مشکل دینامیک سازه)

ماتریکس سازه (تقاب ۲ طبقه) ۲ درجه آزادی داریم با مشخصات کامل ؛ پس ω_1 ، ω_2 ، ϕ_1 ، ϕ_2 متناظر و سایر آن سازه را به کمک دینامیک سازه به دست می‌آوریم پس یک شرایط اولیه در سازه ایجاد می‌کنیم تحت یک بار و بعد سازه را رها می‌کنیم که یک پاسخ یا سیگنال برای ما ایجاد می‌کند طبق روش تحلیلی اگر سالم باشد یک $u(t)$ به ما می‌دهد به همراه ضریب مشارکت مودها و جرم مودی (فرمول ضرب یک مشکل دینامیک سازه در متلب)

حال در زمان های مختلف تغییر میکند این سازه با سازه اصلی ما سازگار نیست

سیگنال $u(t)_{real} \neq u(t)$ ← سازه در قسمت های دچار آسیب شده

$\omega_{1\,real}$	$\phi_{1,real}$
$\omega_{2\,real}$	$\phi_{2\,real}$

حالا محدودیت ما

و مشکل این جاهست که ϕ ها تغییر میکند وقتی سازه آسیب می‌بیند.

و اینید از تغییرات پا چگونه به ϕ رسید:

$$\begin{bmatrix} K_{11} & K_{12} \\ sym & K_{22} \end{bmatrix}$$

حال به کمک الگوریتم ژنتیک (GA) ابتدا سختی را مجهول قرار داده

در واقع ۳ مجهول دارد الگوریتم ژنتیک (3 K مجهول هست.)

و ماتریس جرم هم که معلوم. بعد که خروجی الگوریتم را گرفتیم دوباره به کمک دینامیک سازه آن

ω_1 ϕ_1
ω_2 ϕ_2

ها را حساب می‌کنیم و در نهایت $u(t)^*$ به دست می‌آید.

{ فقط K ها در الگوریتم ژنتیک تولید می‌شود و بعد از خروجی چک میکنیم ω و ϕ ها دوباره وارد کد متلب دینامیک سازه می‌شوند }

مثلاً اگر سختی ما فلان عدد باشد ← جایی ما این عدد می‌شود کد این متلب را با (سیگنال Ureal) مقایسه می‌کنیم.

تابع هزینه ما ← سیگنال $u^* - u_{real}$

هر خروجی سختی که حل آن به من همان جابجایی واقعی را بدهد ← آن سختی ، سختی واقعی ما هست.

کد از آن جا می‌تواند میزان خرابی سازه را تشخیص داد.

بعد جهت اعمال تغییر کند :

به صورت معکوس عمل کرده یعنی اینکه مثلاً Ureal چگونه تولید می‌شود؟

یک خرابی مثلاً در شدت جهت اول ایجاد کنید

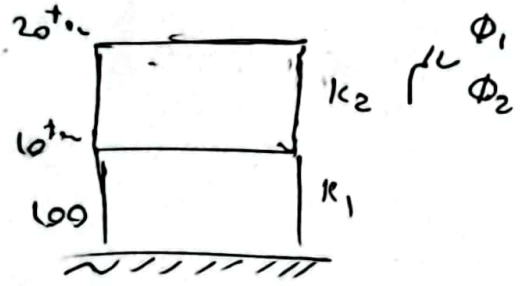
$K = 0.8\,K$ سایر

U(t) به دست آمده همان U Signal می‌شود.

در واقع پیدا کردن فرکانس های خرابی توسط الگوریتم GA

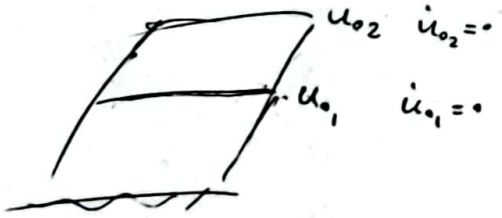
و اینکه معادلات دینامیک سازه حین آن در متلب کد زنی شود.

$|K - \omega^2 m| = 0$ ← حل ← ω_1 , ω_2



Φ_1 , Φ_2 ← حل

$Y_1(t)$, $Y_2(t)$ ← مودال



$$u(t) = \phi_1 Y_1(t) + \phi_2 Y_2(t)$$

$u_{Real}(t) \neq u(t)$ ← تفاوت در شرایط اولیه است ← سازه در شرایط اولیه ساکن

$\omega_{1\,Real} = ?$ $\Phi_{1\,Real} = ?$

$\omega_{2\,Real} = ?$ $\Phi_{2\,Real} = ?$

u_{Real} سیگنال حقیقی واقعی سازه

↓

یک ضرایبی مثلاً در ستون طبقه اول اعمال کنید

$K = 0.8K$ ← بعد

↓

$u(t)$ ← بدست آمده

u_{Real} سیگنال ← همان

$u = \phi Y$ $\quad Y = \phi^T u$

بازخورد حالت ← دینامیک داده ← ω_1 Φ_1 / ω_2 Φ_2 → $u^*(t)$

تابع هزینه ← اختلاف $u^* - u_{Real}$