سیویلیکا – ناشر تخصصی مقالات کنفرانس ها و ژورنال ها ^گواهی ثبت مقاله در سیویلیکا CIVILICA.com

عنوان مقاله:

شناسایی سیستم های غیرخطی برای پارامترهای میراگر MR با استفاده از یک الگوریتم فراکاوشی اصلاح شده جدید

محل انتشار: بیست و یکمین کنفرانس ملی مهندسی عمران، معماری و شهرسازی (سال: 1403)

تعداد صفحات اصل مقاله: 13

نویسندگان: علی سلطان زاده چوبقلو – دانشجوی کارشناسی ارشد مهندسی و مدیریت ساخت، موسسه آموزش عالی نبی اکرم (ص)

میلاد همتی - کارشناسی ارشد مهندسی عمران، دانشگاه تبریز

خلاصه مقاله:

میراگر Magneto-Rheological یکی از ابزارهای کنترل نیمه فعال است که نیروی کنترلی آن در هر لحظه، با تغییر در بزرگی میدان مغناطیسی تنظیم می شود. یکی از روش ها برای توصیف رفتار میراگر MR، مدل های دینامیکی پارامتریک می باشد که از یک مدل مکانیکی استفاده می شود. در این مدل، رفتار میراگر توسط روابطی که حاوی پارامترهای مشخص هستند، توصیف می شود. این پارامترها با توجه به نتایج آزمایشگاهی برای یک میراگر، به گونه ای تعیین می شوند که مدل پیشنهادی بر داده های آزمایشگاهی منطبق گردد. مقادیر مناسب پارامترها جهت انطباق پاسخ عددی این مدل بر پاسخ آزمایشگاهی میراگر MR با استفاده از روش های شناسایی سیستم تعیین می شود. یکی از روش های شناسایی سیستم برای تعیین پارامترهای مدل رفتاری، استفاده از روش های بهینه سازی می باشد. یکی از این روش ها، الگوریتم های فراکاوشی می باشد. الگوریتم بهینه سازی ملخ (GOA) یکی از روش های عدی را در طل مسائل به روش فراکاوشی می باشد. در این پژوهش، در ابتدا یک روش مبتنی بر آموزش متضاد (JBO) برای بهبود الگوریتم بهینه سازی ملخ (GOA) یکی از روش های میا صلح شدی حمل از این روش های آن میل خدید در حل مسائل به روش فراکاوشی می باشد. در این پژوهش، در ابتدا یک روش مبتنی بر آموزش متضاد (JBO) برای بهبود الگوریتم بهینه سازی ملخ (GOA) یکی از روش های حدید در حل مسائل به روش فراکاوشی می باشد. در این پژوهش، در ابتدا یک روش مبتنی بر آموزش متضاد (JBO) برای بهبود الگوریتم بهینه سازی ملخ (GOA) یکی از روش های ملیت اکنشاف در الگوریتم فراکاوشی ماخ را مرو Support می را کار استفاده گردید. نتایج بدست آمده در این پژوهش نشان داد که استفاده از روش JBO موجب افزایش قابلیت اکنشاف در الگوریتم فراکاوشی ماخ ولی می سخو الگوریتم IGOA از توانایی بالاتری در حل مسائل بهینه سازی ریا های سایل می شان داد که استفاده از روش JBO موجب افزایش قابلیت اکنشاف در الگوریتم باز بولی می ساز الگوریتم IGOA میراگر می استفاده گردید. نتایج بدست آمده در این پژوهش نشان داد که استفاده از روش JBO موجب افزایش قابلیت اکنشاف در الگوریتی مراکاوشی مای ولی سایل ولی می این را کر ولی ای را می بای الگوریتم وراکانی این این مستان این این این رامترهای می ایر ولی موریتم بهینه سازی ملخ اصلاح شده (IGOA) توانایی بستار براگر می ولی ای ولی ای ولی می ولی این ولی می ولی ای را ولی می

كلمات كليدى:

بین کنترل نیمه فعال، میراگر MR، مدل Bouc-Wen، شناسایی سیستم، بهینه سازی، الگوریتم بهینه سازی ملخ، آموزش برمبنای تضاد (OBL)

لینک ثابت مقاله در پایگاه سیویلیکا:

https://civilica.com/doc/2041845

