



دانشگاه صنعتی امیرکبیر
(پلی تکنیک تهران)

دوره چهل و پنجم، شماره ۲، زمستان ۱۳۹۲، صفحه ۱۰۵ تا ۱۱۵
Vol. 45, No. 2, winter 2013, pp. 105-115



نشریه علمی - پژوهشی امیرکبیر (مهندسی عمران و محیط زیست)
Amirkabir Journal of Science & Research (Civil & Environmental Engineering)
(AJSR - CEE)

طراحی بهینه دیوارهای حائل وزنی بتُنی با استفاده از الگوریتم ژنتیک و الگوریتم زنبور عسل

علی سناei راد^{*}، علی نساري^۲

۱- استادیار، دانشکده فنی و مهندسی، دانشگاه اراک

۲- دانشجوی کارشناسی ارشد عمران گرایش خاک و پی، دانشکده فنی و مهندسی، دانشگاه اراک

(دریافت ۱۳۹۰/۷/۱۸، پذیرش ۱۳۹۲/۹/۲۶)

چکیده

هنگام طراحی دیوارهای حائل، ابتدا باید ابعاد اولیه‌ای برای آن حدس زده شود. طراح برای انتخاب اولیه ابعاد، از تنشیات منطقی دیوارهای حائل که از تجربیات گذشته بدست آمده است، استفاده می‌کند که این ابعاد نسبتی از ارتفاع دیوار هستند. بررسی‌ها نشان می‌دهد که با تغییر شرایط طرح از قبیل مشخصات پشت دیوار حائل، شرایط زلزله‌خیزی منطقه، تخمین ابعاد بدین صورت نمی‌تواند جوابگوی یک طرح اقتصادی باشد. در این مقاله با استفاده از بهینه‌سازی به کمک الگوریتم ژنتیک و الگوریتم زنبور عسل، ابعاد اقتصادی دیوار در حالات استاتیکی، شباهستاتیکی و شبیدینامیکی به گونه‌ای ارائه می‌شوند بطوریکه پایداری دیوار حائل در مقابل لغزش، واژگونی و ظرفیت برابر برقرار باشد و همچنین از لحاظ سازه‌ای، اجزای دیوار بتوانند در مقابل نیروهای وارد به خوبی مقاومت نمایند.

کلمات کلیدی

الگوریتم ژنتیک، الگوریتم زنبور عسل، بهینه سازی و دیوار حائل وزنی بتُنی

* نویسنده مسئول و عهده دار مکاتبات Email: a-sanaeirad@araku.ac.ir

خود به فرایند سازگاری در سامانه‌های طبیعی توجه نمودند و برای مدل سازی آن در سامانه‌های مصنوعی که باید دارای توانایی‌های اصلی سامانه‌های طبیعی باشند، تلاش نمودند. نتیجه این تلاشها، پیدایش الگوریتم ژنتیک بود. سپس در سال ۱۹۷۵ میانی ریاضی آن در کتابی توسط هالند با نام "تطابق در سامانه‌های طبیعی و مصنوعی" منتشر شد [۷].

الگوریتم ژنتیک به دنبال یافتن بهترین جواب از میان فضای جواب‌های ممکن است و جواب مساله‌ای که از طریق الگوریتم ژنتیک حل می‌شود به طور مرتب بهبود می‌یابد. الگوریتم ژنتیک با یک مجموعه از جوابها که از راه کرموزوم ها نشان داده می‌شوند شروع می‌شود. این مجموعه جوابها جمعیت اولیه نام دارند. در این الگوریتم، از جوابهای حاصل از یک جمعیت برای تولید جمعیت بعدی استفاده می‌شوند. هر چه یک جواب مناسب‌تر باشد، مقدار برازنده‌گی بزرگتری دارد. برای آنکه شناسنای چنین جوابی بیشتر شود، احتمال بقای آن، متناسب با مقدار برازنده‌گی آن در نظر گرفته می‌شود. بنابراین کروموزومی که برازنده ترین است با احتمال بیشتری در تولید فرزندان شرکت می‌کند و دنباله‌های بیشتری از آن به وجود می‌آید. بعد از اینکه مقدار برازنده‌گی رشته‌ها تعیین شد، با استفاده از عملگرهای سه گانه تکثیر، ادغام و جهش نسل جدید ایجاد می‌شود. این فرایند تا برقراری شرطی که از پیش تعیین شده است (مانند تعداد جمعیتها یا میزان بهبود جواب) ادامه می‌یابد [۷].

الگوریتم‌های ژنتیک یک روش جستجوی موثر در فضاهای بسیار وسیع و بزرگ است که در پایان منجر به جهت‌گیری به سمت یافتن یک جواب بهینه می‌شود که شاید نتوان در مدت زمان زندگی یک فرد به آن جواب بهینه دست یافت. این روش یک روش بهینه‌یابی غیر کلاسیک است و فقط با خود تابع ارتباط داشته و مشتقات مراتب بالاتر تابع در آن دخیل نیستند [۷].

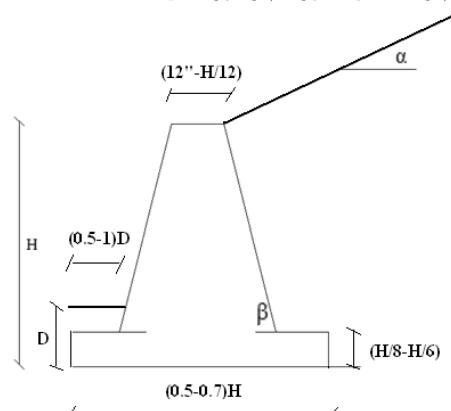
در الگوریتم ژنتیک، فضای طراحی باید به فضای ژنتیک تبدیل شود. بنابراین الگوریتم‌های ژنتیک با یک سری متغیرهای کد شده کار می‌نمایند [۷].

چرخه الگوریتم ژنتیک [۷] به صورت زیر عمل می‌نماید (شکل ۲):

۱- مقدمه

از دیوار حائل در بسیاری از پروژه‌های ساختمانی مانند راهسازی، پل‌سازی، محوطه‌سازی، ساختمان سازی و به طور کلی هرجا که نیاز به تکیه‌گاه جانبی برای جدار قایم خاکبرداری باشد، استفاده می‌شود. دیوارهای حائل وزنی از بتن ساده (غیرمسلح) و یا مصالح بناًی (بخصوص سنگ با ملات ماسه سیمان) ساخته می‌شوند. پایداری این دیوارها در مقابل فشار جانبی، در درجه اول بستگی به وزن آنها دارد.

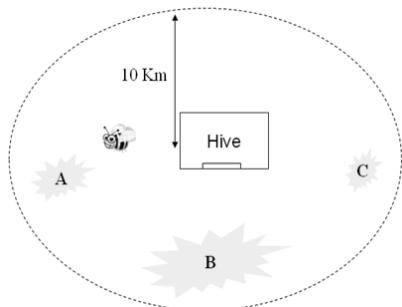
هنگام طراحی دیوار حائل، باید ابعاد اولیه‌ای برای آن حدس زده شود. با انجام کنترل‌های پایداری، این ابعاد باید آنقدر تغییر یابند تا شرایط مناسب حاصل شود. برای کمک به طراح در انتخاب ابعاد اولیه، تنسبات منطقی دیوار حائل که با توجه به تجربیات گذشته به دست آمده و در منابع درسی [۴-۱] و مطابق شکل (۱) ارائه شده است. بررسی‌ها نشان می‌دهد که با تغییر شرایط طرح از قبیل مشخصات خاک کف و پشت دیوار حائل، شرایط زلزله خیزی منطقه، ارتفاع دیوار، داشتن محدودیت در انتخاب ابعاد به صورت دلخواه و سایر موارد، این روش طراحی علاوه بر اینکه به یک طراحی اقتصادی باشند. این روش طراحی علاوه بر وقت فراوانی است [۱-۴]. در سال ۲۰۰۳ در این مقاله، برای حل این مساله، از روش‌های بهینه سازی الگوریتم ژنتیک و الگوریتم زنبور عسل استفاده شده است.



شکل (۱): ابعاد پیشنهادی منابع [۱-۳] برای دیوار حائل وزنی

۲- روش الگوریتم ژنتیک

ایده اولیه الگوریتم ژنتیک از نظریه تکاملی داروین الهام گرفته شده است و کارکرد آن بر اساس ژنتیک طبیعی استوار است. اصول اولیه الگوریتم ژنتیک توسط هالند و همکارانش در دانشگاه میشیگان در سال ۱۹۶۲ ارائه شد. آن‌ها در تحقیقات

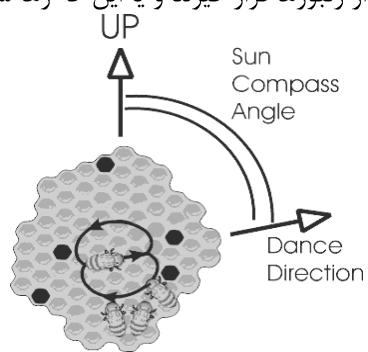


شکل(۳): نمایش ترسیمی عملکرد زنبور در طبیعت [۸]

(۵) همچنین زنبورها از طریق یک رقص چرخشی و جنبشی با یکدیگر ارتباط برقرار می‌کنند. این رقص شامل اطلاعات زیر است (شکل ۴) [۹-۸]:

- ۶- جهت گلزارها (با استفاده از زاویه‌ی بین خورشید و گلزار)
- ۷- فاصله‌ی گلزار تا کندو (استمرار رقص)
- ۸- دسته بندی کیفیت (فرکانس رقص)

۹- با توجه به کیفیت و کمیت، گلزارها می‌توانند مورد بازدید تعداد بیشتری از زنبورها قرار گیرند و یا این که رها شوند.



شکل(۴): نشان دادن مکان گلزار توسط زنبورهای رقصende [۸]

۱۰- الگوریتم نیاز به تعدادی عامل، مانند موارد زیر دارد که باید به صورت ثابت و تعریف شده باشند. این پارامترها عبارتند از [۹-۸]:

۱۱- تعداد زنبورهای اکتشاف (n)

۱۲- تعداد محل‌های انتخابی (m) از بین n مکان دیده شده

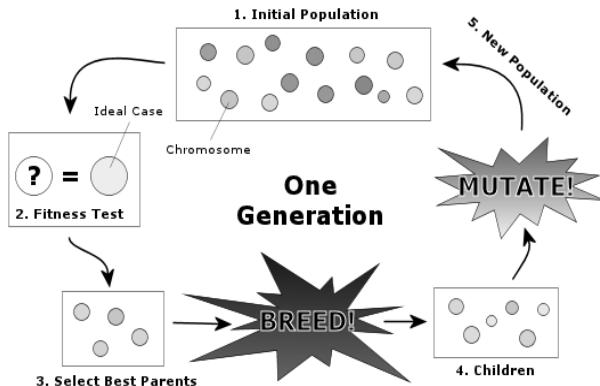
۱۳- تعداد بهترین محلها (e) از بین m مکان انتخاب شده

۱۴- تعداد زنبورهایی که به بهترین مکان‌ها نسبت داده می‌شود (nep)

۱۵- تعداد زنبورهایی که به محل‌های باقی مانده ($m - e$) فرستاده می‌شود (nsp)

۱۶- اندازه‌ی اولیه‌ی گلزار (ngh) که مشتمل بر محل و همسایگی و معیارهای توقف است.

۱۷- تعداد دفعات تکرار الگوریتم (i_{\max})



شکل(۵): شماتیک چرخه الگوریتم ژنتیک [۷]

(۱) تولید جمعیت تصادفی شامل n کروموزوم

(۲) بررسیتابع مطلوبیت ($f(x)$) هر کروموزوم X در جمعیت

(۳) ایجاد یک جمعیت جدید بر اساس قدمهای زیر:

(۴-۳-۴) انتخاب کروموزوم‌های والد از یک جمعیت بر اساس

میزان مطلوبیت آنها

(۴-۳-۵) در نظر گرفتن مقدار مشخصی برای احتمال اعمال

عملکر ادغام (P_c) و سپس انجام عملیات ترکیب بر روی

والدین برای ایجاد فرزندان. اگر هیچ ترکیب جدیدی صورت

نگیرد فرزندان همان والدین خواهد بود.

(۴-۳-۶) در نظر گرفتن مقدار مشخصی برای احتمال جهش

(P_m)

(۴-۳-۷) جایگزینی فرزندان جدید در جمعیت جدید

(۸) استفاده از جمعیت جدید برای اجراهای بعدی الگوریتم

(۹) توقف اجرای الگوریتم در صورت مشاهده شرایط توقف و

برگرداندن بهترین جواب در جمعیت فعلی

(۱۰) رفتن به قدم ۲

۳- روش الگوریتم زنبور عسل

۱- الگوریتم زنبور عسل، یک الگوریتم بهینه‌سازی است که از رفتار جستجوگرانه و کوششی زنبور عسل الهام گرفته شده است. این الگوریتم در سال ۲۰۰۵ توسط آقای فام و همکاران ارائه شده است [۹-۸].

۲- زنبورهای عسلی که مأمور اکتشاف هستند، به صورت تصادفی، گلزارها را یکی پس از دیگری جستجو می‌نمایند (شکل ۳). زنبورهای جستجوگر، گلزارهای مختلف را با توجه به موارد زیر ارزیابی می‌نمایند [۹-۸]:

۳- کیفیت غذا

۴- مقدار انرژی مورد نیاز برای رسیدن به آن جا

$$\phi : \text{زاویه اصطکاک داخلی خاک} \quad (1)$$

$$C : \text{چسپندگی خاک} \quad (2)$$

$$C_1 \phi_1 \gamma_1 \quad (3)$$

پشت دیوار هستند و $C_2 \phi_2 \gamma_2$ مشخصات مربوط به خاک زیر و جلوی دیوار هستند. ارتفاع خاک جلوی دیوار همسطح با ارتفاع پنجه دیوار در نظر گرفته شده است.

هدف، حداقل نمودن حجم بتن مورد نیاز برای واحد طول دیوار است، به شرطی که محدودیت های مساله که شامل ضرایب اطمینان و تنش ها در مقاطع مختلف دیوار هستند، نیز ارضا شوند.

تابع هدف: مینیمم کردن تابع زیر:

$$V = A * 1 = [b_1 + b_2 + b_3 + b_4 + b_5] * h_1 + \quad (4)$$

$$\frac{1}{2} [(b_2 + b_4) * h_2] + [b_3 * h_2] \quad (5)$$

V: حجم بتن مورد نیاز برای هر متر واحد طول دیوار

A: سطح مقطع دیوار

M: محدوده متغیرهای تابع هدف به صورت روابط (۲) تا (۸) فرض شده اند:

ارتفاع دیوار

$$h_2 = H - h_1 \quad (2)$$

$$0 \leq h_1 \leq \frac{H}{4} \quad (3)$$

$$0 \leq b_1 \leq H \quad (4)$$

$$0 \leq b_2 \leq \frac{H}{4} \quad (5)$$

$$0.3 \leq b_3 \leq \frac{H}{4} \quad (6)$$

$$0 \leq b_4 \leq \frac{H}{2} \quad (7)$$

$$0 \leq b_5 \leq H \quad (8)$$

محدودیت های مساله:

ضرایب اطمینان در حالت استاتیکی [۳-۱]:

ضریب اطمینان در برابر لغزش:

۱۸- مراحل الگوریتم زنجیر عسل در منابع [۸،۹] به طور کامل شرح داده شده است که برای آشنایی بیشتر مراجعه به آنها توصیه می شود:

۴- تعریف مساله

کنترل پایداری در دیوارهای حائل شامل دو بخش است [۳-۱]:

الف: پایداری خارجی که عبارت است از:

- کنترل در مقابل واژگونی در حول پنجه

- کنترل در مقابل لغزش در امتداد پایه

- کنترل برای ظرفیت باربری پایه

ب: پایداری داخلی

این بررسی شامل کنترل تنش در مقاطع مختلف دیوار است.

بدیهی است که تا حد ممکن در مقاطع مختلف تنش کششی

ایجاد نشود و یا در حد مجاز صالح مصرفی باشد. مقدار تنش

فساری نیز محاسبه و با تنش های حدی مربوطه کنترل می

شود. به طور معمول ضخامت اجزای دیوار طوری انتخاب می

شود که بدون نیاز به فولاد عرضی جوابگوی تنش های برشی

ایجاد شده باشد. همچنین قطعه دیوار به صورت یک تیر طرهای

که روی پی گیردار است و تحت فشار جانبی خاک قرار دارد،

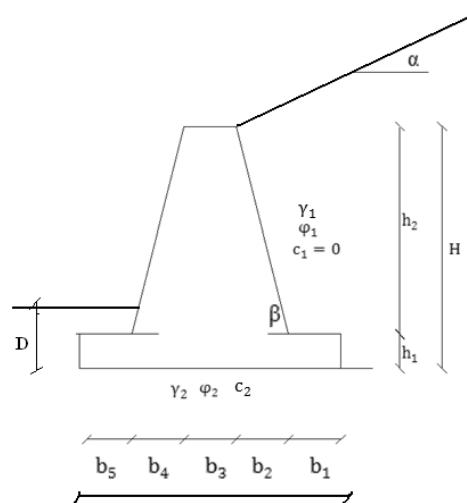
طراحی می شود. دو قطعه پی در دو طرف (پاشنه و پنجه) نیز

به صورت دو تیر طره ای، که از یک طرف تحت اثر عکس العمل

زیرین خاک و از طرف دیگر تحت اثر وزن پی و خاک است،

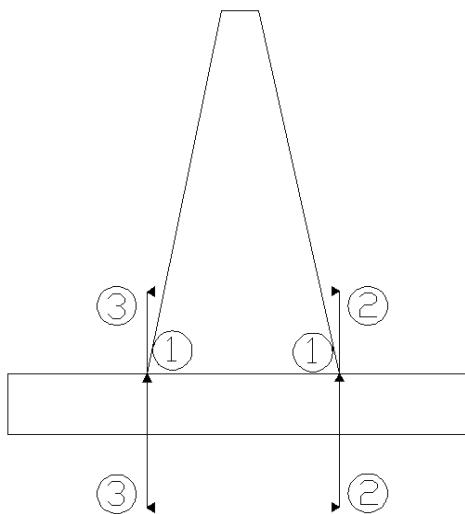
طراحی می شوند [۳-۱].

- دیوار حائل وزنی به صورت شکل (۵) در نظر گرفته شده است:



شکل (۵): دیوار حائل وزنی

- γ : وزن مخصوص خاک



شکل (۶): مقاطع بحرانی در دیوار حائل وزنی برای کنترل تنش کششی و فشاری (بر تکیه گاه در هر تیر طره)

$$Fs - Sliding \geq 1.5 \quad (9)$$

ضریب اطمینان در برابر واژگونی:

$$Fs - Overturning \geq 1.5 \quad (10)$$

ضریب اطمینان طرفیت برابری:

$$Fs - Bearing capacity \geq 3 \quad (11)$$

۱- ضرایب اطمینان در حالت شبه استاتیکی و شبه دینامیکی [۱۱-۱۰]:

$$Fs - Sliding \geq 1.1 \quad (12)$$

$$Fs - Overturning \geq 1.2 \quad (13)$$

$$Fs - Bearing capacity \geq 1 \quad (14)$$

۲- تنش های مجاز کششی و فشاری [۴]: این کنترل در ۳ مقطع بحرانی (بر تکیه گاه در هر تیر طره) در دیوار اعمال شده است (شکل ۶).

$$\sigma_c \leq 0.45 * f'_c \quad (15)$$

$$\sigma_t \leq 0.135 * \sqrt{f'_c} \quad (16)$$

-۳ σ_c : تنش فشاری

-۴ σ_t : تنش کششی

-۵ f'_c : مقاومت فشاری ۲۸ روزه نمونه استوانه ای بتن

-۶- کنترل برش: این کنترل در ۳ مقطع بحرانی (در فاصله d (عمق موثر مقطع) از بر تکیه گاه در هر تیر طره) در دیوار اعمال شده است (شکل ۷).

$$d_1 = (b_2 + b_3 + b_4) - 0.065 \quad (17)$$

$$d_2 = d_3 = h_1 - 0.065 \quad (18)$$

$$V_u \leq V_c \quad (19)$$

نیروی برشی مقاوم نهایی بتُن (V_c) طبق آیین نامه آبا از رابطه زیر محاسبه می شود [۳]:

$$V_c = 0.2 * \phi_c * \sqrt{f'_c} * b_w * d \quad (20)$$

$$\phi_c = 0.6$$

b_w : عرض جان

d : عمق موثر مقطع

V_u : نیروی برشی در فاصله d از بر تکیه گاه در هر تیر طره (تیغه، پاشنه و پنجه دیوار)

فرضیات در نظر گرفته شده در این مساله عبارتند از:
۱- جنس خاکریز پشت دیوار دانه ای خشک است.

۲- مقدار نیروی فشار خاک در حالت شبه استاتیکی از روش کولمب محاسبه شده است [۱-۳].

۳- مقدار نیروی فشار خاک در حالت شبه استاتیکی از روش مونونوبه-اوکایه محاسبه شده است [۲].

۴- مقدار نیروی فشار خاک در حالت شبه دینامیکی از روش آفای قوش محاسبه شده است [۱۱-۱۰].

۵- خاک پشت دیوار همگن فرض شده است.

مرحله انتخاب برای تولید نسل بعدی، انتخاب نشود.
شرط توقف الگوریتم در هر دو برنامه ژنتیک و زنبورعمل به این صورت است که اگر ۵۰۰ جواب آخر برنامه یکسان باشد، یعنی در ۵۰۰ نسل آخر هیچ تغییری در مقدار حجم بهینه دیده نشود، الگوریتم متوقف شود.

۶- بررسی و یافتن حجم بتن بهینه چند دیوار

مشخصات خاک های در نظر گرفته شده برای پشت و زیر دیوار عبارت است از:

γ : وزن مخصوص خاک

ϕ : زاویه اصطکاک داخلی خاک

C : چسبندگی خاک

ارتفاع دیوار = H

$$\gamma_1 = 18 \frac{KN}{m^3}, \phi_1 = 30^\circ, C_1 = 0$$

$$\gamma_2 = 19 \frac{KN}{m^3}, \phi_2 = 20^\circ, C_2 = 40 \frac{KN}{m^3}$$

$$\delta = 15^\circ, \alpha = 0^\circ, f_c' = 24 MPa$$

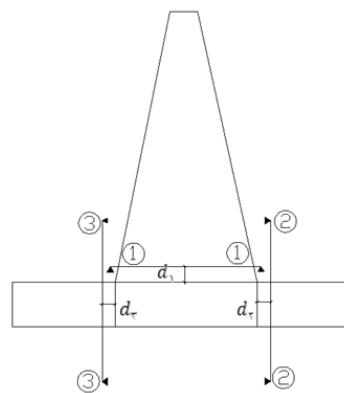
۶- نتایج حاصل از برنامه الگوریتم ژنتیک برای دیوار حائل وزنی در حالت استاتیکی

مقادیر در نظر گرفته شده برای پارامترهای الگوریتم ژنتیک:
تعداد جمعیت: $n=200$

احتمال جهش: $P_m = 0.1$

احتمال ادغام: $P_c = 0.5$

نتایج بدست آمده از اجرای برنامه الگوریتم ژنتیک برای دیوار حائل وزنی به ارتفاع ۳، ۴ و ۵ متر در حالت استاتیکی همراه نتایج صحبت-سنگی GA در جدول (۱) ارائه شده است. در جداول نتیجه، مقدار حجم بهینه بتن برای هر متر واحد طول بر حسب متر مکعب و همچنین ابعاد دیوار بر حسب متر ارائه شده است.



شکل (۷): مقاطع بحرانی در دیوار حائل وزنی برای کنترل برش (در فاصله d از بر تکیه گاه در هر تیر طره)

۵- الگوریتم ژنتیک و الگوریتم زنبورعمل تهیه شده برای حل مساله

در این مقاله برای محاسبه حجم بهینه بتن دیوار از روش الگوریتم ژنتیک و الگوریتم زنبورعمل استفاده شده است. به همین منظور دو برنامه رایانه‌ای به زبان مطلب تهیه شده است. مراحل اجرای این برنامه‌ها مطابق نشان داده شده در شکل های (۸) و (۹) است.

نوع کدینگ استفاده شده در هر دو برنامه الگوریتم ژنتیک و زنبورعمل از نوع پارامتر واقعی است. از آنجا که پارامترهای واقعی بصورت مستقیم مورد استفاده قرار می‌گیرند، حل مسایل بهینه‌یابی پارامتر واقعی در مقایسه با الگوریتم‌های کد دودویی هم ساده‌تر بوده و هم سرعت بیشتری در حل مسایل دارد؛ زیرا متغیرهای تصمیم را می‌توان بطور مستقیم برای محاسبه مقادیر برازش موردن استفاده قرار داد [۷].

روش انتخاب والدین برای تولید نسل بعدی در برنامه الگوریتم ژنتیک از نوع رتبه بندی، روش ترکیب از نوع ادغام شبیه‌سازی شده دودویی است و جهشی که برای حل مسأله استفاده شد از نوع جهش توزیع نرمال می‌باشد [۷].

علاوه بر عملگرهای بالا، در برنامه الگوریتم ژنتیک از تکنیک برگزیده نیز استفاده شده است، بطوریکه دو جواب برتر از هر نسل بطور مستقیم در جمعیت نسل بعدی قرار می‌گیرد، بدون اینکه ادغام و جهشی در آنها صورت بگیرد. این کار برای جلوگیری از نابود شدن کروموزوم های نخبه (کروموزوم های با برآزندگی بالا) انجام می‌گیرد [۷].

تابع جریمه تعريف شده برای هر دو الگوریتم ژنتیک و زنبورعمل به این صورت است که به ازای هر محدودیتی که در محاسبه حجم مینیمم رعایت نشود؟ مقدار بزرگ یک میلیون (۱۰۰۰۰۰۰) به آن حجم اضافه می‌شود تا آن کروموزوم در

انجام شده توسط برنامه GA به شرح جدول (۱) خواهد شد . همانطور که در جدول (۱) نشان داده شده است مقادیر احجام براساس حداقل های پیشنهادی توسط منابع [۳-۱] نسبت به احجام تخمین زده شده توسط برنامه GA بیشتر است.

$b_5 = H/4$ با بررسی مقادیر b_5 مشخص می شود که حداقل ۴ است با در نظر گرفتن مقادیر پارامترهای ژئوتکنیکی مصالح خاکریز پشت دیوار و خاک زیر پی دیوار مقادیر ضربی اطمینان برای کنترل پایداری خارجی برای یک نمونه دیوار حائل به ارتفاع ۳ متر با توجه به ابعاد تخمین زده شده توسط GA و همچنین مقادیر حداقل های پیشنهادی منابع [۳-۱] محاسبه و در جدول شماره (۲) ارائه شده است. در ضمن برای عمق گیرداری پی دیوار حائل $D=0.7m$ در نظر گرفته شده است. زاویه اصطکاک

$$\frac{2}{3} \phi_2 = 13.33^\circ$$

بین پی دیوار و خاک زیر پی در نظر گرفته شده است و وزن مخصوص بتن ۲۳.۵ کیلو نیوتن بر متر مکعب و $\beta = \pi/2$ و $K_a = 0.2$ براساس روش کلمب [۲-۱] و $\delta = \frac{\phi_1}{2} = 15^\circ$ و $\alpha = 0^\circ$ در نظر گرفته شده است.

۶-۳-نتایج حاصل از برنامه الگوریتم زنبور عسل برای دیوار حائل وزنی در حالت استاتیکی

مقادیر در نظر گرفته شده برای پارامترهای الگوریتم زنبور عسل عبارتند از:

تعداد جمعیت: $n = 200$

$$m = 12$$

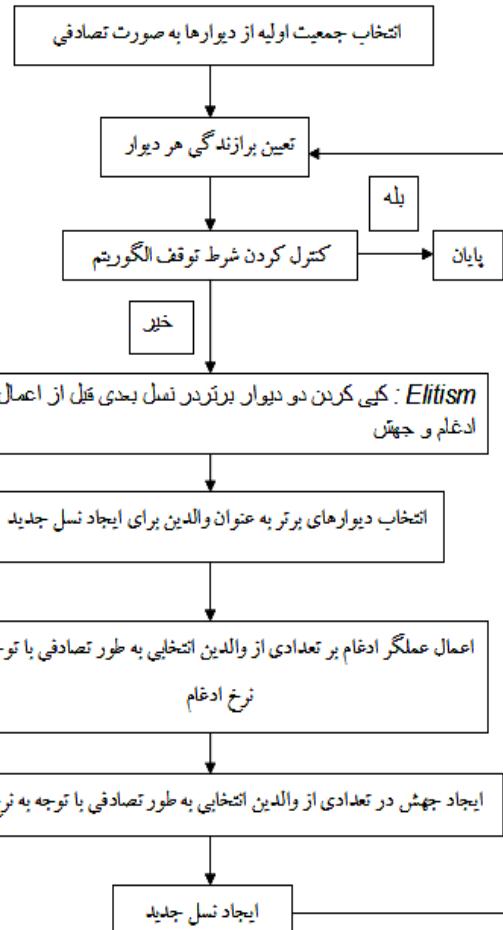
$$e = 6$$

$$nep = 5$$

$$nsp = 30$$

$$ngh = 0.05$$

نتایج بدست آمده از اجرای برنامه الگوریتم زنبور عسل برای دیوارهای حائل وزنی به ارتفاع ۳، ۴ و ۵ متر در حالت استاتیکی در جدول (۳) ارائه شده است.



شکل (۸): الگوریتم ژنتیک تهیه شده برای طراحی بهینه دیوار

نمودار همگرایی الگوریتم ژنتیک در شکل (۱۰) دیده می شود. این نمودار تغییرات مینیمم حجم در برابر تعداد تکرارها (تعداد نسل ها) را نشان می دهد. با توجه به این شکل مشاهده می شود که در تکرارهای اولیه چون تنوع کروموزوم ها زیاد است، مقدار حجم بتن با سرعت زیادی کاهش می یابد، ولی با افزایش تعداد تکرارها سرعت کاهش حجم بتن کم شده و به سمت مقدار بهینه همگرا می شود.

۶-۴-بررسی درستی نتایج خروجی برنامه GA

موضوع درستی محاسبات انجام شده توسط GA به شرح زیر مورد بررسی قرار گرفت:

با توجه به اینکه مقادیر حداقل ضخامت پی و عرض تاج دیوار تخمین زده شده توسط GA با مقادیر حداقل پیشنهاد شده توسط منابع [۳-۱] به طور کامل برابر دارد و مقادیر تخمین زده شده برای عرض پی دیوار حائل وزنی توسط برنامه GA کمتر از مقدار حداقل پیشنهاد شده توسط منابع معرفی شده می باشد ($0.05H$) و همچنین با در نظر گرفتن مقادیر $b_1 = b_2 = 0$ و مقادیر ابعاد دیوارهای حائل وزنی برای کنترل صحت محاسبات

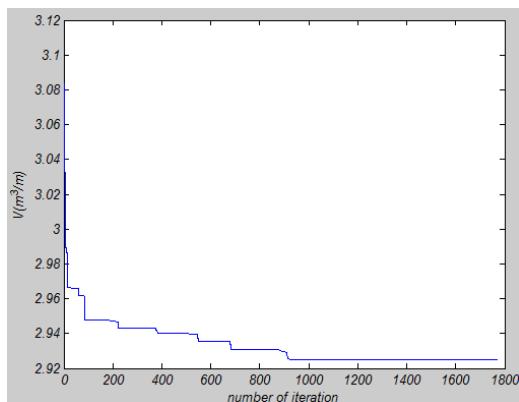
۶-۴-نتایج حاصل از برنامه الگوریتم ژنتیک برای دیوار حائل وزنی در حالت شبه استاتیکی و شبه دینامیکی

مقادیر در نظر گرفته شده برای پارامترهای الگوریتم ژنتیک:
 $n = population size = 200$

احتمال جهش: $P_m = 0.1$

احتمال ادغام: $P_c = 0.65$

نتایج بدست آمده از اجرای برنامه الگوریتم ژنتیک برای دیوارهای حائل وزنی به ارتفاع ۳، ۴ و ۵ متر در حالت شبه استاتیکی در جدول (۴) و در حالت شبه دینامیکی در جدول (۶) ارائه شده است.



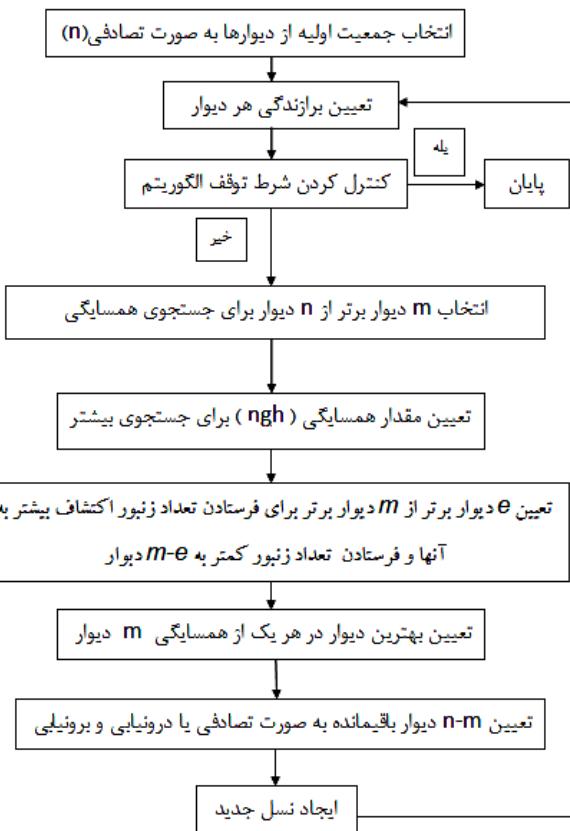
شکل (۱۱): نمودار همگرایی الگوریتم زنبور عسل

۶-۵-نتایج حاصل از برنامه الگوریتم زنبور عسل برای دیوار حائل وزنی در حالت شبه استاتیکی و شبه دینامیکی

مقادیر در نظر گرفته شده برای پارامترهای الگوریتم زنبور عسل در حالت شبه استاتیکی و شبه دینامیکی مشابه حالت استاتیکی می باشد.

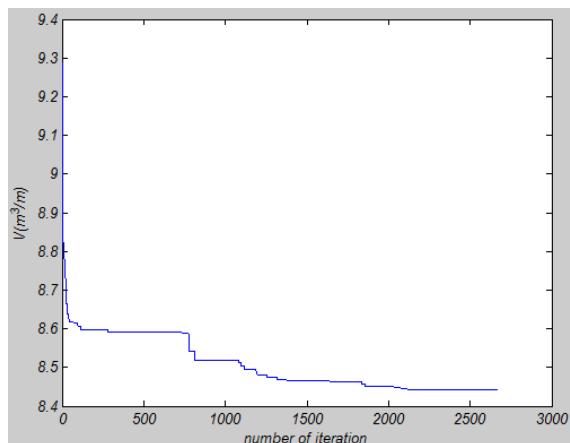
نتایج بدست آمده از اجرای برنامه الگوریتم زنبور عسل برای دیوارهای حائل وزنی به ارتفاع ۳، ۴ و ۵ متر در حالت شبه استاتیکی در جدول (۵) و در حالت شبه دینامیکی در جدول (۷) ارائه شده است.

ابعاد ارائه شده توسط برنامه های الگوریتم ژنتیک و الگوریتم زنبور عسل، به صورت اجرایی نیست. به همین دلیل، در جدول (۸) به طور مثال نتایج حاصل از الگوریتم ژنتیک برای حالت استاتیکی، مهندسی و اجرایی شده اند و مقدار حجم بهینه بتن پس از اجرایی نمودن ابعاد نیز تعیین شده است.



شکل (۹): الگوریتم زنبور عسل تهیه شده برای طراحی بهینه دیوار

نمودار همگرایی الگوریتم زنبور عسل در شکل (۱۱) مشاهده می شود. این نمودار تغییرات مینیمم حجم در برابر تعداد تکرارها (تعداد نسل ها) را نشان می دهد. با توجه به این شکل مشاهده می شود که در تکرار های اولیه چون تنوع کروموزوم ها زیاد است، مقدار حجم بتن با سرعت زیادی کاهش می یابد، ولی با افزایش تعداد تکرارها سرعت کاهش حجم بتن کم شده و به سمت مقدار بهینه همگرا می شود.



شکل (۱۰): نمودار همگرایی الگوریتم ژنتیک

همانطور که نتایج در جداول نشان می‌دهند در حالت استاتیکی، بهترین مقادیر برای پارامتر b_3 در همه دیوارهای بررسی شده مقدار $0/3^0$ متر می‌باشد. همچنین با توجه به اینکه در این مقاله از روش کولمب برای محاسبه فشار جانبی خاک استفاده شده است و در روش کولمب وزن ستون خاک بالای پاشته، در محاسبات کنترل پایداری دیوار در نظر گرفته نمی‌شود، به همین دلیل مقادیر پارامترهای b_1 و b_2 صفر بدست آمدند. این نشان می‌دهد در صورتی که از روش کولمب برای محاسبات کنترل پایداری دیوار استفاده نماییم، در حالت استاتیکی، دیوار حائل وزنی بتنی نیازی به پاشنه ندارد. و براساس نتایج استخراج شده برنامه GA مقدار $b_5=H/4$ مقدار $b=0.39H$ پیشنهاد می‌شود و مقدار عرض پی دیوار حداقل $b=0.39H$ می‌شود.

۷- نتیجه‌گیری

در این مقاله، امکان استفاده از روش‌های الگوریتم ژنتیک و الگوریتم زنبور عسل، در طراحی دیوارهای حائل وزنی مورد بررسی قرار گرفت و با مینیمم کردن تابع هدف، حجم بتن دیوار را به شرطی که پایداری داخلی و خارجی دیوار نیز برقرار باشد محاسبه شد. نتایج در قالب چند مثال در جداول برای حالت استاتیکی، شبه استاتیکی و شبه دینامیکی برای هر دو الگوریتم نیز ارائه شد.

همانطور که نتایج نشان می‌دهند، هر دو الگوریتم برای حل مساله مناسب هستند، ولی زمان اجرای برنامه الگوریتم زنبور عسل کمتر از برنامه الگوریتم ژنتیک است. همچنین با توجه به اینکه مقدار ضریب فشار محرک خاک در حالت شبه دینامیکی از حالت شبه استاتیکی کمتر و مقدار ضریب فشار مقاوم خاک در حالت شبه دینامیکی از حالت شبه استاتیکی بیشتر است، مقدار حجم بهینه بتن در حالت شبه دینامیکی از حالت شبه استاتیکی کمتر است. با استفاده از برنامه‌های الگوریتم ژنتیک و الگوریتم زنبور عسل تهیه شده، می‌توان در زمان خیلی کمتر نسبت به روش دستی و برای شرایط مختلف طرح از قبیل مشخصات خاک پشت دیوار حائل، شرایط زلزله خیزی منطقه و ارتفاع دیوار، یک دیوار حائل وزنی بتنی بهینه طراحی نمود، به طوری که پایداری داخلی و خارجی دیوار نیز برقرار است.

جدول (۱): نتایج حاصل از اجرای برنامه الگوریتم ژنتیک در حالت استاتیکی برای دیوار حائل وزنی بتنی و مقایسه با حداقل‌های پیشنهاد شده در منابع [۳-۱]

نام برنامه	$H(m)$	$b_1(m)$	$b_2(m)$	$b_3(m)$	$b_4(m)$	$b_5(m)$	$h_1(m)$	$h_2(m)$	$b(m)$	$V(\frac{m^3}{m})$
		۰/۰	۰/۰	۰/۳	۰/۱	۰/۷۶	۰/۳۷	۲/۶۳	۱/۱۶	
GA	۴	۰/۰	۰/۰۱	۰/۳	۰/۲۱	۱/۰۹	۰/۵۸	۳/۴۲	۱/۶۱	۲/۳۶
	۵	۰/۰	۰/۰۱	۰/۳	۰/۴	۱/۳۱	۰/۷۹	۴/۲۱	۲/۰۲	۳/۷۴
ZB ZB ZB ZB	۳	۰/۰	۰/۰	۰/۳	۰/۴۵	۰/۷۵	۰/۳۷۵	۲/۶۲۵	۱/۵	۱/۹۴
	۴	۰/۰	۰/۰	۰/۳	۰/۷	۱/۰۰	۰/۵	۳/۵	۰/۲	۳/۴۵
	۵	۰/۰	۰/۰	۰/۳	۰/۹۵	۱/۲۵	۰/۶۲۵	۴/۳۷۵	۲/۵	۴/۹۵

جدول (۲): مقایسه ضرایب اطمینان براساس نتایج **GA** و حداقل های پیشنهادی منابع [۱-۳] برای دیوار حائل وزنی ارتفاع ۳ متر

ضرایب اطمینان (F_s)	برای کنترل لغزش	برای کنترل چرخش	برای کنترل ظرفیت باربری
GA براساس نتایج	$\frac{53/97}{16/2} = 3/3$	$\frac{24/85}{16/2} = 1/53$	$\frac{224/32}{71/70} = 3/12$
براساس حداقل های پیشنهادی منابع [۳-۱]	$\frac{70/8}{16/2} = 4/370$	$\frac{49/47}{16/2} = 3/05$	$\frac{240/4}{33/39} = 7/2$

جدول (۳): نتایج حاصل از اجرای برنامه الگوریتم زنبور عسل در حالت استاتیکی برای دیوار حائل وزنی بتنی

$H(m)$	$V(\frac{m^3}{m})$	$b_3(m)$	$b_4(m)$	$b_5(m)$	$b_\epsilon(m)$	$b_h(m)$	$h_1(m)$	$h_4(m)$
۳	۱/۳۷	۰/۰	۰/۰	۰/۰۳	۰/۱۱	۰/۷۶	۰/۳۷	۲/۶۳
۴	۲/۳۷	۰/۰۲	۰/۰۴	۰/۰۳	۰/۱۹	۱/۰۹	۰/۵۹	۳/۴۱
۵	۳/۷۲	۰/۰	۰/۰	۰/۰۳	۰/۴۱	۱/۳۱	۰/۷۸	۴/۲۲

جدول (۴): نتایج حاصل از اجرای برنامه الگوریتم ژنتیک در حالت شبه استاتیکی برای دیوار حائل وزنی بتنی

$H(m)$	$V(\frac{m^3}{m})$	$b_3(m)$	$b_4(m)$	$b_5(m)$	$b_\epsilon(m)$	$b_h(m)$	$h_1(m)$	$h_4(m)$
۳	۲/۹۸	۰/۰۴	۰/۰۱	۰/۳	۰/۸۲	۰/۹۵	۰/۵۹	۲/۴۱
۴	۵/۳۸	۰/۹۹	۰/۰	۰/۳	۱/۱۴	۱/۰۴	۰/۷۲	۳/۲۸
۵	۸/۴۸	۰/۴	۰/۰	۰/۳	۲/۱۹	۰/۷۵	۰/۶۶	۴/۳۴

جدول (۵): نتایج حاصل از اجرای برنامه الگوریتم زنبور عسل در حالت شبه استاتیکی برای دیوار حائل وزنی بتنی

$H(m)$	$V(\frac{m^3}{m})$	$b_3(m)$	$b_4(m)$	$b_5(m)$	$b_\epsilon(m)$	$b_h(m)$	$h_1(m)$	$h_4(m)$
۳	۲/۹۸	۰/۶۶	۰/۰۳	۰/۰۳	۰/۵۸	۱/۰۲	۰/۵۹	۲/۴۱
۴	۵/۳۹	۰/۵۵	۰/۰	۰/۰۳	۱/۵۲	۰/۷۳	۰/۵۵	۳/۴۵
۵	۸/۴۹	۰/۶۵	۰/۰	۰/۰۳	۲/۱۸	۰/۷	۰/۶۱	۴/۳۹

جدول (۶): نتایج حاصل از اجرای برنامه الگوریتم ژنتیک در حالت شبه دینامیکی برای دیوار حائل وزنی بتنی

$H(m)$	$V(\frac{m^3}{m})$	$b_3(m)$	$b_4(m)$	$b_5(m)$	$b_\epsilon(m)$	$b_h(m)$	$h_1(m)$	$h_4(m)$
۳	۲/۹	۱/۰۸	۰/۲	۰/۳	۰/۲۴	۱/۲۹	۰/۶۶	۲/۳۹
۴	۵/۳۷	۱/۰	۰/۰	۰/۳	۱/۱۵	۱/۰۴	۰/۷۲	۳/۲۸
۵	۸/۴۲	۰/۲	۰/۰	۰/۳	۲/۴۸	۰/۴۱	۰/۳۹	۴/۶۱

جدول (۷): نتایج حاصل از اجرای برنامه الگوریتم زنبور عسل در حالت شبه دینامیکی برای دیوار حائل وزنی بتنی

$H(m)$	$V(\frac{m^3}{m})$	$b_r(m)$	$b_v(m)$	$b_\varepsilon(m)$	$b_\xi(m)$	$b_o(m)$	$h_r(m)$	$h_v(m)$
۳	۲/۹۲	۱/۰۲	۰/۰	۰/۳	۰/۳۵	۱/۱۷	۰/۶۲	۲/۳۸
۴	۵/۳۸	۰/۷۶	۰/۰	۰/۳	۱/۴۱	۰/۸۱	۰/۵۹	۳/۴۱
۵	۸/۴۳	۰/۱	۰/۰	۰/۳	۲/۳۷	۰/۵۸	۰/۵۵	۴/۴۵

جدول (۸): اجرایی و مهندسی کردن نتایج حاصل از اجرای برنامه الگوریتم ژنتیک در حالت استاتیکی برای دیوار حائل وزنی بتنی

$H(m)$	$V(\frac{m^3}{m})$	$b_r(m)$	$b_v(m)$	$b_\varepsilon(m)$	$b_\xi(m)$	$b_o(m)$	$h_r(m)$	$h_v(m)$
۳	۲/۶	۰/۰	۰/۰	۰/۳	۰/۱	۰/۸	۰/۴	۲/۶
۴	۲/۴	۰/۰	۰/۰	۰/۳	۰/۲۵	۱/۰۵	۰/۶	۳/۴
۵	۴/۲	۰/۰	۰/۰	۰/۳	۰/۴	۱/۲۵	۰/۸	۴/۲

۸- مراجع

علیرضا، مهدی، ”مقدمه ای بر الگوریتم های ژنتیک و کاربردهای آن“، انتشارات زانیس، ۱۳۸۷.

[۷]

رهانی، علیرضا، ”اصول مهندسی پی“، انتشارات دانشگاه صنعتی امیرکبیر، تهران، ۱۳۸۸.

[۱]

Pham DT, Ghanbarzadeh A, Koc E, Otri S, Rahim S and Zaidi M. ,”The Bees Algorithm. Technical Note”, Manufacturing Engineering Centre, Cardiff University, UK, 2005.

[۸]

براچاام.داس؛ طاحونی، شاپور، ”اصول مهندسی ژیوتکنیک، جلد دوم- مهندسی پی“، موسسه انتشاراتی پارس آیین، ویرایش دوم، ۱۳۸۷.

[۲]

D.T.Pham, M. Castellani, A.Ghanbarzadeh ,”Preliminary design using the Bees Algorithm”, Manufacturing Engineering Centre, Cardiff University, UK.

[۹]

”راهنمای طراحی دیوار حائل“، نشریه شماره ۳۰۸ انتشارات سازمان مدیریت و برنامه ریزی کشور، ۱۳۸۴.

[۳]

Pryanka Ghosh. ,”Seismic Passive Earth Pressure Behind NonVertical retaining Wall Using Pseudo-Dynamic Analysis”, Geotech Geol Eng 25,p.p.693-703, 2007.

[۱۰]

M.Ghazavi and A. ,”Heidarpour. Optimization of Counterfort Retaining Walls”, Fourth international Conference of earthquake engineering and seismology, 2003.

[۵]

Pryanka Ghosh. ,”Seismic Active Earth Pressure Behind Non-Vertical retaining Wall Using Pseudo Dynamic Analysis”, CAN.Geotech.J.45,p.p.117-123, 2008.

[۱۱]

M.Ghazavi and S.Bazzazian Bonab.,”Learning From Ant Society In Optimizing Concrete Retaining Walls”, Journal of technology and education Vol.5,No.3, 2011.

[۶]