



پیش‌بینی عمق آبستنگی اطراف پایه پل با استفاده از ماشین‌های بردار پشتیبان و شبکه‌های عصبی مصنوعی

سمانه غضنفری هاشمی^۱، امیراعتماد شهیدی^۲

۱- کارشناس ارشد مهندسی عمران-آب، دانشکده مهندسی عمران، دانشگاه علم و صنعت ایران

۲- دانشیار دانشکده مهندسی عمران، دانشگاه علم و صنعت ایران

sghhashemi@civileng.iust.ac.ir

خلاصه

یکی از مهمترین نکات هنگام طراحی پایه پل‌ها (سمع‌ها)، تعیین عمق چاله آبستنگی در اطراف آن می‌باشد. دقیق نبودن روابط تجربی موجود و پیچیدگی مدل‌سازی فرایند آبستنگی سبب شده است تا از روش‌های جایگزین روابط تجربی برای تخمین عمق آبستنگی پایه پل‌ها استفاده شود. در مقاله حاضر، عملکرد دو روش «ماشین‌های بردار پشتیبان»^۱ و «شبکه‌های عصبی مصنوعی»^۲ در تخمین عمق چاله آبستنگی اطراف پایه پل مورد بررسی قرار گرفته و نتایج حاصله با نتایج حاصل از روابط تجربی مقایسه شده است. این بررسی نشان داد نتایج حاصل از روش SVM از دقت بالاتری نسبت به روش ANN برخوردار بوده و دقت این دو روش به مرتبه بهتر از روابط تجربی می‌باشد.

کلمات کلیدی: عمق آبستنگی، پایه پل، شمع، ابزارهای فرم، ANN، SVM.

۱. مقدمه

یکی از مهمترین نکات، هنگام طراحی پایه پل‌ها (سمع‌ها)، تعیین عمق چاله آبستنگی در اطراف آن می‌باشد و به همین دلیل تاکنون روابط تجربی متعددی برای تخمین عمق آبستنگی پایه پل‌ها توسط محققین مختلف ارائه شده است. از آنجا که پدیده آبستنگی تابع عوامل و پدیده‌های مختلفی نظیر لایه مرزی آشفته، الگوی جریان وابسته به زمان، مکانیسم انتقال رسوب، مشخصات رسوب و جریان و همچنین هندسه پایه پل می‌باشد، تخمین دقیق مشخصات هندسی چاله ایجاد شده، عملاً کار دشواری می‌باشد.

از میان اشکال مختلف پایه پل، عمدۀ آنها دارای هندسه استوانه‌ای بوده و بر همین اساس تاکنون مطالعات تجربی بسیاری برای تعیین عمق آبستنگی اطراف پایه پل‌هایی با هندسه استوانه‌ای انجام شده است (Anderson, 1974; Breusers et al., 1977; Breusers and Raudkivi, 1991; US-DOT, 1993; Hancu, 1971; Hopkins et al., 1975; Laursen and Toch, 1956; Melville and Chiew, 1999; Melville and Sutherland, 1988; Shen, 1971). اما مقایسه مقادیر حاصل از این روابط تجربی، بعضًا اختلافی تا ۵ برابر را با یکدیگر نشان می‌دهد (Breusers and Raudkivi, 1991). بر همین اساس و به دنبال مطالعات تجربی، در سالهای اخیر تلاش‌های تحقیقاتی بسیاری نیز جهت اصلاح و بهبود روش‌های تجربی موجود انجام شده است.

یکی از متداول‌ترین روش‌های جایگزین برای روابط سنتی و تجربی موجود برای مدل‌سازی پدیده‌های فیزیکی پیچیده، روش‌های موسوم به «داده‌کاوی» می‌باشند. از میان این روش‌ها، روش «شبکه‌های عصبی مصنوعی» تاکنون به طور وسیعی در مطالعات هیدرولیکی مورد استفاده قرار گرفته است. از جمله موارد بکارگیری این روش در تخمین عمق آبستنگی پایه پل‌ها می‌توان به مطالعات (Bateni et al., 2007) اشاره نمود که برای تعیین عمق آبستنگی پایه پل‌ها از «شبکه‌های عصبی مصنوعی» استفاده کرده و نتیجه حاصله را با «سیستم استنباط فازی»^۳ مقایسه نمودند.

آخر روش «ماشین‌های بردار پشتیبان» نیز به عنوان یکی دیگر از روش‌های داده‌کاوی مورد توجه مهندسین قرار گرفته است که از جمله موارد استفاده از آن می‌توان به مطالعات (Mohandes et al., 2004) اشاره نمود که برای پیش‌بینی سرعت باد، عملکرد این روش را در مقایسه با

¹ Support Vector Machines (SVM)

² Artificial Neural Network (ANN)

³ Adoptive Neuro-Fuzzy Inference System (ANFIS)