

عنوان مقاله:

شناسلی سیستم‌های غیرخطی برای پارامترهای میراگر MR با استفاده از یک الگوریتم فرآکوشی اصلاح شده جدید

محل انتشار:

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

تعداد صفحات اصل مقاله: 13

نویسنده‌گان:

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 میکی از ابزارهای کنترل نیمه فعال است که نیروی کنترلی آن در هر لحظه، با تغییر در بزرگی میدان مغناطیسی تنظیم می‌شود. یکی از روش‌ها برای توصیف رفتار میراگر MR، مدل‌های دینامیکی پارامتریک می‌باشد که از یک مدل مکانیکی استفاده می‌شود. در این مدل، رفتار میراگر توسط روابطی که حاوی پارامترهای مشخص هستند، توصیف می‌شود. این پارامترها با توجه به نتایج آزمایشگاهی برای میراگر، به گونه‌ای تعیین می‌شوند که مدل پیشنهادی بر داده‌های آزمایشگاهی منطبق گردد. مقادیر مناسب پارامترها جهت انتطباق پاسخ عددی این مدل بر پاسخ آزمایشگاهی میراگر MR با استفاده از روش‌های شناسایی سیستم تعیین می‌شود. یکی از روش‌های شناسایی سیستم برای تعیین پارامترهای مدل رفتاری، استفاده از روش‌های بهینه سازی می‌باشد. یکی از این روش‌ها، الگوریتم بهینه سازی ملخ (GOA) یکی از روش‌های جدید در حل مسائل بهینه سازی ملخ استفاده شد. سپس از الگوریتم بهینه سازی ملخ اصلاح شده (IGOA) برای حل مسئله شناسایی پارامتر در مدل ابتدایک روش مبتنی بر آموزش متصاد (OBL) برای بهبود الگوریتم بهینه سازی ملخ (GOA) برآمد. در این پژوهش، در برآوردهای IGOA از توانایی بالاتری در حل مسائل بهینه سازی ریاضیاتی برخوردار می‌باشد. همچنین الگوریتم بهینه سازی ملخ اصلاح شده (IGOA) توانایی سیار بالایی در کاهش خطای سیستم برای تطبیق نتایج آزمایشگاهی و مدل عددی در شناسایی پارامترهای مدل Bouc-Wen میراگر MR برخوردار می‌باشد.

کلمات کلیدی:

کنترل نیمه فعال، میراگر MR، مدل OBL، شناسایی سیستم، بهینه سازی، الگوریتم بهینه سازی ملخ، آموزش برمنای تضاد (OBL)

لينك ثابت مقاله در پایگاه سیویلیکا:

<https://civilica.com/doc/2041845>

