



دانشگاه شیراز
واحد بین الملل

پایان نامه کارشناسی ارشد در رشته مهندسی عمران (سازه)

طراحی بهینه قاب های فولادی با استفاده از روش های
فرا ابتکاری بر پایه الگوریتم جستجوی هارمونی

توسط :

محمد مهدی نریمانی

اساتید راهنما :

دکتر محمود رضا ماهری

دکتر عبدالرسول رنجبران

شهریور ۱۳۹۱

الله
يُعَذِّبُ
مَنْ
يُشَرِّكُ

به نام خدا

طراحی بهینه‌ی قاب‌های فولادی با استفاده از روش‌های فرا ابتکاری
بر پایه الگوریتم جستجوی هارمونی

به وسیله‌ی:

محمد مهدی نریمانی

پایان نامه

ارائه شده به تحصیلات تکمیلی دانشگاه به عنوان بخشی
از فعالیت‌های تحصیلی لازم برای اخذ درجه کارشناسی ارشد

در رشته‌ی :

مهندسی عمران

از دانشگاه شیراز

شیراز

جمهوری اسلامی ایران

ارزیابی شده توسط کمیته پایان نامه با درجه : عالی

دکتر محمود رضا ماهری، استاد بخش مهندسی عمران (رئیس کمیته ۱)

دکتر عبدالرسول رنجبران، دانشیار بخش مهندسی عمران (رئیس کمیته ۲)

دکتر ایوب کریمی جشنی، استادیار بخش مهندسی عمران

دکتر مهدی دهقان، استادیار بخش مهندسی عمران

شهریور ۱۳۹۱

تقدیم به

پدرم، نستوہ و استوار

مادرم، مهربان و دلسوز

خواهر و برادرم، همدمان همیشگیم

سیپاسگزاری

سپاس خدای را سزاست که به من قدرت اندیشیدن ارزانی داشت.
بر خود واجب می‌دانم تا از زحمات تمام افرادی که در انجام این پایان‌نامه مرا یاری نموده‌اند
تشکر و قدردانی نمایم، از اساتید راهنمای گرامی آقای دکتر محمود رضا ماهری و آقای دکتر
عبدالرسول رنجبران و از اساتید محترم، آقای دکتر رضا رازانی، آقای دکتر ایوب کریمی جشنی
و آقای دکتر مهدی دهقان که با راهنمایی‌های بی‌دریغشان انجام این پایان‌نامه را برای بنده
میسر نمودند.

چکیده:

طراحی بهینه سازه های فولادی با استفاده از روش های فرا ابتکاری بر پایه الگوریتم جستجوی هارمونی

به وسیله‌ی:

محمد مهدی نریمانی

امروزه طراحی بهینه سازه ها با استفاده از روش های فرا ابتکاری که بر گرفته از رویدادهای موجود در طبیعت هستند در اکثر دانشگاهها و مراکز تحقیقاتی و مورد توجه قرار گرفته است. در این تحقیق سعی شده است که پس از معرفی مسئله طراحی بهینه در سازه ها و نقش روش های فرا ابتکاری در این زمینه، به تاریخچه مختصراًی از دستیافت های محققان مختلف در این حیطه اشاره شود. سپس الگوریتم جستجوی هارمونی (HS) به دقت مورد مطالعه قرار گرفته و کاربرد آن در طراحی بهینه سازه های قاب بررسی شده است. در مرحله بعد با کنکاش در نقاط ضعف و قوت این الگوریتم، در تلاشی برای رفع نقاط ضعف این الگوریتم و استفاده بیشتر از نقاط قوت آن، دو الگوریتم جدید پیشنهاد شده است که در مقایسه با الگوریتم جستجوی هارمونی عملکرد بسیار بهتری دارند.

در الگوریتم جستجوی هارمونی بروز رسانی مجموعه بردار های جواب تنها با استناد بر مقدار تابع هدف انجام می شود که در اولین الگوریتم پیشنهادی، الگوریتم جستجوی هارمونی اصلاح شده (EHS)، این مسئله اصلاح شده و عملیات بروز رسانی علاوه بر مقدار تابع هدف، به فاصله در فضای جستجو هم وابسته است. این نوع بروز رسانی باعث شده است که EHS در مقایسه با HS قدرت بیشتری در فرار از اکسترمم های نسبی داشته باشد. الگوریتم جستجوی هارمونی شبکه‌ای (PHS)، به عنوان دومین الگوریتم پیشنهادی فضای جستجو را تقسیم بندی می کند و در هر خانه یک تیم HS به جستجو می پردازد. الگوریتم PHS به خاطر ماهیت شبکه‌ای خود با اطمینان بیشتری نسبت به HS تمام فضای جستجو را بررسی کرده و هیچ ناحیه‌ای از دید الگوریتم پنهان نمی‌ماند. فصول ابتدایی این تحقیق به معرفی الگوریتم جستجوی هارمونی می‌پردازد و سپس در سه فصل انتهایی روش های پیشنهادی معرفی شده و برتری آنها از طریق حل چند مثال نشان داده شده است.

کلمات کلیدی: بهینه یابی، قاب، الگوریتم جستجوی هارمونی، الگوریتم جستجوی هارمونی اصلاح شده، الگوریتم جستجوی هارمونی شبکه‌ای،

فهرست مطالب

| عنوان | صفحه |
|--|------|
| ۱- مقدمه | ۲ |
| ۱-۱- مقدمه | ۲ |
| ۱-۲- ضرورت انجام تحقیق | ۳ |
| ۱-۳- اهداف تحقیق | ۳ |
| ۱-۴- نوآوری تحقیق | ۴ |
| ۱-۵- ساختار پایان نامه | ۴ |
| ۲- مروری بر تحقیقات گذشته | ۶ |
| ۳- کلیات و تئوری | ۱۱ |
| ۱-۳- مقدمه | ۱۱ |
| ۲- بیان مسئله بهینه سازی سازه های اسکلتی | ۱۲ |
| ۱-۲-۳- تابع هدف | ۱۲ |
| ۲-۲-۳- روش اعمال محدودیت ها | ۱۳ |
| ۳-۲-۳- طراحی بهینه قاب فولادی | ۱۳ |
| ۳-۳- وصف پیش زمینه های تحقیقاتی | ۱۸ |
| ۱-۳-۳- بهینه یابی سازه ها | ۱۸ |
| ۲-۳-۳- الگوریتم فرا ابتکاری جستجوی هارمونی (HS) | ۲۴ |
| ۳-۳-۳- شبکه کد برنامه ای الگوریتم HS | ۳۵ |
| ۴-۳-۳- کنترل قیدهای طراحی | ۳۶ |
| ۵-۳-۳- چند مثال از بهینه یابی با استفاده از الگوریتم HS | ۳۶ |
| ۴-۳- ابزار های تحلیل | ۴۲ |
| ۱-۴-۳- آشنایی با نرم افزار متلب | ۴۲ |
| ۲-۴-۳- مختصری در مورد کاربرد نرم افزار MATLAB در این پژوهه | ۴۳ |
| ۳-۴-۳- معرفی روش اجزا محدود | ۴۵ |
| ۴-۳-۴-۳- آشنایی روش اجزا محدود | ۴۶ |

| | | |
|----|---|-------|
| ٥٠ | - الگوریتم های پیشنهادی | ٤ |
| ٥٠ | - الگوریتم اصلاح شده جستجوی هارمونی EHS | ٤ |
| ٥٠ | مقدمه | ٤-١-٤ |
| ٥٠ | - الگوریتم پیشنهادی EHS | ٤-٢-١ |
| ٥٣ | - فلوچارت الگوریتم پیشنهادی EHS | ٤-٣-١ |
| ٥٣ | - مراحل الگوریتم پیشنهادی EHS | ٤-٤-١ |
| ٥٤ | - مزایای الگوریتم پیشنهادی EHS | ٤-٥-١ |
| ٥٥ | - الگوریتم جستجوی هارمونی شبکه ای PHS | ٤-٢-٢ |
| ٥٥ | مقدمه | ٤-١-٢ |
| ٥٥ | - الگوریتم پیشنهادی PHS | ٤-٢-٣ |
| ٥٧ | - فلوچارت الگوریتم پیشنهادی PHS | ٤-٣-٢ |
| ٥٧ | - مراحل الگوریتم پیشنهادی PHS | ٤-٤-٢ |
| ٥٨ | - مزایای الگوریتم پیشنهادی PHS | ٤-٥-٢ |
| ٦٠ | - نتایج و بحث | ٥ |
| ٦٠ | - نمونه‌ی طراحی قاب ۳ طبقه و دو دهانه | ٥-۱ |
| ٦٥ | - نمونه‌ی طراحی قاب ده طبقه و یک دهانه | ٥-۲ |
| ٧٠ | - نمونه‌ی طراحی قاب ۲۴ طبقه و سه دهانه | ٥-۳ |
| ٧٨ | - نتیجه‌گیری و پیشنهادات | ٦ |
| ٨٠ | - منابع | ٧ |

فهرست جدول ها

| عنوان و شماره | صفحه |
|--|------|
| جدول ۳-۱- جوابهای بهینه ی خرپای دو بعدی ۱۰ عضوی بدست آمده توسط محققان مختلف..... | ۳۸ |
| جدول ۳-۲- نتایج طراحی بهینه قاب ۱۵ طبقه و ۳ دهانه..... | ۴۱ |
| جدول ۵-۱- گروه بندی اعضای قاب ۳ طبقه و دو دهانه..... | ۶۱ |
| جدول ۵-۲- پارامتر های ورودی الگوریتم جستجوی هارمونی اصلاح شده برای طراحی قاب ۳ طبقه و دو دهانه..... | ۶۱ |
| جدول ۵-۳- نتایج طراحی برای قاب ۳ طبقه و دو دهانه..... | ۶۲ |
| جدول ۵-۴- گروه بندی اعضای قاب ده طبقه و یک دهانه..... | ۶۶ |
| جدول ۵-۵- پارامتر های ورودی الگوریتم جستجوی هارمونی اصلاح شده برای طراحی قاب ده طبقه و یک دهانه..... | ۶۶ |
| جدول ۵-۶- نتایج طراحی برای قاب ده طبقه و یک دهانه..... | ۶۷ |
| جدول ۵-۷- گروه بندی اعضای قاب ۲۴ طبقه و سه دهانه..... | ۷۱ |
| جدول ۵-۸- پارامتر های ورودی الگوریتم جستجوی هارمونی اصلاح شده برای طراحی قاب ۲۴ طبقه و سه دهانه..... | ۷۲ |
| جدول ۵-۹- نتایج طراحی برای قاب ۲۴ طبقه و سه دهانه..... | ۷۲ |

فهرست شکل ها

صفحه عنوان

| | |
|--|----|
| شکل ۲-۱- مسئله‌ی بهینه‌یابی توبولوژی: مکان بهینه‌ی بادبند در قاب فولادی چهار طبقه..... | ۸ |
| شکل ۲-۲- مسئله‌ی بهینه‌یابی توبولوژی: مکان بهینه‌ی بادبند در قاب فولادی هشت طبقه..... | ۹ |
| شکل ۲-۳- مسئله‌ی بهینه‌یابی توبولوژی: مکان بهینه‌ی بادبند در قاب فولادی دوازده طبقه..... | ۹ |
| شکل ۳-۱- فلوچارت طراحی بهینه‌قاب..... | ۱۴ |
| شکل ۳-۲- مسئله‌ی بهینه‌یابی سازه: پیدا کردن سازه‌ای که به بهترین نحو بار را به تکیه‌گاه منتقل می‌کند..... | ۱۸ |
| شکل ۳-۳- مسئله‌ی بهینه‌یابی اندازه: طرح بهینه با بهینه کردن برخی از اعضای خرپا بدست آمده..... | ۲۰ |
| شکل ۳-۴- مسئله‌ی بهینه‌یابی شکل: تابع (X) مشخص کننده‌ی شکل بهینه‌ی سازه‌ی تیر شکل است..... | ۲۱ |
| شکل ۳-۵- مسئله‌ی بهینه‌یابی توبولوژی در خرپا: به سطح مقطع اعضا اجازه داده شده که مقادیر صفر بگیرند..... | ۲۱ |
| شکل ۳-۶- بهینه‌یابی توبولوژی دو بعدی: در این مسئله هدف ساختن سازه‌ای است که حجم مصالح آن $\%50$ جعبه‌ی بالا باشد و بتواند بهترین عملکرد را تحت این بارها و شرایط تکیه‌گاهی داشته باشد..... | ۲۲ |
| شکل ۳-۷- شباهت بین باداهه نوازی در موسیقی و بهینه‌یابی مهندسی..... | ۲۴ |
| شکل ۳-۸- ساختمار حافظه‌ی هارمونی..... | ۲۶ |
| شکل ۳-۹- مفهوم تولید یک هارمونی جدید..... | ۲۹ |
| شکل ۳-۱۰- فلوچارت تولید یک هارمونی جدید برای متغیرهای گسسته..... | ۳۱ |
| شکل ۳-۱۱- فلوچارت تولید یک هارمونی جدید برای متغیرهای پیوسته..... | ۳۲ |
| شکل ۳-۱۲- فلوچارت بهینه‌یابی مهندسی با الگوریتم HS..... | ۳۳ |
| شکل ۳-۱۳- تابع روزنبراک..... | ۳۷ |
| شکل ۳-۱۴- خرپای دو بعدی ۱۰ عضوی..... | ۳۸ |
| شکل ۳-۱۵- قاب فولادی صلب ۳ دهانه و ۱۵ طبقه..... | ۴۰ |

| | |
|---|----|
| شکل ۳-۱۶- مسیرهای جستجو برای یافتن نقطه‌ی بهینه (۱۰۱) تابع روزنبراک با استفاده از جستجوی هارمونی | ۴۴ |
| شکل ۳-۱۷- جستجوی هارمونی برای تابع دو متغیره میشلویکس | ۴۴ |
| شکل ۴-۱- مدل شماتیک یک فضای جستجو با نواحی دارای اکسترمم نسبی | ۵۱ |
| شکل ۵-۱- قاب فولادی سه طبقه و دو دهانه طراحی شده بر اساس ملزومات AISC-LRFD | ۶۰ |
| شکل ۵-۲- نمودار همگرایی طراحی بهینه قاب ۳ طبقه و دو دهانه توسط الگوریتم جستجوی هارمونی اصلاح شده | ۶۲ |
| شکل ۵-۳- مقایسه نمودار همگرایی طراحی بهینه قاب ۳ طبقه و دو دهانه توسط الگوریتم جستجوی هارمونی اصلاح شده و الگوریتم جستجوی هارمونی | ۶۳ |
| شکل ۵-۴- نمودار همگرایی طراحی بهینه قاب ۳ طبقه و دو دهانه توسط الگوریتم جستجوی هارمونی شبکه ای | ۶۴ |
| شکل ۵-۵- مقایسه نمودار همگرایی طراحی بهینه قاب ۳ طبقه و دو دهانه توسط الگوریتم جستجوی هارمونی شبکه ای و الگوریتم جستجوی هارمونی | ۶۴ |
| شکل ۵-۶- قاب فولادی ده طبقه و یک دهانه طراحی شده بر اساس ملزومات AISC-LRFD | ۶۵ |
| شکل ۵-۷- نمودار همگرایی طراحی بهینه قاب ده طبقه و یک دهانه توسط الگوریتم جستجوی هارمونی اصلاح شده | ۶۷ |
| شکل ۵-۸- مقایسه نمودار همگرایی طراحی بهینه قاب ده طبقه و یک دهانه توسط الگوریتم جستجوی هارمونی اصلاح شده و الگوریتم جستجوی هارمونی | ۶۸ |
| شکل ۵-۹- نمودار همگرایی طراحی بهینه قاب ده طبقه و یک دهانه توسط الگوریتم جستجوی هارمونی شبکه ای | ۶۸ |
| شکل ۵-۱۰- مقایسه نمودار همگرایی طراحی بهینه قاب ده طبقه و یک دهانه توسط الگوریتم جستجوی هارمونی شبکه ای و الگوریتم جستجوی هارمونی | ۶۹ |
| شکل ۵-۱۱- قاب فولادی ۲۴ طبقه و ۳ دهانه طراحی شده بر اساس ملزومات AISC-LRFD | ۷۰ |
| شکل ۵-۱۲- نمودار همگرایی طراحی بهینه قاب ۲۴ طبقه و سه دهانه توسط الگوریتم جستجوی هارمونی اصلاح شده | ۷۳ |
| شکل ۵-۱۳- مقایسه نمودار همگرایی طراحی بهینه قاب ۲۴ طبقه و سه دهانه توسط الگوریتم جستجوی هارمونی اصلاح شده و الگوریتم جستجوی هارمونی | ۷۳ |
| شکل ۵-۱۴- نمودار همگرایی طراحی بهینه قاب ۲۴ طبقه و سه دهانه توسط الگوریتم جستجوی هارمونی شبکه ای | ۷۴ |
| شکل ۵-۱۵- نمودار همگرایی طراحی بهینه قاب ۲۴ طبقه و سه دهانه توسط الگوریتم جستجوی هارمونی شبکه ای و الگوریتم جستجوی هارمونی | ۷۴ |

فصل اول: مقدمہ

۱- مقدمه

۱-۱- مقدمه

بشر از دیرباز به دنبال بهینه یابی بوده است، اگر بگوییم که قدمت بهینه یابی به اندازه‌ی قدمت علم است، سختی به گزار نگفته ایم. ریاضیدانان یونان باستان مسائل بهینه یابی زیادی را حل کردند. برای مثال، اقليدس حدود سال ۳۰۰ قبل از میلاد اثبات کرد که از میان همه‌ی مستطیل‌هایی با محیط ثابت، مربع حداکثر مساحت ممکن را دارد [۱]. ۲۰۰ سال بعد هرن گفت که فاصله‌ی بین دو نقطه در راستای مسیری که در آینه منعکس می‌شود متقارن باشند [۱]، یعنی زاویه‌ی برخورد یک شعاع نور به سطح آینه و زاویه‌ی انعکاس آن با هم برابرند. این یک مسئله‌ی بهینه یابی مشهور است که به نام مسئله‌ی هرن شناخته شده است. همچنان که در تاریخ علم جلو می‌رویم می‌بینیم که در سال ۱۹۰۶ میلادی، ریاضیدان دانمارکی جنسن (J. Jensen) مفهوم تحدب را مطرح کرد [۱]. و به یک نامساوی رسید که امروزه به نام نامساوی جنسن معروف است و نقش مهمی در بهینه یابی محدب و دیگر زمینه‌ها از جمله اقتصاد دارد با پیشرفت علم، دانشمندان بیشتری به سمت بهینه یابی سوق پیدا کردند. تا حدی که تمایل به سمت بهینه یابی بعد از سالهای ۱۹۶۰ به اوج خود رسید [۱]. و از آن به بعد تاکنون روش‌های بسیاری در شاخه‌های مختلف علم برای مسائل بهینه یابی ارائه گردید. امروزه بهینه یابی در همه جا وجود دارد. از طراحی مهندسی گرفته تا بازارهای مالی، از فعالیت‌های روزمره‌ی ما گرفته تا برنامه ریزی برای تعطیلات و از علوم کامپیوتر گرفته تا فعالیت‌های صنعتی. ما همیشه در حال تصمیم گیری برای مینیمم کردن یا ماکسیمم کردن چیزی هستیم. یک سازمان می‌خواهد که سود خود را به حداکثر برساند و هزینه‌هایش را مینیمم کند و عملکردش را بهینه کند. حتی وقتی که برای تعطیلاتمان برنامه ریزی می‌کنیم، می‌خواهیم ماکسیمم لذت را در ازای مینیمم هزینه (یا حتی رایگان) بدست بیاوریم. در

حقیقت ما همیشه در حال جستجو برای یافتن راه حل های بهینه برای مسائلی که با آنها مواجه می شویم هستیم، هر چند لزوماً قادر به یافتن چنین راه حل هایی نیستیم.

در پدیده های فیزیکی هم مسئله بهینه یابی وجود دارد. در پدیده های فیزیکی قانون حداقل کار (انرژی) حاکم است. برای مثال نور از قانون فرمت پیروی می کند یعنی در کوتاه ترین زمان ممکن از یک محیط به محیط دیگر می رود.

پس از توضیحات فوق به عنوان تعریف ساده ای از بهینه یابی می توان گفت بهینه یابی یعنی پیدا کردن حالت ماسکیم یا مینیمم برای مسئله مورد نظر با رعایت قیود موجود [۱]. در این پژوهه پس از توضیح مختصری در مورد بهینه یابی سازه ها و الگوریتم های فرا ابتکاری جستجوی هارمونی در بهینه یابی سازه ها و کاربرد آن می پردازیم.

۱-۲- ضرورت انجام تحقیق

به علت اهمیت موضوع بهینه یابی در علوم مهندسی سازه، تحقیقات در این زمینه امری ضروریست. گسترده‌گی بسیار زیاد کاربرد بهینه یابی و روش های بهینه یابی باعث می شود که این علم پیشرفت خود را مدیون محققان زیادی در سرتاسر جهان بداند. بدین ترتیب هر تحقیقی هر چند ناچیز می تواند در کنار سایر تحقیقات به تدریج باعث پیشرفت بهینه یابی شود. در همین راستا در این پایان نامه بر آن شدیم که الگوریتم نو پای جستجوی هارمونی را به بوطه‌ی بررسی بگذاریم.

۱-۳- اهداف تحقیق

هدف این تحقیق این است که با بررسی الگوریتم جستجوی هارمونی به نقاط ضعف و قوت آن پی ببریم و با رفع نقاط ضعف آن به الگوریتم جدیدی برسیم. و بدین طریق سهمی در پیشبرد علم بهینه یابی داشته باشیم.

۱-۴- نوآوری تحقیق

طبق آنچه در ادامه مطرح می شود، در این تحقیق با بررسی های گوناگون دو الگوریتم جدید بر پایه الگوریتم جستجوی هارمونی پیشنهاد شده است که اساس ریاضی بسیار ساده و قابل درکی دارد. دو الگوریتم پیشنهادی جدید توانسته است به خوبی بر نقاط ضعف الگوریتم جستجوی هارمونی غلبه کند. برتری این دو الگوریتم توسط حل چند مثال سازه ای و مقایسه نتایج آنها با نتایج الگوریتم جستجوی هارمونی نشان داده شده است.

۱-۵- ساختار پایان نامه

پس از مقدمه، در فصل ۲ مروری بر تحقیقات گذشته انجام شده است. و سپس در فصل ۳ تئوری مسئله بهینه یابی سازه ها و به ویژه سازه های اسکلتی به تشریح بیان شده است به همراه چندین مثال از تحقیقات گذشتگان جهت روشن شدن کامل تئوری تحقیق. در پایان فصل ۳ ابزار های مورد استفاده در این پژوهش معرفی شده اند. سپس، فصل ۴ به معرفی الگوریتم های پیشنهادی می پردازد که در واقع نوآوری و ماحصل این تحقیق در همین فصل ارائه می شود. در فصل ۵ چندین مسئله‌ی بهینه یابی سازه‌ای با استفاده از روش های پیشنهادی حل و در نتایج آن بحث شده است. نهایتاً در فصل ۵ نتیجه گیری و پیشنهاداتی برای ادامه تحقیق ارائه شده است.

فصل دوھە: مەرۋىي بىر تەمكىقات گذشته

۲- مروری بر تحقیقات گذشته

در سال ۲۰۰۱ Geem و همکاران یک الگوریتم فرا ابتکاری جستجوی هارمونی HS را ارائه کرده اند که براساس مفهوم فرایند موسیقایی جستجوی یک حالت کامل هارمونی استوار است[۲]. هارمونی در موسیقی مشابه بردار حواب در بهینه یابی است، و بداهه نوازی موسیقیدان مشابه روند جستجوی محلی یا کلی در تکنیک های بهینه یابی است. الگوریتم HS نیازی به مقادیر اولیه برای متغیرها ندارد. به علاوه، به جای یک جستجوی گرادیانی، الگوریتم HS از یک جستجوی تصادفی و اتفاقی استفاده می کند که مبتنی بر HMCR و PAR (دو پارامتر مهم در الگوریتم HS) که در ادامه معرفی می شوند است، به این ترتیب نیازی به هیچ گونه مشتق گیری نیست.

در مقایسه با الگوریتم های بهینه یابی فرا ابتکاری قدیمی تر، الگوریتم (HS) نیازمند ریاضیات کمتری است و به راحتی قابل استفاده در مسائل گوناگون بهینه یابی مهندسی است. پس از آنکه Geem در سال ۲۰۰۱ الگوریتم اصلی HS را مطرح کرد [۲]، تاکنون تحقیقات زیادی بر روی این الگوریتم توسط خود آقای گیم و سایر محققان انجام شد که برخی از این تحقیقات منجر به ارائه مدل پیشرفته و یا بهبود یافته و یا هیبرید شده ای HS شد که هر کدام به نحوی مفید بودند. در اینجا برای مرور این تحقیقات انجام شده، به اختصار تعدادی از مهم ترین دستیافت های محققان در زمینه ای کاربرد الگوریتم HS در علم سازه ارائه می شود.

در سال ۲۰۰۴ Geem به همراه Lee در چندین مقاله به توضیح و تفسیر کامل الگوریتم HS، کاربرد این الگوریتم را در مسائل بهینه یابی مهندسی با متغیرهای پیوسته و گستته توسط چندین مثال سازه ای و ریاضی شرح دادند [۲، ۳]. همچنین نتایج این مثال ها و نتایجی که از روش های بهینه یابی ریاضی بدست آمده بود مقایسه کردند. و ت

در سال ۲۰۰۷ Degertekin موفق به توسعه ای الگوریتم HS شد به نحوی که از آن در بهینه یابی وزن قاب های پرتابل فولادی استفاده کرد [۴]. در این مسائل متغیرها از نوع گستته بودند و مجاز به انتخاب مقدار از پروفیل های فولادی بال پهنه موجود در AISC بودند.

در سال ۲۰۰۸ Saka با استفاده از الگوریتم HS چند نمونه قاب فولادی را به طور بهینه طراحی کرد [۵]. وی از مقاطع فولادی موجود در BS5950 استفاده کرد و تغییر مکان جانبی کل قاب و ظرفیت هر یک از اعضاء خیز مجاز آنها را به عنوان قیود طراحی انتخاب کرد.

خود Geem در سال ۲۰۰۸ یک مشتق جدید از الگوریتم HS را مطرح کرد که در آن از مشتق گیری جزئی تصادفی استفاده کرد و اقدام به حل مسائل بهینه یابی مهندسی با متغیرهای گستته کرد [۶]. این روش هم در نوع خود مفید واقع شد. گیم در پایان مقاله‌ی خود می‌نویسد که امید است این مشتق جدید به عنوان یک فن آوری اساسی در مسائل بهینه یابی علوم مختلف مورد استفاده قرار گیرد.

در اواخر سال ۲۰۰۸ Geem و Mun، خصوصیات آسیب پذیری الاستوچسبندگی مخلوط بتن آسفالتی گرم را با استفاده از الگوریتم جستجوی هارمونی محاسبه کردند [۷]. همچنین در سال ۲۰۰۸ Gao و Wang و Ovaska با استفاده از مدل اصلاح شده‌ی الگوریتم HS اقدام به حل مسائل بهینه یابی تک مودی و چند مودی در مهندسی برق کردند [۸].

بدین گونه از تجزیه‌ی HS و تکنیک تکامل دیفرانسیلی استفاده کردند.

در سال ۲۰۰۹ Kaveh و Talataheri سه الگوریتم حرکت پرندگان (PSO) و مورچه‌ها (ACO) و HS را با هم ترکیب کردند و از آن برای حل مسائل بهینه یابی سازه‌های خرپایی استفاده کردند [۹]. بدین صورت که از PSO برای بهینه یابی کلی استفاده کردند و از ACO برای به روز رسانی مکان ذرات (نقاط) استفاده کردند و نهایتاً وظیفه‌ی HS در بهینه یابی کنترل قیود متغیرهای طراحی بود.

ایشان در مقاله‌ی خود فلوچارت‌های متعددی را ارائه دادند که چگونگی فرایند بهینه یابی را بیان می‌کند و چندین مسئله‌ی بهینه یابی خرپایی را با این روش حل کردند از جمله خرپای ۲۵ عضوی، خرپای گنبدی ۱۲۰ عضوی، خرپای صفحه‌ای ۲۰۰ عضوی و خرپای برج انتقال نیروی ۲۴۴ عضوی. در انتهای نتایج بدست آمده از تحقیقاتشان را با نتایج قبلی سایر محققان مقایسه کردند.

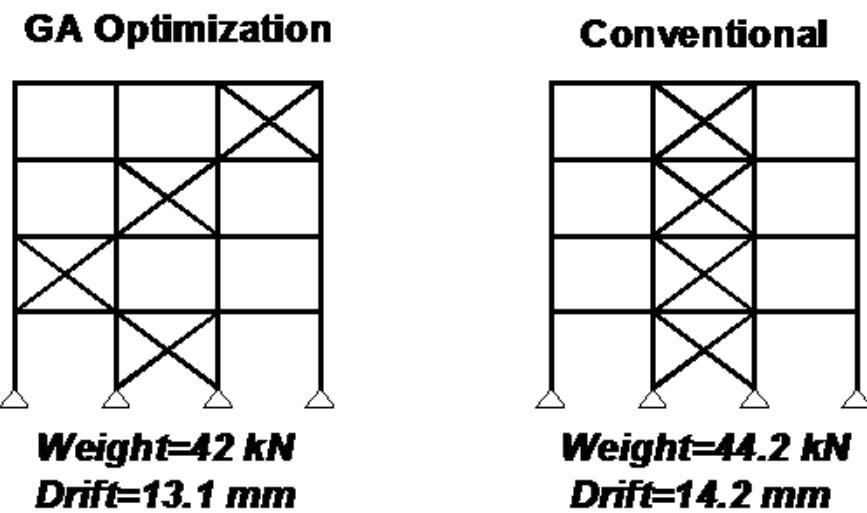
در سال ۲۰۱۰ Hasançebi و Ardal و Saka یک روش جدید به نام روش جستجوی هارمونی تنظیم شونده برای حل مسائل بهینه یابی سازه‌ای ارائه دادند [۱۰]. این الگوریتم تنظیم شونده از رهیافتی جدید برای انتخاب و تنظیم پارامترهای الگوریتم HS به طور اتوماتیک در حین اجرای برنامه استفاده می‌کند و همین باعث کاراتر شدن جستجوها می‌شود.

همچنین در سال ۲۰۱۰ Shakoori و Kaveh با استفاده از یک الگوریتم پیشرفته‌ی HS به حل مسائل بهینه یابی هزینه درسیستم سقف کامپوزیت پرداختند [۱۱]. در این تحقیق از یک سقف کامپوزیت که از واحدهای متشكل از دال بتن آرمه و تیر فولادی تشکیل شده است با روش LRFD براساس AISC طراحی شد.تابع هدف در این بهینه یابی هزینه‌ی ساختن سقف بود و قابلیت بهره برداری و ظرفیت مقاومت اعضاء هم به عنوان قیود طراحی انتخاب شدند.

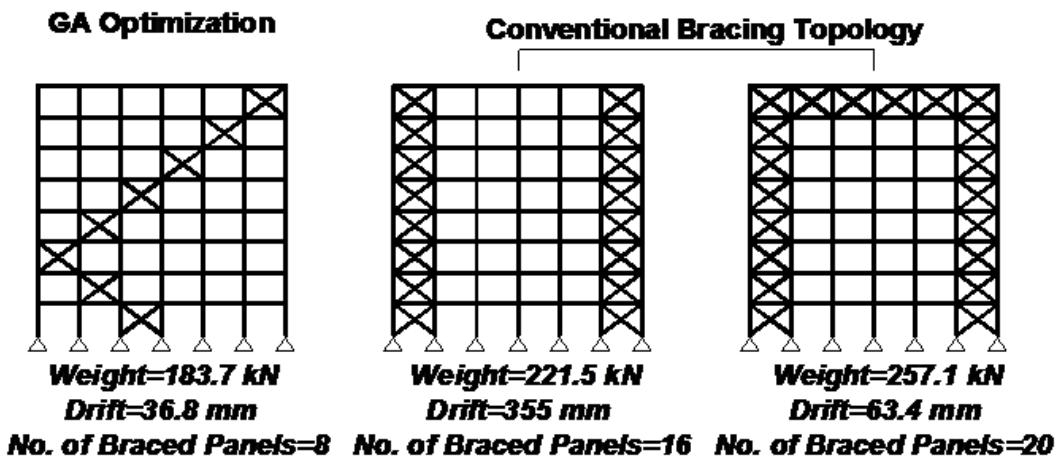
تحقیق دیگری هم در سال ۲۰۱۰ انجام شد توسط Khorram و Jaberipoor که در آن دو مدل بهبود یافته از الگوریتم HS برای حل مسائل بهینه یابی مهندسی با متغیرهای پیوسته ارائه گردید[۱۲]. تفاوت کلیدی این الگوریتم با الگوریتم معمولی HS روش تنظیم پارامتر پهنانی باند (bw) است. bw یک پارامتر بسیار مهم در سرعت همگرایی الگوریتم به جواب بهینه است . در این تحقیق چندین مسئله‌ی ریاضی و سازه‌ای ارائه گردید تا کارایی این روش مشخص شود.

یکی دیگر از مقاله‌هایی که در سال ۲۰۱۰ در زمینه‌ی کاربرد الگوریتم HS در بهینه یابی سازه‌ها چاپ شد. مقاله‌ای بود که توسط Ardal و Saka و Dogan انجام شد[۱۳]. در این مقاله با استفاده‌ی همزمان الگوریتم PSO و HS به صورت هیبرید، مسئله‌ی تیرهای دارای سوراخ در جان حل گردید. در این مسئله مکان و اندازه‌ی بهینه‌ی سوراخ‌های موجود در جان تیر بدست آمد.

به عنوان مثالی از بهینه یابی مسائل سازه‌ای با استفاده از الگوریتم‌های فراابتکاری می‌توان به تحقیقی که ماهری و صفری در زمینه بهینه یابی توپولوژی مکان بادبندها در مدل‌های مختلفی از قاب‌های فولادی انجام داده اشاره کرد[۱۴]، در این تحقیق بهینه ترین توپولوژی بادبندهای x در چندین مدل قاب فولادی با استفاده از الگوریتم ژنتیک انجام شد که نتایج مقایسه‌ای آن به شرح زیر است:

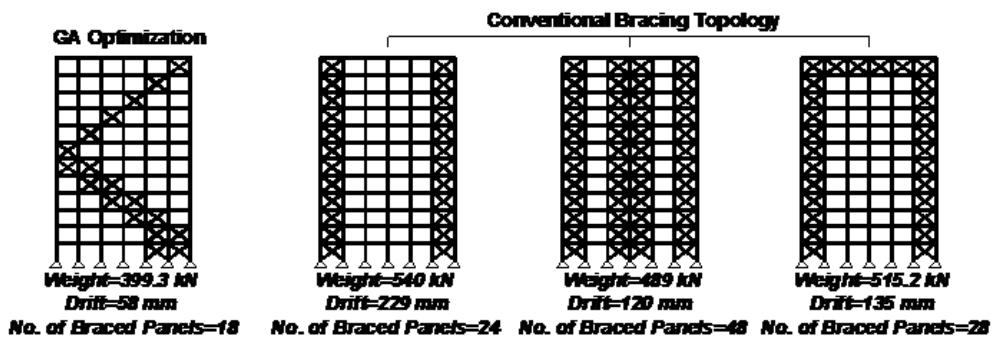


شکل ۲-۱- مسئله‌ی بهینه یابی توپولوژی: مکان بهینه‌ی بادبند در قاب فولادی چهارطبقه



شکل ۲-۲- مسئله‌ی بهینه‌یابی توبولوژی: مکان بهینه‌ی بادبند در قاب فولادی هشت طبقه

[۱۴]



شکل ۲-۳- مسئله‌ی بهینه‌یابی توبولوژی: مکان بهینه‌ی بادبند در قاب فولادی دوازده طبقه

[۱۴]

می‌بینیم که الگوریتم فرا ابتکاری ژنتیک جواب بهینه‌ای را به ما داده که اگر قرار بود توسط روش‌های بهینه‌یابی ریاضی مورد تحقیق قرار گیرد، نیازمند محاسبات پیچیده و وقت گیر زیادی بودیم که با این وجود هم معلوم نبود که به این جواب قاطع برسیم.