72	4	4	4 0	4	4 22	4,24	4,25	4,28	4 Ú	4,32	4,34	4,36	4,38	4.4	4.42	

L5-j

y tot	$y_1 + y_2 + y_3 + y_4 + y_5$	-1,105145	-1,032624	-0,964122	-0,876697	-0,750991	-0,573199	-0,335535	-0,089981	0,117339	0,250672	0,286818	0,214768	0,11781	0,070871	0,064766	0,08165	0,098405	0,091077	0,039199	-0,071084	-0,245733	-0,4229	-0,546046	-0,569778	-0,463371
<i>J</i> v ₅	$q_5 * \phi_5 * \Gamma_5$	0,029667	0,008988	-0,009257	-0,017192	-0,010447	0,010968	0,04305	0,070635	0,08113	0,067711	0,030665	-0,023314	-0,07018	-0,089951	-0,082498	-0,055113	-0,019865	0,010108	0,02427	0,017322	-0,00982	-0,041269	-0,061376	-0,058967	-0,029988
\mathcal{Y}_4	$q_4 * \phi_4 * \Gamma_4$	0,070942	0,07042	0,061131	0,047253	0,033151	0,022707	0,018791	0,01815	0,017429	0,013683	0,00477	-0,010424	-0,024495	-0,031087	-0,031694	-0,028527	-0,024099	-0,02081	-0,020607	-0,024742	-0,033669	-0,041741	-0,044106	-0,037347	-0,019816
<i>y</i> 3	$q_3 * \phi_3 * \Gamma_3$	0,066155	0,126688	0,174242	0,212218	0,244292	0,274093	0,304928	0,324955	0,324801	0,297945	0,240832	0,152743	0,058094	-0,021542	-0,086884	-0,139659	-0,182334	-0,217819	-0,249181	-0,279385	-0,31108	-0,330222	-0,325671	-0,289654	-0,217909
y_2	$q_2 * \phi_2 * \Gamma_2$	-0,088996	-0,04069	0,010135	0,06618	0,129746	0,202675	0,286318	0,36829	0,437217	0,483079	0,49749	0,473883	0,42811	0,375652	0,314614	0,243569	0,161574	0,068168	-0,036645	-0,152434	-0,278388	-0,398698	-0,498976	-0,56668	-0,59145
у,	$q_1 * \phi_1 * \Gamma_1$	-1,182913	-1,1980299	-1,2003734	-1,1851551	-1,1477332	-1,0836418	-0,988621	-0,8720111	-0,7432373	-0,6117448	-0,4869387	-0,3781203	-0,2737188	-0,1622013	-0,048773	0,0613808	0,16312942	0,25143016	0,32136133	0,36815418	0,38722355	0,38903002	0,38408286	0,38287098	0,39579148
q_{s}		0,187642	0,05685	-0,058549	-0,10874	-0,066075	0,069375	0,272291	0,446767	0,513149	0,428269	0,193955	-0,147464	-0,443888	-0,568937	-0,521798	-0,348589	-0,125646	0,063935	0,153508	0,109561	-0,06211	-0,261024	-0,388203	-0,372969	-0,189676
q_4		0,79115	0,785333	0,681744	0,526969	0,369705	0,253226	0,209555	0,20241	0,194366	0,152589	0,053194	-0,116246	-0,273168	-0,346685	-0,353456	-0,31814	-0,268752	-0,232077	-0,229811	-0,275922	-0,375486	-0,465496	-0,491878	-0,4165	-0,220988
<i>q</i> ,		0,240345	0,46026	0,633025	0,770994	0,887521	0,99579	1,107813	1,180573	1,180013	1,082443	0,87495	0,554922	0,211058	-0,078263	-0,315651	-0,507387	-0,662427	-0,791344	-0,905281	-1,015015	-1,130164	-1,199708	-1,183174	-1,052324	-0,79167
q_2		-0,368841	-0,168637	0,042003	0,27428	0,537724	0,839976	1,18663	1,526362	1,812023	2,002098	2,061824	1,963985	1,774281	1,556871	1,303903	1,009461	0,669635	0,282518	-0,151874	-0,631755	-1,153765	-1,652387	-2,067982	-2,348577	-2,451235
q_1		-5,027903	-5,092157	-5,102117	-5,037433	-4,878373	-4,605957	-4,202076	-3,706433	-3,159087	-2,600186	-2,069705	-1,607178	-1,163426	-0,689427	-0,207307	0,260896	0,693372	1,068689	1,365928	1,564818	1,645871	1,65355	1,632522	1,627371	1,682289
y ₈ * 980		47,1184	-1,3524	50,3818	102,116	153,8502	205,5942	257,3284	166,5608	75,7932	-14,9646	-105,7322	-196,4998	-66,5322	63,4942	16,3758	-30,7426	-77,861	-124,9794	-172,0978	-219,2162	-266,3346	-155,3398	-44,345	66,6596	177,6544
1		4,44	4,46	4,48	4,5	4,52	4,54	4,56	4,58	4,6	4,62	4,64	4,66	4,68	4,7	4,72	4,74	4,76	4,78	4,8	4,82	4,84	4,86	4,88	4,0	4,92

Г

1

[-2-j

ſ
Tabel L-2 Lanjutan

$y_{i\alpha}$ $y_1 + y_2 + y_3 + y_4 + y_5$	-0,267735	-0,027506	0,21554	0,427807
y_5 $q_5 * \phi_5 * \Gamma_5$	0,013147	0,055273	0,082846	0,087483
$\frac{y_4}{q_4} * \phi_4 * \Gamma_4$	0,003373	0,026868	0,045909	0,056968
$\begin{array}{c} y_3\\ q_3 \ast \phi_3 \ast \Gamma_3 \end{array}$	-0,12459	-0,023582	0,072544	0,153323
$\frac{y_2}{q_2 * \phi_2 * \Gamma_2}$	-0,578966	-0,535874	-0,469459	-0,387328
$\begin{array}{c} y_1 \\ q_1 \ast \phi_1 \ast \Gamma_1 \end{array}$	0,41930113	0,4498087	0,48370004	0,51736039
<i>q</i> s	0,083154	0,349603	0,524002	0,553332
94	0,037619	0,299638	0,511984	0,635311
<i>q</i> ,	-0,45264	-0,085675	0,263555	0,557028
C 4	497	0903	1565	5262
6	-2,399	-2,22(-1'94	-1,60
<i>d</i> ¹ <i>d</i>	1,782215 -2,399	1,911886 -2,220	2,055939 -1,94	2,19901 -1,60
y_{g}^{*} * 980 q_{1} q_{2}	141,7472 1,782215 -2,399	105,84 1,911886 -2,220	69,9426 2,055939 -1,94	34,0354 2,19901 -1,60

:

.

-