

استفاده از الگوریتم بهینه‌ساز سوسک سرگین غلتان در تعیین ابعاد کشتی کانتینری

عطاء اله قره چائی^{۱*}^۱ عضو هیات علمی دانشگاه دریانوردی و علوم دریایی چابهار، a.gharechae@cmu.ac.ir

چکیده

اطلاعات مقاله

ناریخچه مقاله:

تاریخ دریافت مقاله: ۱۴۰۲/۰۹/۱۵

تاریخ پذیرش مقاله: ۱۴۰۲/۱۱/۰۷

تاریخ انتشار مقاله: ۱۴۰۲/۱۱/۰۸

کلمات کلیدی:

سوسک سرگین غلتان

DBO

بهینه‌سازی

کشتی کانتینری

مقاومت هیدرودینامیکی

نرم‌افزار میپل

بهینه‌سازی همواره از مباحث مهم در فرایند طراحی و ساخت مصنوعات دست بشر بوده است. با افزایش توان محاسباتی رایانه‌ها، الگوریتم‌های متعددی در این خصوص توسعه یافته‌اند. در این پژوهش به کمک الگوریتم بهینه‌ساز سوسک سرگین غلتان (DBO) که اخیراً توسعه یافته است، ابعاد اصلی کشتی‌های کانتینری بر حسب ظرفیت بارگیری و سرعت آنها با هدف حداقل مقاومت هیدرودینامیکی به همراه قیدهای متعددی از قبیل محدوده مجاز ابعاد اصلی، تعادل هیدرواستاتیکی و حجم زیرآبی مشخص، بهینه‌سازی شده است. بدین منظور، معادلات حاکم از روش تجربی هولتروپ استخراج شدند. برای صحت‌سنجی، نتایج بدست آمده از الگوریتم DBO با الگوریتم بهینه‌سازی موجود در تابع کتابخانه‌ای Optimization نرم‌افزار میپل مقایسه شدند. نتایج بهینه‌سازی بر روی ابعاد یک فروند شناور کانتینری با ظرفیت 1000 TEU نشان داد که مقاومت هیدرودینامیکی شناور بهینه شده در سرعت 15 knot می‌تواند تا حدود 14% و در سرعت 19 knot تا حدود 21% کمتر از سرعت شناور اولیه گردد. همچنین، در حجم جابجایی ثابت، با افزایش سرعت شناور، طول شناور بهینه شده افزایش، ولی آب‌خور آن کاهش می‌یابد. بطور ویژه هدف این پژوهش معرفی توانمندی الگوریتم DBO و کاربرد آن در حل مسائل بهینه‌سازی در مهندسی دریا است.

Using Dung Beetle Optimizer (DBO) for optimizing the main dimensions of container ships

Ataollah Gharechae^{1*}¹Faculty member of Chabahar Maritime University, a.gharechae@cmu.ac.ir

ARTICLE INFO

Article History:

Received: 06 Dec 2023

Accepted: 27 Jan 2024

Available online: 28 Jan 2024

Keywords:

Dung beetle

DBO

Optimization

Container ship

Hydrodynamic resistance

Maple software

ABSTRACT

In this research, with the help of the recently developed Dung Beetle Optimizer (DBO) algorithm, the main dimensions of container ships in terms of their loading capacity and their speed with the aim of minimum hydrodynamic resistance along with several constraints such as permissible range of main dimensions, hydrostatic stability, and specified underwater volume, has been optimized. For this purpose, the governing equations were extracted from Holtrop's experimental method. For verification, the results obtained from the DBO algorithm were compared with the results of the Optimization library of Maple software. The optimization results on the dimensions of a container ship with a capacity of 1000 TEU showed that the hydrodynamic resistance of the optimized ship at a speed of 15 knots can be reduced by about 14% and at a speed of 19 knots by about 21%. Also, in constant displacement, with the increase of the vessel speed, the optimized vessel length increases, but its draft decreases. In particular, the purpose of this research is to introduce the capabilities of the DBO algorithm and its application in solving optimization problems in marine engineering.

۱ - مقدمه

حل مسائل بهینه‌سازی همواره مورد توجه محققین بوده است. این مسائل در انواع سیستم‌های دنیای واقعی، از جمله سیستم‌های تشخیص عیب [۱، ۲]، سیستم‌های مدیریت انرژی [۳، ۴]، سیستم‌های پیش‌بینی [۵، ۶] و مانند آن کاربرد دارد. حل بسیاری از مسائل بهینه‌سازی پیچیده، با استفاده از روش‌های ریاضی مرسوم مانند روش گرادیان مزدوج و یا روش شبه نیوتن دشوار است. در این راستا، الگوریتم‌های بهینه‌سازی هوش جمعی (SI) متعددی با مزایای پیاده‌سازی آسان، توانایی خودآموزی و چارچوب ساده معرفی شده‌اند. فرآیند بهینه‌سازی عمدتاً شامل دو مرحله است: (۱) ایجاد گروهی از افراد تصادفی در محدوده فضای جستجو و (۲) ترکیب، جابجایی یا تکامل این افراد تصادفی در طول فرآیند تکرار. باید توجه داشت که تفاوت عمده الگوریتم‌های بهینه‌سازی در نحوه طراحی استراتژی‌های جدید بهینه‌سازی است، نه دو فرایند اصلی ذکر شده در بالا. به عنوان مثال، یک تکنیک شناخته شده مبتنی بر جمعیت، یعنی تکنیک بهینه‌سازی گروه ذرات (PSO)، با مزایای همگرایی سریع، پارامترهای کم و دقت حل رضایت‌بخش، مورد توجه محققین بوده است [۷، ۸]. در یک الگوریتم استاندارد PSO، همه ذرات با توجه به سرعت و موقعیت خود به طور کامل فضای جستجوی مسئله بهینه‌سازی را کاوش می‌کنند. بتدریج، حرکت کل گروه از بی نظمی به نظم تکامل می‌یابد و در نهایت همه ذرات در بهترین موقعیت خوشه می‌شوند. لازم به ذکر است، موقعیت هر فرد می‌تواند به تدریج در طول فرآیند تکامل به راه حل بهینه جهانی همگرا شود که عمدتاً به دنبال دو موقعیت مهم بستگی دارد: (۱) یکی بهترین موقعیت شخصی هر فرد و (۲) دیگری بهترین موقعیت جهانی کل جمعیت. علاوه بر این، الگوریتم بهینه‌سازی کلونی مورچه‌ها (ACO) به عنوان یک تکنیک معروف مبتنی بر هوش جمعی تبدیل شده است [۹، ۱۰]. به طور خاص، در یک الگوریتم ACO، مسیر هر مورچه یک راه حل قابل اجرا را نشان می‌دهد و مسیر همه مورچه‌ها فضای حل را تشکیل می‌دهند. در این روش، انتخاب فرومون برای کلونی مورچه‌ها برای جستجوی مسیر بهینه جهانی در کل فضای مسئله اهمیت حیاتی دارد. در چنین حالتی کوتاهترین مسیر در جهت و محل سطح قویتر فرومون حاصل می‌شود.

تکنیک‌های جدید زیادی مبتنی بر SI با هدف دستیابی به بهینه‌سازی‌های بهتر با توانایی جستجوی خوب پیشنهاد شده‌اند که می‌توانند مسائل مختلف عملی را به طور مؤثر حل کنند، و عملکرد

آنها با آزمایش‌های زیادی تأیید شده است. الگوریتم‌های جدید مبتنی بر SI عمدتاً رفتارهای اجتماعی موجودات زنده (به عنوان مثال، حشرات و پرندگان) را در طبیعت تقلید می‌کنند [۱۱]. به عنوان مثال، الگوریتم بهینه‌ساز گرگ خاکستری (GWO) در مرجع [۱۲] ارائه شده است که سلسله مراتب رهبری (شامل آلفا، بتا، دلتا و امگا) و رفتار شکار گرگ‌های خاکستری را شبیه‌سازی می‌کند. اخیراً، الگوریتم بهینه‌سازی نهنگ (WOA) در مرجع [۱۳] ارائه شده است که از رفتار اجتماعی نهنگ‌های گوژپشت اقتباس شده است. همچنین یک تکنیک جدید مبتنی بر SI، به نام الگوریتم بهینه‌ساز هریس هاکس (HHO)، در مرجع [۱۴] پیشنهاد شده است که رفتار شاهین‌های هریس را شبیه‌سازی می‌کند.

برخی از الگوریتم‌های مبتنی بر SI نقش حیاتی در بسیاری از کاربردهای عملی ایفا کرده‌اند. به عنوان مثال، الگوریتم ACO قابلیت جستجوی رضایت‌بخشی در برخورد با مسئله فروشنده دوره‌گرد دارد [۱۵، ۱۶]. همچنین در طول چند دهه گذشته، الگوریتم PSO به طور گسترده در حل مسائل بهینه‌سازی پیچیده مانند شبکه‌های پیچیده مقیاس بزرگ [۱۷]، سیستم‌های فازی [۱۸]، سیستم‌های بهینه‌سازی چندوجهی پیچیده [۱۹] و سایر میدان‌ها [۸] پیاده‌سازی شده است. علاوه بر این، در چند سال گذشته، رویکردهای جدید توسعه یافته مبتنی بر SI نیز با موفقیت در کاربردهای مختلف با هدف ارائه راه حل‌های مناسب‌تر برای مسائل مختلف بهینه‌سازی اعمال شده‌اند. به عنوان مثال، دو استراتژی جدید مانند یادگیری معکوس و اختلال پرواز لوی، یک الگوریتم بهبود یافته WOA به نام IWOA پیشنهاد شده است [۲۰]. در مرجع [۲۱]، یک الگوریتم ترکیبی HHO، یعنی الگوریتم یادگیری جامع هریس هاکس-بهینه‌سازی تعادل (CLHHEO)، با استفاده از استراتژی یادگیری جامع، اپراتور بهینه‌ساز تعادل و مکانیسم جایگزینی ترمینال طراحی شده است. این الگوریتم با موفقیت در بهینه‌سازی چندین مسئله مهندسی (به عنوان مثال، مدلسازی ضربه از سمت خودرو و طراحی ترمز کلاچ دیسکی چندگانه) استفاده می‌شود. الگوریتم پیاده‌روی تصادفی (RWSSA) در [۲۲] برای بهینه‌سازی توزیع و پوشش سیگنال شبکه‌های G5 در معادن روباز پیشنهاد شده است. به طور خلاصه، تکنیک‌های نوظهور مبتنی بر SI در برخورد با کاربردهای عملی مختلف توجه تحقیقاتی زیادی را به خود جلب کرده‌اند.

از سوی دیگر، هیچ الگوریتم واحدی یافت نمی‌شود که از عهده حل مناسب همه مسائل بهینه‌سازی برآید. به عبارت دیگر، عملکرد

⁶ Harris Hawks Optimizer

⁷ Levy light disturbance

⁸ comprehensive learning Harris hawks-equilibrium optimization (CLHHEO) algorithm

⁹ Random Walk Sparrow Search Algorithm

¹ Swarm Intelligence

² Particle Swarm Optimization

³ Ant Colony Optimization

⁴ Grey Wolf Optimizer

⁵ Whale Optimization Algorithm

ابعاد مورد نیاز آن را بررسی کردند. بدین منظور آنها از مشخصات کشتی‌های مشابه استفاده نمودند. طراحی مفهومی یک کشتی به منظور ابعاد و فرم بدنه بهینه در امواج توسط جونگ و همکاران انجام شد [۲۶]. ابعاد اصلی کشتی بعنوان متغیرهای مسئله و مقاومت کشتی در امواج بعنوان تابع هدف در نظر گرفته شد و بهینه‌سازی با استفاده از روش الگوریتم ژنتیک چند هدفه انجام شده است. ژئوپینگ و همکاران با استفاده از روش تئوری تصمیم‌گیری فازی، ابعاد اصلی یک کشتی کانتینری را با هدف کاهش توان مصرفی آن بهینه‌سازی کردند [۲۷]. سیف و کاظمی‌پور کاهش مصرف سوخت شناور تجاری با بهینه‌سازی تریم را مدنظر قرار دادند [۲۸]. بهینه‌سازی چند هدفه هیدرودینامیکی فرم بدنه شناور تندرو پروازی به کمک الگوریتم ژنتیک در آب آرام توسط مهریزی و همکاران مورد بررسی قرار گرفت [۲۹].

ابراهیمی [۳۰] در سال ۱۴۰۲، ابعاد اصلی یک کشتی کانتینری را به کمک الگوریتم ژنتیک در جهت کاهش مقاومت هیدرودینامیکی کشتی و کاهش وزن سازه‌ای بهینه‌سازی نمود. بهینه‌سازی با استفاده از ماژول بهینه‌سازی الگوریتم ژنتیک و نرم‌افزار متلب انجام شده است. سپس جهت بررسی صحت نتایج روش استفاده شده، مسئله با استفاده از یک کد متلب به روش دیگری حل شد و جواب‌ها با هم مقایسه شدند.

در پژوهش حاضر با معرفی کلیات الگوریتم DBO و منشاء الهام آن، به طور ویژه به نحوه اعمال قیود اضافه به این الگوریتم برای حل مسئله بهینه‌سازی توجه می‌شود. برای این منظور، ابعاد اصلی کشتی‌های کانتینری بر حسب ظرفیت بارگیری و سرعت آنها با هدف حداقل مقاومت هیدرودینامیکی به همراه قیدهای متعددی از قبیل محدوده مجاز ابعاد اصلی، تعادل هیدرواستاتیکی و حجم زیرآبی مشخص، بهینه‌سازی می‌شود.

۲- معرفی الگوریتم بهینه‌ساز سوسک سرگین غلتان

۲-۱ کلیات

گونه‌های مختلفی از سوسک‌های سرگین غلتان در سراسر جهان وجود دارد. این حشرات در طبیعت از سرگین حیوانات تغذیه می‌کنند و با تجزیه مدفوع حیوانات نقش حیاتی در اکوسیستم دارند. این سوسک‌ها، سرگین را به شکل گلوله تویی در می‌آورند و سپس آن را بطرز ماهرانه‌ای می‌غلطانند (شکل ۱). هدف سوسک این است که گوی سرگین را به سرعت و به طرز ماهرانه‌ای حرکت دهد و از تصاحب آن توسط سایر سوسک‌ها جلوگیری کند. همانطور که در شکل ۱ مشاهده می‌شود، یک سوسک سرگین به صورت عقب رو، در حال غلتاندن گوی سرگینی است که از خودش بزرگتر است. این سوسک‌ها برای طی مسیر، از نشانه‌های آسمانی (به‌ویژه

بهینه‌سازی یک الگوریتم ممکن است در یک مجموعه از مسائل خوب و در مجموعه دیگر ضعیف عمل کند. برخی از الگوریتم‌های بهینه‌سازی با این چالش مواجه‌اند، که در چاله مقادیر کمینه یا بیشینه محلی بیافتند و بهترین خروجی ممکن را نداشته باشند. از نظر حجم و هزینه محاسبات همه الگوریتم‌ها با هم برابر نیستند. برخی الگوریتم‌ها جهت مدیریت مسائل پیچیده بهینه‌سازی توسعه یافته‌اند. بنابراین هنگام حل مسائل ساده‌تر هزینه محاسباتی غیر ضروری را تحمیل می‌کند. از سوی دیگر، برخی الگوریتم‌ها جهت یافتن جواب سریع برای مسائل، قادر به یافتن جواب بهینه برای مسائل پیچیده و چند وجهی نیستند. بنابراین، استفاده همزمان از دو یا چند الگوریتم بهینه‌سازی برای حل یک مسئله حداقل این امکان را فراهم می‌کند، که ببینیم کدام الگوریتم با هزینه محاسباتی کمتر جواب‌های بهینه‌تری دارد.

توسعه الگوریتم‌های جدید بهینه‌سازی همواره مورد توجه محققین بوده است. با انگیزه مباحث فوق، یک تکنیک جدید مبتنی بر SI به نام بهینه‌ساز سوسک سرگین (DBO) با هدف ارائه یک بهینه‌ساز کارآمدتر برای حل مسائل بهینه‌سازی پیچیده اخیراً توسعه یافته است [۲۳]. این الگوریتم از رفتارهای غلتاندن سرگین، رقص، جستجو، دزدی و زادوولد سوسک سرگین غلتان الهام گرفته شده است. کارایی الگوریتم DBO از طریق توابع متنوع ریاضی ارزیابی شده است، نتایج تجربی نشان می‌دهد الگوریتم DBO عملکرد بهتری در مقایسه با الگوریتم‌های ماقبل خود دارد. این الگوریتم با موفقیت در چندین مسئله طراحی مهندسی عملی به کار گرفته شده است، که نشان دهنده توانایی امیدوارکننده آن در حل مسائل کاربردی است.

انتخاب بهینه ابعاد و مشخصات فنی یک کشتی از دغدغه‌های مهم مالکین و سفارش دهندگان، مهندسان طراحی و ساخت و بهره‌برداران است. با توجه به الزامات اخیر سازمان بین‌المللی دریانوردی در خصوص انطباق کشتی‌ها با الزامات کنوانسیون بین‌المللی جلوگیری از آلودگی ناشی از کشتی‌ها بخصوص روح حاکم بر مفاد ضمیمه ۶ این کنوانسیون که تاکید بر بهره‌وری بهینه سوخت مصرفی در کشتی‌ها دارد [۲۴]، مالکین و طراحان را بر آن داشته تا به جستجوی روش‌هایی جهت کاهش مصرف سوخت کشتی‌ها و همزمان افزایش ظرفیت بارگیری و یا افزایش بهره‌وری حمل و نقل دریایی باشند. بیشتر شرکت‌های کشتی‌سازی دنیا با بهره‌گیری از مشخصات کشتی‌های مشابه به فرم بدنه و ابعاد مورد نظر دست می‌یابند. در نتیجه اغلب کشتی‌ها با ابعاد و مشخصات یکسان طراحی و ساخته می‌شوند. در نتیجه پژوهش‌های محدودی در زمینه بهینه‌سازی ابعاد کشتی‌ها انجام شده است. کارچالیس و همکاران [۲۵] تعیین ابعاد اصلی یک کشتی کانتینری و تخمین

$$x_i(t+1) = x_i(t) + \alpha \times k \times x_i(t-1) + b \times \Delta x. \quad (1)$$

$$\Delta x = |x_i(t) - X^w|$$

که در آن t نشان دهنده شماره تکرار فعلی است. $x_i(t)$ نشان دهنده اطلاعات موقعیت مکانی سرگین i در تکرار t است. $K \in [0.0, 2]$ مقدار ثابتی است که نشان دهنده ضریب انحراف است. b مقدار ثابتی متعلق به $(0, 1)$ ، α یک ضریب طبیعی است که به آن مقادیر 1- و 1 اختصاص داده می‌شود، X^w نشان دهنده بدترین موقعیت جهانی است، Δx برای شبیه‌سازی شدت نور استفاده می‌شود.

نکته ۱: در معادله (۱)، انتخاب مقادیر مناسب دو پارامتر k و b حیاتی است. α به معنی این است که بسیاری از عوامل طبیعی (مانند باد و زمین ناهموار) می‌توانند سوسک‌های سرگین را از مسیر اصلی خود منحرف کند. به طور خاص، $\alpha = 1$ نشان دهنده عدم انحراف، و $\alpha = -1$ نشان دهنده انحراف از جهت اصلی است. در الگوریتم DBO برای شبیه‌سازی محیط پیچیده در دنیای واقعی، به صورت تصادفی به α مقادیر 1 و 1- اختصاص داده می‌شود. به همین صورت، مقدار بالاتر Δx نشان دهنده منبع نور ضعیف‌تر است. همچنین، برای k و b به ترتیب 0.1 و 0.3 در نظر گرفته می‌شود. Δx می‌تواند سوسک سرگین غلتان را ارتقا دهد تا دو مزیت زیر را برآورده نماید: (۱) کل فضای مسئله را تا حد امکان به طور کامل در طول فرآیند بهینه‌سازی بررسی کنید. (۲) عملکرد جستجوی قوی‌تری را دنبال کند و احتمال سقوط در مقادیر بهینه محلی را کاهش دهد. از این رو، X^w برای کنترل مقدار Δx برای گسترش دامنه جستجو ضروری است.



شکل ۲: مدل مفهومی مسیر حرکت سوسک سرگین.

هنگامی که سوسک سرگین با مانعی روبرو می‌شود و نمی‌تواند به جلو حرکت کند، با بالا رفتن از سرگین و چرخیدن روی آن که ما به آن رقصیدن می‌گوییم برای یافتن یک مسیر جدید، جهت‌گیری خود را تغییر می‌دهد. رفتار رقص نقش مهمی در سوسک‌های سرگین دارد. به منظور تقلید از رفتار رقص، از تابع تانژانت برای بدست آوردن جهت چرخش جدید استفاده می‌شود. لازم به ذکر است، فقط باید مقادیر تابع مماس مشخص شده بر روی بازه $[0, \pi]$ در نظر گرفته

خورشید و ماه) برای حرکت و چرخش توپ سرگین در امتداد یک خط مستقیم استفاده می‌کنند [۳۱، ۳۲]. با این حال، اگر اصلاً منبع نوری وجود نداشته باشد (یعنی در تاریکی مطلق)، مسیر سوسک سرگین دیگر مستقیم نیست، بلکه منحنی و گاهی حتی ممکن است در مسیر دایره‌ای شکل باشد [۳۳]. برخی از عوارض و عوامل طبیعی مانند باد و زمین ناهموار می‌تواند باعث انحراف سوسک‌های سرگین از جهت اصلی خود شوند. علاوه بر این، در طی مسیر، سوسک سرگین به احتمال زیاد با موانعی روبرو می‌شود و نمی‌تواند به جلو حرکت کند. برای حل چالش، سوسک از گوی سرگین بالا رفته و با انجام یک سری حرکات چرخشی و مکث‌هایی که ما به آن رقصیدن می‌گوییم جهت حرکت جدید را تعیین می‌کند [۳۴]. سوسک‌های سرگین از جمع‌آوری و انبار این گلوله‌ها دو هدف اصلی را دنبال می‌کنند: (۱) از برخی گلوله‌های سرگین برای تخم‌گذاری و پرورش نسل بعدی استفاده می‌شود و (۲) بقیه به عنوان غذا استفاده می‌شود. به طور خاص، سوسک‌های سرگین گلوله‌های سرگین را دفن می‌کنند و ماده‌ها تخم‌های خود را در این گلوله می‌کارند. لازم به ذکر است که گوی سرگین نه تنها به عنوان محل رشد لارو عمل می‌کند، بلکه غذای لازم برای زندگی را نیز در اختیار لاروها قرار می‌دهد. بنابراین، گلوله‌های سرگین نقشی بی‌بدیلی در بقای این سوسک‌ها دارند. الگوریتم جدید بهینه‌سازی DBO، عمدتاً از رفتارهای غلتاندن^۱، رقصیدن^۲، جستجوی غذا^۳، دزدی^۴ و تولید مثل سوسک‌های سرگین الهام گرفته شده است. در ادامه رفتار سوسک سرگین با امید به توسعه یک الگوریتم بهینه‌سازی با عملکرد رضایت بخش به صورت ریاضی مدل می‌شود.



شکل ۱: غلتاندن گلوله سرگین توسط سوسک سرگین غلتان.

۲-۲ ساختار الگوریتم

با توجه به بحث بالا، می‌دانیم سوسک‌های سرگین در فرآیند غلتاندن سرگین در مسیر مستقیم از نشانه‌های آسمانی بهره می‌برند (شکل ۲). شدت منبع نور نیز بر مسیر سوسک تأثیر می‌گذارد. در طی غلتاندن گوی سرگین، به‌روزرسانی موقعیت سوسک می‌تواند توسط تابع زیر بیان شود:

¹ foraging
¹ stealing

4
5

¹ dance
¹ rolling
¹ dancing

1
2
3

ناحیه را برای تخم‌گذاری انتخاب می‌کنند. لازم به ذکر است در الگوریتم DBO، هر سوسک سرگین ماده در هر تکرار تنها یک تخم تولید می‌کند. علاوه بر این، از معادله (۳) مشاهده می‌شود که محدوده مرزی منطقه تخم‌ریزی به صورت دینامیکی تغییر می‌کند، که عمدتاً با مقدار R تعیین می‌شود. بنابراین، موقعیت گلوله‌های مولد نیز در فرآیند تکرار پویا است که توسط رابطه زیر تعریف می‌شود:

$$B_i(t+1) = X^* + b_1 \times (B_i(t) - Lb^*) + b_2 \times (B_i(t) - Ub^*) \quad (۴)$$

که در آن $B_i(t)$ اطلاعات موقعیت گلوله i^{th} در تکرار t است، b_1 و b_2 دو بردار تصادفی مستقل با اندازه $1 \times D$ است. که، D ابعاد مسئله بهینه‌سازی است. شایان ذکر است، موقعیت گلوله مولد به فضای خاصی محدود است، یعنی منطقه تخم‌ریزی.



شکل ۴: منطقه تخم‌ریزی سوسک‌های سرگین [۲۳].

برخی از نوزادها که بالغ‌تر شده‌اند، از زمین بیرون می‌آیند و به دنبال غذا می‌گردند (شکل ۶ را ببینید). در این الگوریتم به آنها سوسک‌های بچه می‌گوییم. علاوه بر این، باید منطقه جستجوی بهینه برای هدایت سوسک‌های بچه ایجاد شود تا شبیه‌سازی در آن محدوده انجام شود. مرز منطقه بهینه جستجوی غذا به صورت زیر تعریف می‌شود:

$$Lb^b = \max(X^b \times (1 - R). Lb) \quad (۵)$$

$$Ub^b = \min(X^b \times (1 + R). Ub)$$

در این معادله X^b بهترین موقعیت جهانی را نشان می‌دهد، Lb^b و Ub^b به ترتیب به معنای مرزهای پایین و بالایی منطقه جستجوی بهینه هستند، سایر پارامترها در معادله (۳) تعریف شده‌اند. بنابراین، موقعیت سوسک سرگین بچه به شرح زیر به روز می‌شود:

$$x_i(t+1) = x_i(t) + C_1 \times (x_i(t) - Lb^b) + C_2 \times (x_i(t) - Ub^b) \quad (۶)$$

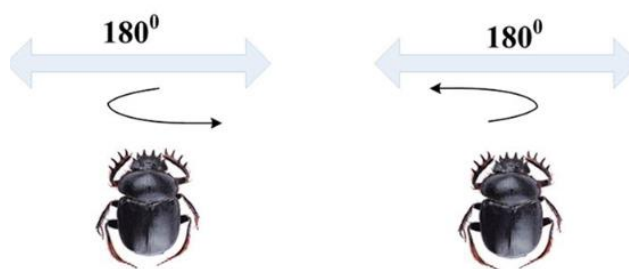
در این معادله $x_i(t)$ اطلاعات موقعیت i^{th} سوسک سرگین بچه را در تکرار t نشان می‌دهد. C_1 یک عدد تصادفی با توزیع نرمال است، و C_2 بیانگر یک بردار تصادفی متعلق به (0.1) است.

شود (شکل ۳). هنگامی که سوسک سرگین با موفقیت یک جهت جدید را تعیین کرد، باید به غلتاندن سرگین ادامه دهد. بنابراین، موقعیت سوسک به شرح زیر به روزرسانی می‌شود:

$$x_i(t+1) = x_i(t) + \tan(\theta) |x_i(t) - x_i(t-1)| \quad (۲)$$

که در آن θ زاویه انحراف متعلق به بازه $[0, \pi]$ است.

نکته ۲: در معادله (۲)، $|x_i(t) - x_i(t-1)|$ اختلاف بین موقعیت سوسک i^{th} در تکرار t و موقعیت آن در تکرار $t-1$ است. بنابراین، به‌روزرسانی موقعیت سوسک سرگین غلتان ارتباط نزدیکی با اطلاعات فعلی و اطلاعات گذشته آن دارد. توجه شود اگر θ برابر با $0, \frac{\pi}{2}$ یا π باشد، موقعیت سوسک به روز نمی‌شود.



شکل ۳: مدل مفهومی تابع مماس و رفتار رقص یک سوسک سرگین [۲۳].

در طبیعت، گلوله‌های سرگین به طور ایمن غلتانده می‌شوند و توسط سوسک‌های سرگین پنهان می‌گردند (شکل ۴ ملاحظه شود). به منظور فراهم کردن محیطی امن برای نوزادانشان، انتخاب محل مناسب برای تخم‌گذاری برای سوسک‌های سرگین بسیار مهم است. با الهام از بحث فوق، یک استراتژی انتخاب مرز برای شبیه‌سازی مناطقی که سوسک‌های ماده تخم می‌گذارند، پیشنهاد شده است و با رابطه زیر بیان می‌شود:

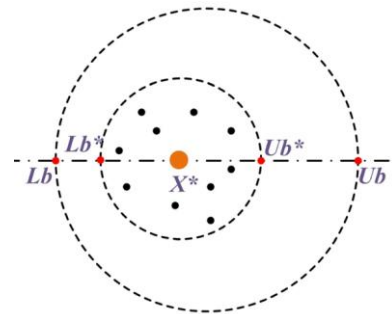
$$Lb^* = \max(X^* \times (1 - R). Lb). \quad (۳)$$

$$Ub^* = \min(X^* \times (1 + R). Ub)$$

که در آن X^* نشان دهنده بهترین موقعیت محلی فعلی است، Lb^* و Ub^* به ترتیب به معنای مرزهای پایین و بالایی منطقه تخم‌ریزی است. $R = 1 - t/T_{max}$ و T_{max} نشان دهنده حداکثر تعداد تکرار است. Lb و Ub نشان دهنده مرزهای پایین و بالایی مسئله بهینه‌سازی هستند. همانطور که در شکل ۵ نشان داده شده است، بهترین موقعیت محلی فعلی X^* با یک دایره قهوه‌ای رنگ بزرگ نشان داده شده است، و دایره‌های سیاه کوچک اطراف X^* گلوله‌های حاوی نوزاد را نشان می‌دهند. توجه شود هر گلوله مولد، حاوی یک تخم سوسک سرگین است (شکل ۴ ملاحظه شود). علاوه بر این، دایره‌های قرمز کوچک نشان دهنده مرزهای بالایی و پایینی هستند. پس از شناسایی منطقه تخم‌ریزی، سوسک‌های سرگین ماده این

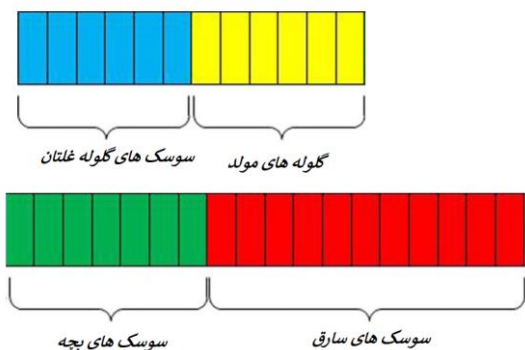


شکل ۷: رفتار دزدی سوسک‌های سرگین.



شکل ۵: مدل مفهومی استراتژی انتخاب مرز.

بر اساس بحث‌های فوق، شبه کد DBO در الگوریتم ۱ نشان داده شده است (همچنین مرجع [۲۳] ملاحظه شود). در این الگوریتم، T_{max} تعداد حداکثر تکرار، و N اندازه جمعیت است. برای شروع، تمام عوامل الگوریتم DBO به طور تصادفی مقداردهی اولیه می‌شوند که تنظیمات توزیع آنها در شکل ۸ نشان داده شده است. در این شکل، تعداد مستطیل‌های کوچک نشان دهنده اندازه جمعیت است. همانطور که در شکل ۸ نشان داده شده است، اندازه جمعیت ۳۰ در نظر گرفته شده است. شایان ذکر است که مستطیل‌های آبی، زرد، سبز و قرمز نشان دهنده سوسک‌های گلوله غلتان، گلوله‌های نوزاد، سوسک‌های بچه و سوسک‌های سارق است. موقعیت هر دسته از سوسک‌ها به طور مداوم در طول فرآیند بهینه‌سازی به روز می‌شوند. در نهایت بهترین موقعیت X^b و مقدار متناسب آن استخراج می‌شود. به طور خلاصه، برای هر مسئله بهینه‌سازی، الگوریتم DBO، به عنوان یک تکنیک جدید بهینه‌سازی مبتنی بر SI، عمدتاً دارای شش مرحله است که می‌توان آن‌ها را به شرح زیر بیان کرد: (۱) مقداردهی اولیه ازدحام سوسک‌های سرگین و پارامترهای الگوریتم DBO، (۲) مقادیر متناسب با همه نمایندگان با توجه به تابع هدف محاسبه می‌شوند، (۳) مکان تمام سوسک‌ها به روزرسانی می‌شود، (۴) بررسی می‌شود که آیا سوسکی خارج از محدوده مسئله است (بررسی قیود مسئله)، (۵) راه حل بهینه فعلی و ارزش تناسب آن تجدید می‌شود و (۶) مراحل فوق تکرار می‌شود تا زمانی که تعداد تکرارها تمام شود و راه حل بهینه جهانی و ارزش متناسب با آن بدست می‌آید.



شکل ۸: توزیع نماینده‌های جستجو در الگوریتم DBO

ناحیه بهینه برای جستجوی غذا



شکل ۶: فرآیند جستجوی غذا توسط سوسک‌های بچه [۲۳].

از سوی دیگر، برخی از سوسک‌های سرگین که به عنوان سارق شناخته می‌شوند، توپ‌های سرگین را از سایر سوسک‌ها می‌دزدند (شکل ۷ را ببینید). این پدیده در طبیعت بسیار رایج است. از معادله (۵) می‌توان دریافت که X^b منبع غذایی بهینه است. بنابراین، می‌توانیم فرض کرد اطراف X^b بهترین مکان برای رقابت بر سر غذا است. در طی فرآیند تکرار، اطلاعات موقعیت سارق به روز می‌شود و می‌توان آن را به شرح زیر توصیف کرد:

$$x_i(t+1) = X^b + S \times g \times (|x_i(t) - X^*| + |x_i(t) - X^b|) \quad (7)$$

که در آن $x_i(t)$ نشان دهنده اطلاعات موقعیت سارق i^{th} در تکرار t است، و g یک بردار تصادفی با اندازه $1 \times D$ با توزیع نرمال است و S یک مقدار ثابت است.

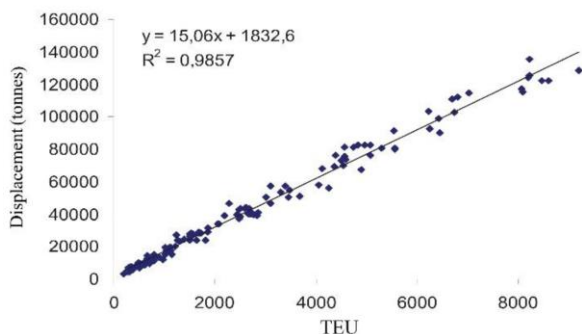
یکی دیگر از ظرایب بی بعد، ضریب صفحه آبخور C_{WP} است که طبق توصیه اشینکلوت [۳۷] از رابط زیر قابل مقایسه است.

$$C_{WP} = \frac{(1 + 2C_B)}{3} \quad (۸)$$

بنابراین با فرض ضریب بلوکی $۰/۶۹$ ، ضریب صفحه آبخور $۰/۷۹$ بدست می‌آید.

۳-۱-۲ تخمین حجم جابجایی کشتی

یکی دیگر از اطلاعات مهم در فرایند طراحی کشتی، وزن کل کشتی یا جابجایی است؛ که شامل وزن بار قابل حمل کشتی، وزن بدنه، ماشین‌آلات و غیره است. محاسبه وزن کل کشتی بصورت دقیق نیازمند محاسبات پیچیده‌ای است که در مراحل اولیه طراحی از این کار اجتناب می‌شود. وزن کل کشتی را در این مرحله می‌توان تخمین زد و سپس در مراحل نهایی طراحی، وزن دقیق را بدست آورد. در این پژوهش، وزن کل کشتی با استفاده از آمار کشتی‌های مشابه برآورد می‌شود. برای این منظور از اطلاعات آماری نشان داده شده در شکل ۸ که از مرجع [۳۸] بدست آمده است، استفاده می‌شود.



شکل ۹: نمودار ظرفیت حمل کانتینر بر حسب وزن جابجایی کشتی [۳۸].

با توجه به نمودار فوق، در صورتی که رابطه ظرفیت بارگیری کشتی و وزن جابجایی آن خطی در نظر گرفته شود، داریم:

$$\Delta = 15.06 TEU + 1832.6 \text{ ton} \quad (۹)$$

با فرض چگالی آب دریا برابر با $1.025 \frac{\text{ton}}{\text{m}^3}$ و اعمال ضریب بلوکی $C_B = 0.69$ حاصلضرب ابعاد کشتی بر حسب ظرفیت بارگیری کانتینر بصورت ذیل بیان می‌شود:

$$L \times B \times T \approx 21.294 TEU + 2591.2 \text{ m}^3 \quad (۱۰)$$

در این رابطه و کلیه روابط هولتروپ که در ادامه بیان خواهند شد، منظور از L ، طول خیس شناور است.

رابطه فوق یکی از قیود مهم بهینه‌سازی در این مسئله است. با توجه به اینکه در محاسبات از وزن تخمینی استفاده شده است، این مقدار با تیرانس $\pm 2\%$ درصد، بصورت قید نامساوی اعمال خواهد شد.

نکته ۳ طبق الگوریتم DBO، هر دسته از سوسک‌های سرگین از چهار دسته نماینده مجزا تشکیل شده است. یعنی: سوسک گلوله‌غلطان، گلوله‌های نوزاد، سوسک سرگین کوچک و سوسک‌های سارق. بنابراین، در الگوریتم DBO، یک جمعیت سوسک سرگین شامل N نماینده است، که در آن هر نماینده یک راه حل بالقوه است. بردار موقعیت نماینده i در تکرار t با $x_i(t)$ نمایش داده می‌شود، که در آن D بعد فضای جستجو است. نسبت توزیع آنها را می‌توان با توجه به شرایط واقعی مسئله تنظیم کرد. به عنوان مثال، در شکل ۸ اندازه جمعیت سوسک‌های سرگین $N = 30$ است. تعداد سوسک‌های سرگین گلوله غلطان، گلوله مولد، سوسک بچه و سوسک سارق به ترتیب ۶، ۶، ۷ و ۱۱ است که مجموع تعداد آنها برابر با کل جمعیت یعنی ۳۰ است.

با توجه به مباحث فوق شبه کد DBO در پیوست ۱ نشان داده شده است. در این شبه کد، خط‌های شماره ۱۹ و ۲۰، ۳۳، ۳۴ و ۳۸، ۳۹، ۴۳ و ۴۴ برای کنترل قیود مسئله در نظر گرفته شده‌اند. این قیود شامل حد بالا و پایین مسئله^۶ و قیود اضافی^۷ مسئله است.

در بخش بعدی به حل مسئله بهینه‌سازی مقاومت هیدرودینامیکی کشتی کانتینری به کمک الگوریتم DBO می‌پردازیم.

۳- حل مسئله بهینه‌سازی ابعاد کشتی کانتینری

برای حل مسئله بهینه‌سازی، ابتدا باید برخی از پارامترهای اولیه تعیین شوند. یکی از اطلاعات مهم برای شروع طراحی و ساخت کشتی کانتینری، ظرفیت حمل بار کشتی است که بر حسب TEU بیان می‌شود. در این پژوهش، هدف تعیین ابعاد بهینه کشتی کانتینری با ظرفیت تعداد کانتینر معلوم با هدف کمترین مقاومت هیدرودینامیکی است. سرعت طراحی شناور در محدوده سرعت مرسوم کشتی‌های کانتینری برابر با ۲۲ نات معادل ۴۰ کیلومتر بر ساعت در نظر گرفته می‌شود [۳۵].

۳-۱ انتخاب پارامترهای اولیه

۳-۱-۱ ضرایب فرم بدنه

ضرایب شکل بدنه کشتی، ضرایب بی بعدی هستند که برای درک بهتر شکل کلی بدنه کشتی استفاده می‌شوند. یکی از مهمترین این ضرایب، ضریب بلوکی C_B یا ضریب چاقی بدنه است که از تقسیم حجم مغروق کشتی به حجم مکعب مستطیل احاطه کننده آن بدست می‌آید. با توجه به اطلاعات کشتی‌های مشابه، این ضریب برای کشتی‌های کانتینری مرسوم بین $۰/۶۶$ تا $۰/۷۲$ است [۳۶]. در این پژوهش، میانگین این دو مقدار یعنی $۰/۶۹$ در نظر گرفته می‌شود.

۳-۱-۳ پایداری استاتیکی کشتی

نکته مهمی که در طراحی یک کشتی باید مورد نظر قرار گیرد، پایداری استاتیکی کشتی است. در طراحی کشتی‌ها، پایداری عرضی اهمیت بیشتری دارد. GM ارتفاع متاسنتر کشتی است و مهمترین پارامتر در بررسی پایداری عرضی آن است. معیارهای عمومی تعادل و پایداری شناورها بر اساس الزامات سازمان بین‌المللی دریانوردی [۳۹] در جدول ۱ شرح داده شده است. این مقادیر به عنوان قیود بهینه‌سازی به مساله اضافه خواهند شد.

جدول ۱: معیارهای عمومی تعادل و پایداری شناورها [۳۹]

مقدار	معیار
$GM \geq 0.15 \text{ m}$	ارتفاع متاسنتر
$GZ_{0^\circ-30^\circ} > 0.055 \text{ m} - \text{rad}$ $GZ_{0^\circ-40^\circ} > 0.09 \text{ m} - \text{rad}$ $GZ_{30^\circ-40^\circ} > 0.03 \text{ m} - \text{rad}$	مساحت زیر نمودار بازوی برگرداننده
$\theta_{GZ_{max}} > 25^\circ$	زاویه حداکثر بازوی برگرداننده
$GZ_{30^\circ} > 0.20 \text{ m}$	مقدار بازوی برگرداننده در زاویه کجی ۳۰ درجه
$\varphi_0 < 16^\circ$ and 80% of the angle of deck edge immersion, whichever is less	زاویه ایجاد شده ناشی از باد ناگهانی
$\text{Area } d > \text{Area } c^*$	همچنین،
* برای شرح $\text{Area } c$ و $\text{Area } d$ به مرجع [۳۹] مراجعه شود.	

GM از رابطه زیر محاسبه می‌شود:

$$GM = KB + BM - KG \quad (11)$$

که در آن KB فاصله مرکز قائم بویانسی تا کیل، KG ارتفاع مرکز ثقل و BM شعاع متاسنتر کشتی است. مقدار دقیق مرکز ثقل با ممان‌گیری از تمام المان‌های وزنی سازه کشتی و وزن بار آن محاسبه می‌شود. از سوی دیگر، BM با تقسیم ممان دوم صفحه آب‌خور کشتی بر حجم مغروق کشتی بدست می‌آید. در مراحل اولیه طراحی کشتی محاسبه دقیق مرکز ثقل امکان پذیر نیست. در این تحقیق برای محاسبه این پارامترها از روابط تجربی که از آنالیز آماری کشتی‌های مختلف استخراج شده [۳۷]، استفاده می‌کنیم:

$$KB = T \left(0.78 - \frac{0.285 C_B}{C_{WP}} \right)$$

$$BM = \frac{0.096 + 0.89 C_{WP}^2}{12} \cdot \frac{B^2}{TC_B} \quad (12)$$

$$KG = 0.01D \left[\frac{46.6 + 0.135(0.81 - C_B)(L/D)^2}{L/B - 6.5} \right] + 0.008D \left(\frac{L}{B} - 6.5 \right)$$

آنالیز داده‌های تعادل و پایداری شناورهای مختلف نشان دهنده رابطه بین مقدار GM و سایر معیارهای پایداری است [۴۰]. بر این اساس:

$$GZ_{30^\circ} = 0.5261GM + 0.1145$$

$$\theta_{GZ_{max}} = 0.4775GM + 37.043$$

$$GZ_{0^\circ-30^\circ} = 0.1341GM + 0.0216$$

$$GZ_{0^\circ-40^\circ} = 0.2214GM + 0.047$$

$$GZ_{30^\circ-40^\circ} = 0.0873GM + 0.0253 \quad (13)$$

$$\text{Area } c = 0.0766GM$$

$$\text{Area } d = 0.307GM$$

$$\varphi_0 = \frac{1}{0.15689GM + 0.05209}$$

بررسی روابط فوق نشان می‌دهد، اگر $GM > 0.25$ باشد، معیارهای مورد نیاز پایداری مندرج در جدول ۱ به جز مقدار φ_0 که باید جداگانه بررسی شود برآورده می‌شوند. این معیار می‌بایست به صورت جداگانه به قیود مسئله اضافه شود.

۳-۱-۴ توابع هدف

هدف بهینه‌سازی، کمینه کردن مقاومت هیدرودینامیکی کشتی است. کاهش مقاومت هیدرودینامیکی باعث کاهش توان مورد نیاز شناور در نتیجه کاهش مصرف سوخت آن نیز می‌شود.

۳-۱-۵ مقاومت هیدرودینامیکی کشتی

مقاومت کل کشتی R_T بصورت زیر بیان می‌شود:

$$R_T = R_F(1 + k) + R_W + R_A + R_{AA} + R_{App} + R_B \quad (14)$$

در رابطه فوق، R_F مقاومت اصطکاک پوسته‌ای بدنه کشتی، R_W مقاومت موج‌سازی، $1 + k$ فاکتور فرم بدنه، R_A مقاومت همبستگی بین مدل و کشتی، R_{AA} مقاومت هوا، R_B مقاومت حبابی سینه در نزدیکی سطح آزاد و R_{App} مقاومت ملحقات است. برای کاهش پیچیدگی‌های غیرضروری از مقاومت ملحقات صرف‌نظر می‌شود. مقاومت اصطکاک پوسته‌ای با استفاده از رابطه ذیل محاسبه می‌شود:

$$R_F = 0.5\rho C_{F0} S_{wet} V^2 \quad (15)$$

در این رابطه ρ چگالی آب دریا، C_{F0} ضریب اصطکاک پوسته‌ای، S_{wet} سطح خیس کشتی، و V سرعت کشتی است. برای محاسبه

$$c_{23} = \left[0.453 + 0.4425C_B - 0.2862C_M - 0.003467 \frac{B}{T} + 0.3696C_{WP} \right] \quad (21)$$

امواج ایجاد شده اطراف بدنه شناور بخصوص در نواحی سینه و پاشنه در نتیجه توزیع فشار ناشی از حرکت کشتی است و برآیند نیروهای وارده بر سینه و پاشنه برابر با مقاومت موج سازی است. برای محاسبه این بخش از مقاومت نیز از روابط تجربی که توسط هولتروپ و منن [۴۳، ۴۲] پیشنهاد شده است، استفاده می‌کنیم:

$$R_W = c_1 c_2 c_5 \rho g \nabla \exp\{m_1 Fn^{-0.9} + m_4 \cos(\lambda Fn^{-2})\} \quad (22)$$

در این رابطه:

$$\begin{aligned} c_1 &= 2223105 c_7^{3.786} (T/B)^{1.0796} (90 - i_E)^{-1.376} \\ c_2 &= \exp(-1.89 \sqrt{c_3}) \\ c_3 &= \frac{0.56 A_{BT}^{1.5}}{[0.31 B T \sqrt{A_{BT}} + T_F - h_B]} \\ i_E &= 1 \\ &+ 89 \exp\left\{-(L/B)^{0.80856} (1 - C_{WP})^{0.30484} (1 - C_P)^{0.6367} \left(\frac{L_R}{B}\right)^{0.34574} \left(\frac{100 \nabla}{L^3}\right)^{0.16302}\right\} \\ c_5 &= 1 - 0.8 \frac{A_T}{B T C_M} \\ c_7 &= \begin{cases} 0.229577 \left(\frac{B}{L}\right)^{\frac{1}{3}} & B/L \leq 0.11 \\ \frac{B}{L} & 0.11 < B/L \leq 0.25 \\ 0.5 - 0.0625 \frac{L}{B} & B/L > 0.25 \end{cases} \\ \lambda &= \begin{cases} 1.446 C_P - 0.03 \frac{L}{B} & \frac{L}{B} \leq 12 \\ 1.446 C_P - 0.36 & \frac{L}{B} > 12 \end{cases} \end{aligned} \quad (23)$$

سایر پارامترها به شرح زیر محاسبه می‌شوند:

$$\begin{aligned} m_1 &= 0.014041 \frac{L}{T} - \frac{1.75254 \sqrt[3]{\nabla}}{L} - 4.79323 \frac{B}{L} - c_{16} \\ c_{16} &= \begin{cases} 8.0798 C_P - 13.867 C_P^2 + 6.98439 C_P^3 & C_P \leq 0.8 \\ 1.73014 - 0.7067 C_P & C_P > 0.8 \end{cases} \\ m_4 &= 0.4 c_{15} \exp\left(-\frac{0.034}{F_n^{-3.29}}\right) \\ c_{15} &= \begin{cases} -1.69385 & \frac{L^3}{\nabla} < 512 \\ 0 & \frac{L^3}{\nabla} > 1727 \\ -1.69385 + \frac{\left(\frac{L}{\sqrt[3]{\nabla}} - 8\right)}{2.36} & 512 < \frac{L^3}{\nabla} < 1727 \end{cases} \end{aligned} \quad (24)$$

C_{F0} می‌توان از فرمول ارائه شده توسط کنفرانس بین‌المللی حوضچه کشش [۴۱] استفاده کرد:

$$C_{F0} = \frac{0.075}{(\log R_n - 2)^2} \quad (16)$$

در این رابطه R_n عدد رینولدز است.

فاکتور فرم را می‌توان بر حسب ابعاد و مشخصات بدنه کشتی به کمک روابط تجربی هولتروپ [۴۳، ۴۲] محاسبه کرد:

$$k = -0.07 + 0.487118 c_{14} \left[\left(\frac{B}{L}\right)^{1.06806} \left(\frac{T}{L}\right)^{0.46106} \times \left(\frac{L}{L_R}\right)^{0.121563} \left(\frac{L^3}{\nabla}\right)^{0.36486} \times (1 - C_P)^{-0.604247} \right] \quad (17)$$

c_{14} ضریب مربوط به فرم پاشنه است که برای کشتی‌های مرسوم مقدار آن برابر با 1.0 است. همچنین،

$$\frac{L}{L_R} = 1 - C_P + \frac{0.06 C_P l_{CB}}{4 C_P - 1} \quad (18)$$

که در آن l_{CB} موقعیت مرکز بویانسی نسبت به وسط طول کشتی است و لازم است به صورت درصدی از طول شناور در نظر گرفته شود. برای محاسبه l_{CB} می‌توان از رابطه ذیل که توسط گالدهر و هارولد [۴۴] ارائه شده است استفاده کرد:

$$l_{CB} = -(0.44 Fn - 0.094) \quad (19)$$

که در آن Fn عدد فرود است که بر مبنای طول خط آبخور محاسبه می‌شود.

محاسبه سطح خیس شناور در مرحله اولیه طراحی به صورت دقیق امکان‌پذیر نیست. زیرا بدنه بیشتر کشتی‌ها دارای انحناهای پیچیده است که با روابط ریاضی قابل بیان نیستند. به همین دلیل در این پژوهش، برای محاسبه سطح خیس شناور از رابطه تجربی ذیل، ذکر شده در مرجع [۴۳]، استفاده می‌شود:

$$\begin{aligned} S_{wet} &= L(2T + B) \sqrt{C_M} \left[0.615989 c_{23} + 0.111439 C_M^3 + 0.000571111 + 0.245357 \frac{c_{23}}{C_M} \right] + 3.4559 A_T \\ &+ \frac{A_{BT}}{C_B} \left(1.4660538 + \frac{0.5839497}{C_M} \right) \end{aligned} \quad (20)$$

که در آن A_T مساحت سطح خیس پاشنه، C_M ضریب مقطع میانی و A_{BT} مساحت برش عرضی سطح خیس حبابی سینه است. همچنین،

برای کنترل بیشتر بر روی ابعاد شناور، در شکل ۱۰ محدوده ابعادی کشتی‌های کانتینری بر حسب ظرفیت بارگیری رسم شده است. این نمودار از داده‌های آماری ذکر شده در مرجع [۴۵] استخراج شده است. محدوده ابعادی فوق نیز به عنوان قیود بهینه‌سازی در حل مسئله اعمال خواهد شد.

۴- صحت سنجی

در این بخش صحت پیاده‌سازی روش هولتروپ در نرم‌افزار محاسباتی بررسی می‌شود. برای این منظور یک کشتی کانتینری با ظرفیت 1000 TEU که مشخصات اصلی آن در جدول ۲ نشان داده شده است انتخاب شده است. در جدول ۳ نتایج محاسبات با نتایج محاسبه شده در مرجع [۴۲] مقایسه شده‌اند. نتایج نشان دهنده صحت پیاده‌سازی روابط هولتروپ در نرم‌افزار محاسباتی با دقت بالا است. همانطور که مشاهده می‌شود سهم مقاومت ملحقات در مقایسه با سایر بخش‌های دیگر مقاومت ناچیز است و در بهینه‌سازی از تاثیر آنها صرف‌نظر می‌شود. این ساده سازی، با فرض اینکه مشخصات ملحقات برای تمام حالات بهینه‌سازی یکسان است، تاثیر چندانی بر ابعاد شناور بهینه شده نخواهد داشت و صرفاً مقاومت بهینه شده را کمتر از مقدار انتظار محاسبه می‌کند.

جدول ۲: مشخصات یک کشتی کانتینری با ظرفیت 1000TEU

مقدار	مشخصه
$L_{bp} = 145.0 \text{ m}$	طول بین دو عمود
$L_{fore} = 3.30 \text{ m}$	میزان گسترش حبابی سینه جلوتر از عمود سینه
$L_{aft} = 2.70 \text{ m}$	میزان گسترش طول خیس عقب‌تر از عمود پاشنه
$L = 147.7 \text{ m}$	طول خیس شناور
$C_B = 0.649$	ضریب لاغری بر اساس طول خیس
$B = 24.0 \text{ m}$	عرض
$T = 8.2 \text{ m}$	آبخور
$\nabla = 18872.0 \text{ m}^3$	حجم جابجایی
$S_{wet} = 4400 \text{ m}^2$	سطح خیس
$A_{bt} = 14.0 \text{ m}^2$	مساحت سطح مقطع حبابی سینه در محل عمود سینه
$S_{APP} = 52.0 \text{ m}^2$	مساحت ملحقات
$C_p = 0.6783$	ضریب منظری (بر اساس L_{bp})
$L_{CB0} = +0.4\% \text{ of } L_{bp}$	موقعیت مرکز بویانسی
17.5 kn	سرعت طراحی
استاندارد	شکل بدنه در عقب و جلو
$A_V = 383.76 \text{ m}^2$	سطح بادگیر بالای خط آبخور
$C_D = 0.80$	ضریب پسای هوا

مقاومت همبستگی بین مدل و کشتی از رابطه ذیل محاسبه می‌شود:

$$R_A = \frac{1}{2} \rho V^2 C_A S_{wet} \quad (25)$$

که در آن،

$$C_A = 0.00546(L_{WL} + 100)^{-0.16} - 0.002 + 0.003 \sqrt{\frac{L_{WL}}{7.5}} C_B^4 c_2 (0.04 - c_4) \quad (26)$$

$$c_4 = \begin{cases} \frac{T_F}{L} & \text{if } \frac{T_F}{L} \leq 0.04 \\ 0.04 & \text{if } \frac{T_F}{L} > 0.04 \end{cases}$$

در این بخش، از مقاومت ملحقات به دلیل ناچیز بودن صرف‌نظر شده است. برای جزئیات به مرجع [۴۲] مراجعه شود.

مقاومت اضافه به دلیل حضور حبابی سینه در نزدیکی سطح آزاد از رابطه ذیل محاسبه می‌شود:

$$R_B = 0.11 \rho g (\sqrt{A_{BT}})^3 \frac{Fr_i^3}{1 + Fr_i^2} e^{(-3.0 P_B^{-2})} \quad (27)$$

که در آن،

$$P_B = 0.56 \frac{\sqrt{A_{BT}}}{T_F - 1.5 h_B + h_F}$$

$$h_F = \max \left(C_P C_M \frac{BT}{L} (136 - 316.3 Fb) Fb^3, -0.01L \right) \quad (28)$$

$$h_W = \min \left(\frac{i_E V^2}{400g}, 0.01L \right)$$

$$Fr_i = \frac{V}{\sqrt{g(T_F - h_B - 0.25\sqrt{A_{BT}} + h_F + h_W)}}$$

که در آن h_B ارتفاع مرکز سطح مقطع عرضی حبابی سینه تا خط مبنا است.

بخش مربوط به مقاومت هوا از رابطه ذیل محاسبه می‌شود:

$$R_{AA} = \frac{1}{2} \rho_A V^2 C_{DA} A_V \quad (29)$$

که در آن ρ_A چگالی هوا، $C_{DA} = 0.8$ ضریب پسای هوا و A_V سطح بادگیر بالای خط آبخور که از رابطه ذیل تخمین زده می‌شود:

$$A_V \approx 8(B - 2) + B(D - T) \quad (30)$$

در این رابطه فرض شده است که شناور چهار طبقه روسازه دارد که هر کدام یک متر در عرض شناور تورفتگی دارند.

با توجه به مباحث مطرح شده در بخش قبل، تابع هدف را به صورت ذیل می‌توان خلاصه کرد:

$$\text{Minimize } R_t = f_1(L, B, T, D) \quad (31)$$

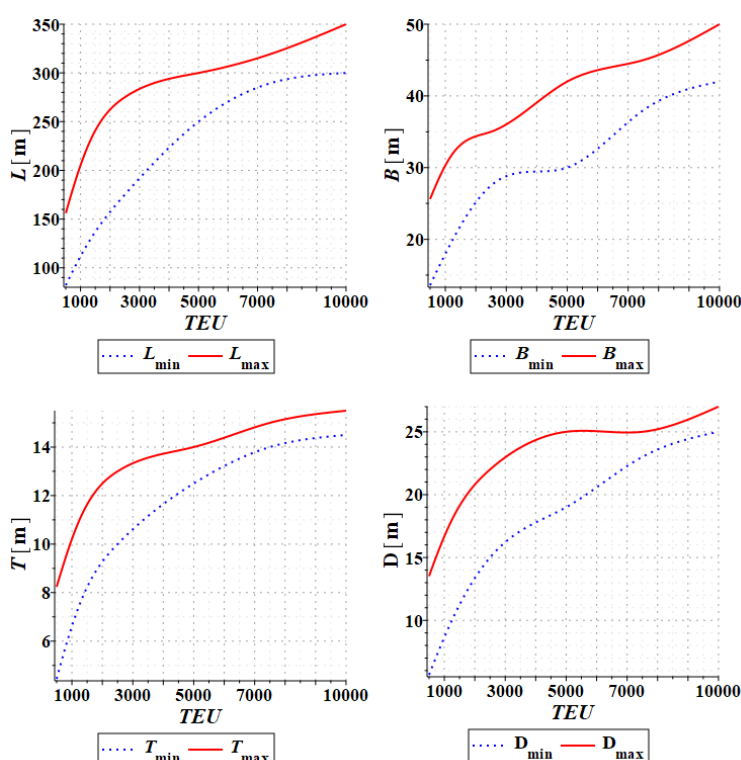
که قیود بهینه‌سازی مسئله در معادله (۱۰) و جدول ۱ بیان شده‌اند.

نرم افزار میپل 2022 نیز مقایسه شده اند. همانطور که مشاهده می شود نتایج دو روش همخوانی بسیار خوبی با هم دارند. بخشی از مقادیر عددی نتایج نیز در جدول ۴ نشان داده شده اند. نتایج نشان می دهد، الگوریتم DBO مقدار مقاومت هیدرودینامیکی را کمی بهتر از میپل بهینه سازی کرده است. با این حال، مقدار تفاوت کمتر از ۰/۵٪ است. مقادیر عددی مقاومت هیدرودینامیکی توسط میپل در 1000 TEU و 5000 TEU به دلیل خطای ناشناخته در حین اجرای تابع Optimization این نرم افزار و عدم امکان دریافت خروجی نشان داده نشده اند.

چگالی هوا	$1.225 \frac{\text{kg}}{\text{m}^3}$
دمای آب	15°C
چگالی آب دریا	$\rho = 1026 \frac{\text{Kg}}{\text{m}^3}$
ویسکوزیته سینماتیکی آب دریا	$\nu = 1.189 * 10^{-6} \frac{\text{m}^2}{\text{s}}$

۵- نتایج بهینه سازی

در شکل ۱۱ نمودار مقاومت هیدرودینامیکی بهینه شده بر حسب ظرفیت بارگیری شناور نشان داده شده است. برای صحت عملکرد الگوریتم DBO نتایج آن با نتایج تابع کتابخانه ای Optimization



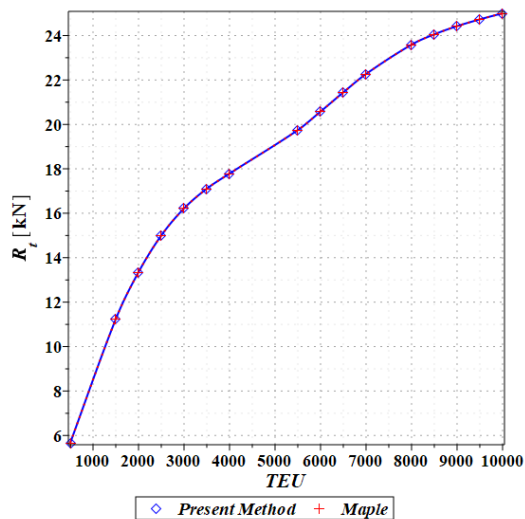
شکل ۱۰: محدوده ابعاد اصلی کشتی های کانتینری بر حسب ظرفیت بارگیری کانتینر (نمودارها باز رسم شده از مرجع [۴۵]).

جدول ۳: مقایسه بخش‌های مختلف مقاومت هیدرودینامیکی محاسبه شده به روش هولتروپ

R_{AA} [kN]		R_{APP} [kN]		R_B [kN]		R_W [kN]		R_A [kN]		R_f [kN]		سرعت kn
مرجع	روش	مرجع	روش	مرجع	روش	مرجع	روش	مرجع	روش	مرجع	روش	
[۴۲]	حاضر	[۴۲]	حاضر	[۴۲]	حاضر	[۴۲]	حاضر	[۴۲]	حاضر	[۴۲]	حاضر	
11.20	11.2	3.42	3.42	32.59	32.56	34.60	34.6	58.31	58.31	206.81	206.82	15.00
11.95	11.96	3.65	3.64	33.90	33.87	44.94	44.93	62.27	62.27	219.93	219.94	15.50
12.75	12.74	3.85	3.86	35.15	35.15	57.61	57.61	66.35	66.35	233.45	233.44	16.00
13.56	13.55	4.08	4.09	36.42	36.39	72.87	72.88	70.56	70.56	247.30	247.31	16.50
14.38	14.38	4.34	4.33	37.61	37.61	90.60	90.61	74.90	74.9	261.55	261.56	17.00
15.23	15.24	4.58	4.57	38.77	38.79	110.48	110.48	79.38	79.37	276.18	276.18	17.50
16.13	16.12	4.82	4.82	39.96	39.93	132.60	132.61	83.97	83.97	291.18	291.18	18.00
17.04	17.03	5.07	5.07	41.08	41.05	158.07	158.08	88.71	88.7	306.56	306.55	18.50
17.98	17.97	5.33	5.33	42.16	42.13	188.81	188.8	93.56	93.56	322.30	322.29	19.00

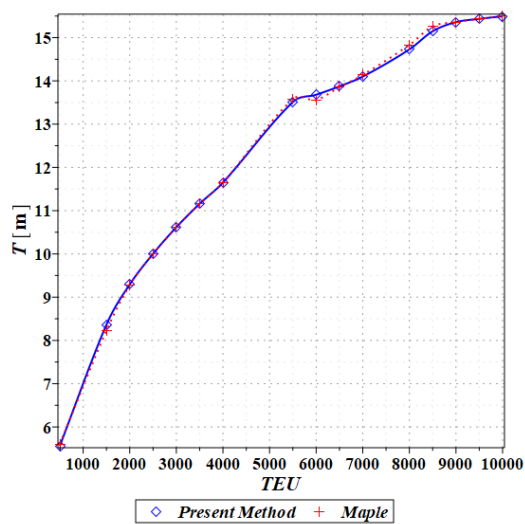
جدول ۴: مقادیر عددی نتایج بهینه‌سازی

TEU	L_{BP} [m]		B [m]		T [m]		D [m]		R_t [kN]		تفاوت %
	DBO	میپل	DBO	میپل	DBO	میپل	DBO	میپل	DBO	میپل	
500	146.26	146.45	16.09	16.11	5.56	5.61	5.91	5.67	439.79	441.68	-0.43
1000	174.80	---	19.23	---	7.03	---	8.65	---	577.67	---	---
2000	190.72	193.47	25.21	25.15	9.29	9.28	16.65	13.35	840.50	834.81	0.68
3000	214.87	217.30	28.82	28.80	10.62	10.61	16.22	16.22	1003.31	1004.32	-0.10
4000	252.99	255.57	29.45	29.45	11.65	11.65	17.79	17.79	1107.00	1110.72	-0.34
5000	273.32	---	30.07	---	13.12	---	19.00	---	1219.17	---	---
6000	288.42	294.30	32.68	32.63	13.68	13.56	20.58	20.58	1339.65	1344.95	-0.40
7000	292.82	295.02	36.33	36.33	14.10	14.14	22.27	22.27	1461.51	1467.69	-0.42

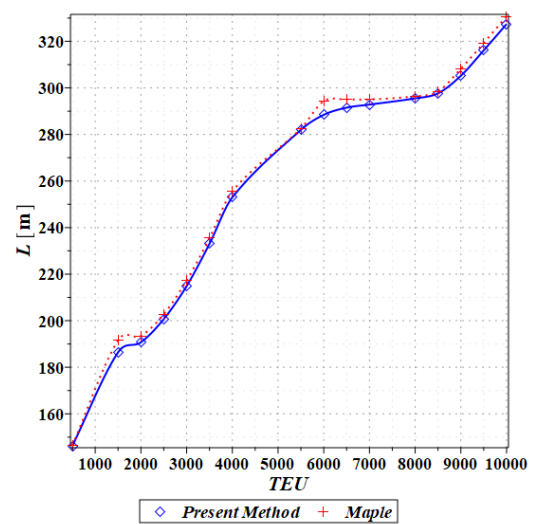


شکل ۱۱: نمودار تغییرات مقاومت هیدرودینامیکی بهینه شده بر حسب ظرفیت بارگیری کانتینر.

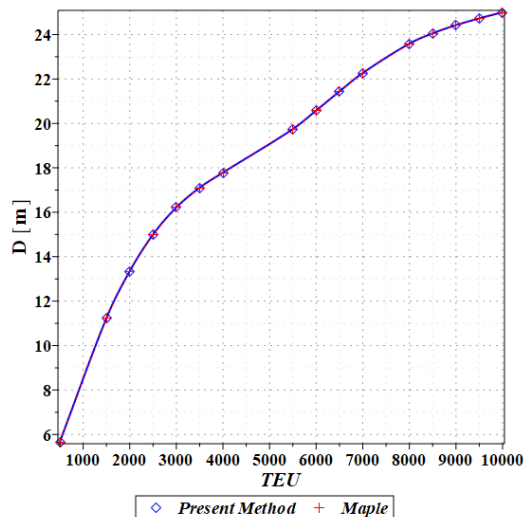
در شکل ۱۲ تا ۱۵ نمودار تغییرات ابعاد اصلی شناور بهینه شده بر حسب ظرفیت بارگیری آن نشان داده شده‌اند. مقادیر بدست آمده از تابع کتابخانه‌ای Optimization نرم‌افزار میپل نیز در نمودارهای مربوطه نشان داده شده‌اند. همانطور که مشاهده می‌شود، هر دو روش مقدار مقاومت هیدرودینامیکی تقریباً یکسانی را محاسبه کرده‌اند، اما طول و آب‌خور شناور کمی با هم تفاوت دارند. برای مثال، طول و آب‌خور شناور بهینه شده توسط نرم‌افزار میپل برای بارگیری 6000 TEU به ترتیب 294.3 m و 13.56 m است. در حالیکه ابعاد بهینه شده توسط الگوریتم DBO به ترتیب 288.42 m و 13.68 m است. این نکته از این جهت حائز اهمیت است، که شناور بهینه می‌تواند چندین شکل و شمایل متفاوت داشته باشد. بنابراین، بنا به نظر طراح و یا سایر نیازمندی‌های دیگر می‌توان ابعاد مناسب‌تر را انتخاب نمود.



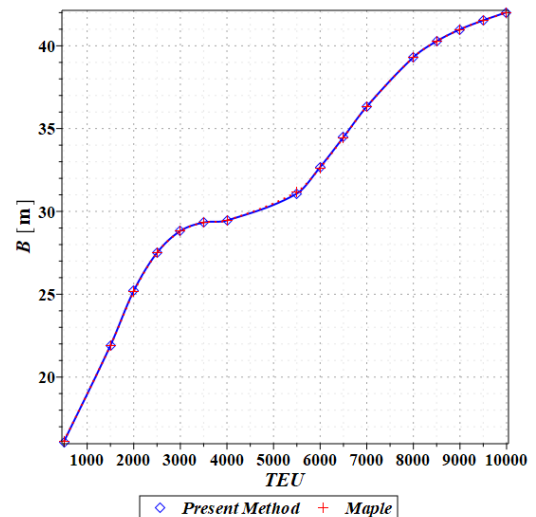
شکل ۱۴: نمودار تغییرات آبخور شناور بهینه شده بر حسب ظرفیت بارگیری کانتینر.



شکل ۱۲: نمودار تغییرات طول شناور بهینه شده بر حسب ظرفیت بارگیری.

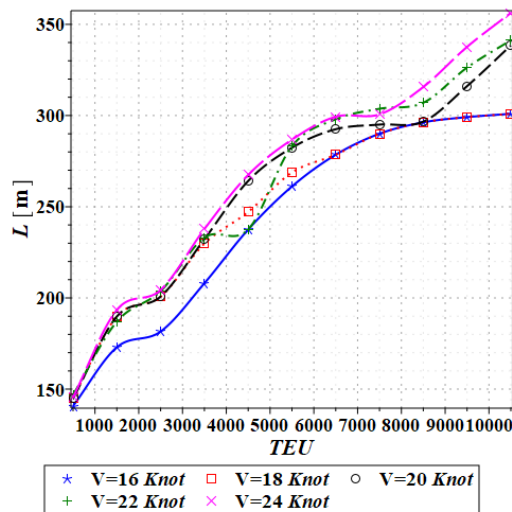


شکل ۱۵: نمودار تغییرات عمق شناور بهینه شده بر حسب ظرفیت بارگیری کانتینر.

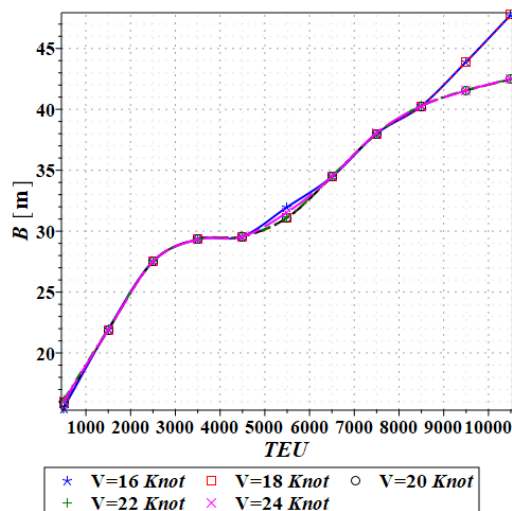


شکل ۱۳: نمودار تغییرات عرض شناور بهینه شده بر حسب ظرفیت بارگیری.

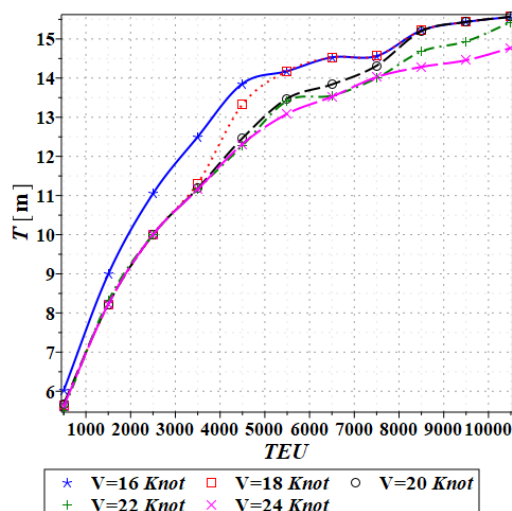
در شکل‌های ۱۶ تا ۱۹ مقاومت هیدرودینامیکی بهینه شده، همچنین ابعاد بهینه شده در سرعت‌های مختلف بر حسب ظرفیت بارگیری شناور نشان داده شده‌اند. شکل ۱۶ مقاومت هیدرودینامیکی بهینه شده را بر حسب ظرفیت بارگیری کانتینر در سرعت‌های مختلف طراحی نشان می‌دهد. همانطور که انتظار می‌رود، با افزایش سرعت و ظرفیت بارگیری، مقاومت هیدرودینامیکی شناور نیز افزایش می‌یابد. اگر تغییرات مقاومت هیدرودینامیکی بر حسب ظرفیت بارگیری را تقریباً خطی فرض کنیم در سرعت‌های پایین شیب خط کم است، اما با افزایش سرعت شناور، شیب نمودار مربوطه نیز افزایش می‌یابد. از آنجا که رابطه بین توان مصرفی، سرعت و نیروی مقاومت به صورت $P = RV$ است، افزایش همزمان ظرفیت بارگیری و سرعت شناور، باعث نیاز



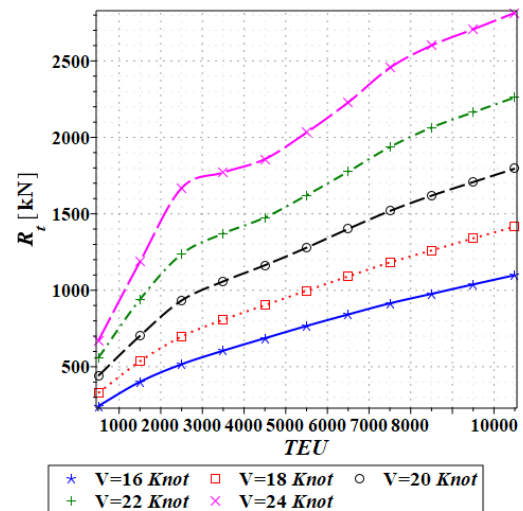
شکل ۱۷: نمودار تغییرات طول بهینه شده بر حسب ظرفیت بارگیری کانتینر، در سرعت‌های مختلف شناور.



شکل ۱۸: نمودار تغییرات عرض بهینه شده بر حسب ظرفیت بارگیری کانتینر، در سرعت‌های مختلف شناور.



دوچندان شناور به توان بیشتر و سوخت مصرفی بیشتر می‌شود. بنابراین، هم از دیدگاه اقتصادی و هم از دیدگاه شاخص طراحی بازه انرژی^۸ که سازمان بین‌المللی دریانوردی IMO بر آن تاکید دارد [۲۴]، کاهش سرعت شناور در محدوده منطقی اهمیت زیادی دارد.



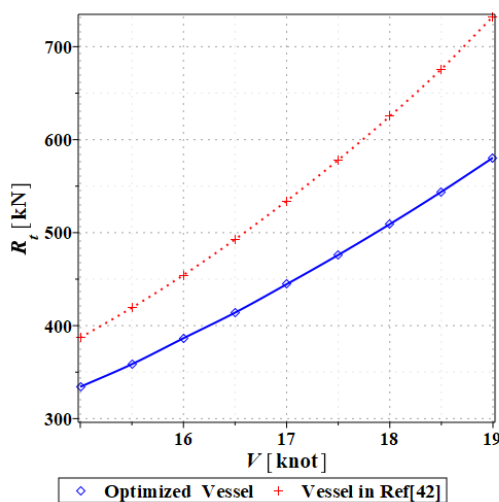
شکل ۱۶: نمودار تغییرات مقاومت هیدرودینامیکی بهینه شده بر حسب ظرفیت بارگیری کانتینر، در سرعت‌های مختلف شناور.

در شکل‌های ۱۷ تا ۱۹ ابعاد بهینه شده شناور در سرعت‌های مختلف بر حسب ظرفیت بارگیری نشان داده شده است. عرض شناور یکی از مهمترین عوامل موثر در مقاومت هیدرودینامیکی است. بطور کلی برای دو شناور با حجم جابجایی یکسان شناور کشیده‌تر مقاومت هیدرودینامیکی کمتری دارد. اما نتایج شکل ۱۸ نشان دهنده این است که برای تمام سرعت‌های بررسی شده عرض شناور تقریباً یکسان است. در واقع باید گفت، در تمام سرعت‌ها الگوریتم بهینه‌سازی کمترین عرض مجاز را برای شناور انتخاب کرده است تا مقاومت هیدرودینامیکی به حداقل برسد (شکل‌های ۱۸ و ۱۰ ملاحظه شوند). قیود بهینه‌سازی که در شکل ۱۰ ذکر شده‌اند، اجازه کاهش بیش از حد عرض شناور بهینه شده را نمی‌دهد. از سوی دیگر با افزایش سرعت شناور، طول شناور بهینه شده افزایش، ولی آبخور آن کاهش یافته است. می‌توان گفت در حجم جابجایی و عرض ثابت، شناوری که طول بیشتر و آبخور کمتری دارد مقاومت هیدرودینامیکی کمتر و سرعت بیشتری دارد (شکل‌های ۱۸ و ۱۹ ملاحظه شود).

^۱ Energy Efficiency Design Index^۸(EEDI)

برای مثال، برای محاسبه مساحت سطح خیس و سطح بادگیر از معادلات (۱۹) و (۲۳) استفاده شد. نتایج بهینه‌سازی در شکل ۲۱ نشان داده شده است. همانطور که ملاحظه می‌شود مقاومت شناور بهینه شده در سرعت 15 knot حدود 14% و در سرعت 19 knot حدود 21% کمتر از سرعت شناور مبنا است. با توجه به اهمیت کاهش مصرف سوخت در شناورها (مرجع [۲۴] ملاحظه شود) این مقدار کاهش مقاومت بسیار حائز اهمیت است.

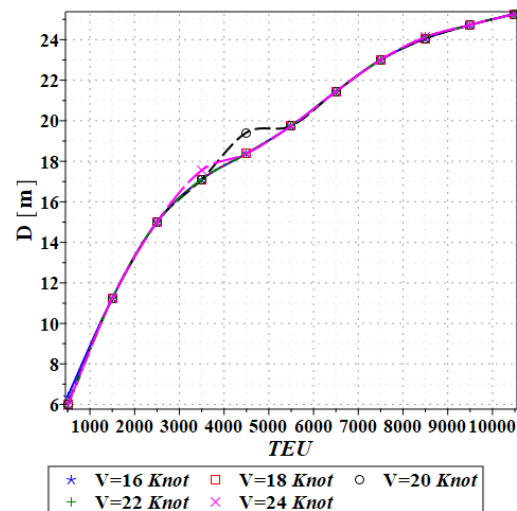
نمودار تغییرات ابعاد شناور بهینه شده نیز در شکل ۲۲ نشان داده شده است. همانطور که نتایج نشان می‌دهد، ابعاد شناور بهینه تابع سرعت آن است، با افزایش سرعت، طول شناور بهینه شده افزایش می‌یابد. از سوی دیگر با افزایش سرعت رفتار کلی تغییرات آب‌خور شناور کاهشی است. اما رفتار تغییرات عرض نسبت به سرعت نوسانی است. نکته مهمی که لازم است در اینجا به آن تاکید شود این است که، در انتخاب ابعاد شناور سایر ملاحظات طراحی مانند جانمایی بهینه کانتینرها، وزن شناور، ملاحظات ساخت، ملاحظات مربوط به محدودیت ابعاد شناور جهت عبور از آبراه‌ها و موارد مشابه می‌بایست جداگانه بررسی شود. البته هر کدام از این محدودیت‌ها می‌توانند به عنوان قیود طراحی به الگوریتم بهینه‌سازی اعمال گردد و نتایج مطلوب‌تری بدست آورد.



شکل ۲۱: نمودار تغییرات مقاومت هیدرودینامیکی شناور کانتینری بهینه شده با ظرفیت 1000 TEU در سرعت‌های مختلف.

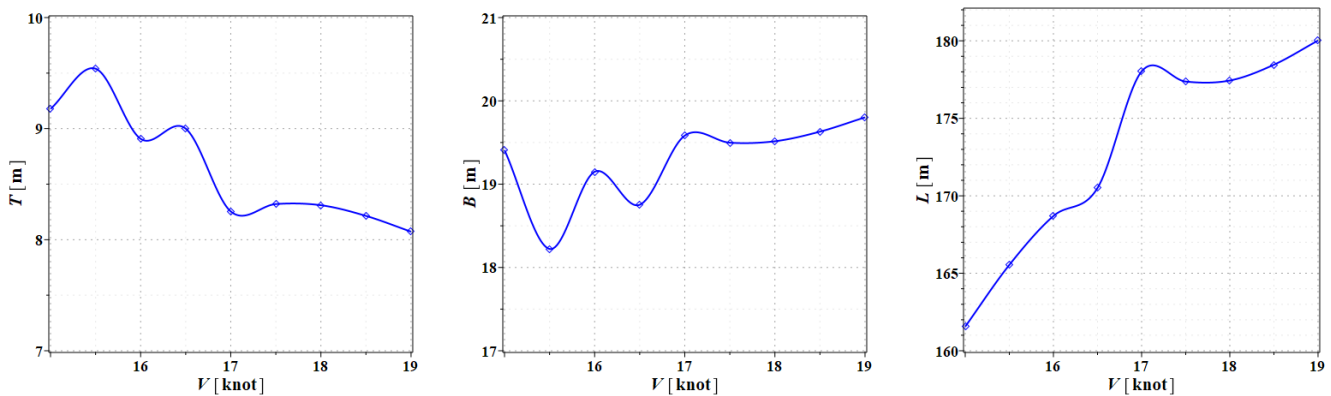
شکل ۱۹: نمودار تغییرات آب‌خور بهینه شده بر حسب ظرفیت بارگیری کانتینر، در سرعت‌های مختلف شناور.

در شکل ۲۰ عمق شناور بهینه شده در سرعت‌ها و ظرفیت بارگیری مختلف نشان داده شده است. همانطور که مشاهده می‌شود، در تمام سرعت‌ها عمق شناور بهینه شده به جزء نوسان جزئی در محدوده 5000 TEU در بقیه ظرفیت‌های بارگیری تقریباً یکسان است. تاثیر مستقیم عمق در بخش مقاومت مربوط به هوا است. این بخش از مقاومت در مقایسه با سایر بخش‌های مقاومت ناچیز است. از سوی دیگر عمق تاثیر مستقیم بر تعادل شناور دارد که تاثیر آن در موقعیت مرکز ثقل و ارتفاع متاسنتر است. در واقع شناور بهینه باید کمترین عمق را داشته باشد. بنابراین، تنها عامل بازدارنده در مقابل کاهش بیش از حد عمق قیود بهینه‌سازی است که در شکل ۱۰ نشان داده شده‌اند. مقایسه شکل‌های ۱۰ و ۲۰ نشان می‌دهد که برای شناور کمترین عمق ممکن در نظر گرفته شده است.



شکل ۲۰: نمودار تغییرات عمق شناور بهینه شده بر حسب ظرفیت بارگیری کانتینر، در سرعت‌های مختلف شناور.

موضوع دیگری که در اینجا حائز اهمیت است مقایسه مشخصات یک شناور بهینه شده با یک فروند شناور مبنا با همان ظرفیت بارگیری است. برای این منظور با انتخاب مشخصات ذکر شده در جدول ۲ یعنی شناور کانتینری با ظرفیت 1000 TEU و حجم زیرآبی $V = 18872.0 \text{ m}^3$ به عنوان شناور مبنا، ابعاد آن بهینه‌سازی شده است. در فرایند بهینه‌سازی، حجم زیرآبی و ضریب لاغری ثابت و برابر با مقادیر شناور مبنا در نظر گرفته شدند. سایر متغیرهای حاکم با استفاده از معادلات ذکر شده در بخش ۳ محاسبه شدند.



شکل ۲۲: ابعاد شناور کانتینری بهینه شده با ظرفیت 1000 TEU در سرعت‌های مختلف.

۵- حل ریشه‌های معادلات جبری غیر خطی، همچنین حل دستگاه معادلات جبری غیر خطی که روش‌های مرسوم در مورد آنها راهگشا نیست.

۶- طراحی سازه با حداقل وزن برای تحمل نیروی مشخص، مثلاً طراحی یک پل، جرثقیل با سازه خرابایی برای انجام ماموریت مشخص و با حداقل وزن.

۷- در مسائل مرتبط با پایش سلامت و عیب‌یابی سازه‌ها.

۷- مراجع

1. Qin, Y., Jin, L., Zhang, A. and He, B.,(2020), *Rolling bearing fault diagnosis with adaptive harmonic kurtosis and improved bat algorithm*, IEEE Transactions on Instrumentation and Measurement **70**, p. 1-12. <https://doi.org/10.1109/TIM.2020.3046913>
2. Li, M., et al.,(2023), *Fault diagnosis model of rolling bearing based on parameter adaptive AVMD algorithm*, Applied Intelligence **53**(3), p. 3150-3165. <https://doi.org/10.1007/s10489-022-03562-9>
3. Karami, H., et al.,(2019), *Optimization of energy management and conversion in the water systems based on evolutionary algorithms*, Neural Computing and Applications **31**, p. 5951-5964.. <https://doi.org/10.1007/s00521-018-3412-6>
4. Singh, A. R., Ding, L., Raju, D. K., Raghav, L. P. and Kumar, R. S.,(2022), *A swarm intelligence approach for energy management of grid-connected*

۶- جمع‌بندی و نتیجه‌گیری

در این تحقیق، الگوریتم بهینه‌ساز سوسک سرگین غلتان معروف به الگوریتم DBO که اخیراً توسعه پیدا کرده است، با جزئیات شرح داده شد. قیود اضافی به الگوریتم اعمال، و سپس به کمک آن ابعاد کشتی کانتینری در سرعت‌های مختلف، با هدف داشتن حداقل مقاومت هیدرودینامیکی بهینه‌سازی گردید. معادلات حاکم جهت محاسبه مقاومت از روش تجربی هولتروپ استخراج شدند. قیود اضافی شامل حجم زیرآبی مشخص، محدوده مجاز ابعاد و تعادل هیدرواستاتیکی نیز به معادلات اعمال گردید. نمودارهای مقاومت هیدرودینامیکی و ابعاد بهینه شده شناور بر حسب ظرفیت بارگیری شناور (یعنی مقدار TEU) ارائه شدند. همچنین، نتایج بدست آمده از الگوریتم DBO با الگوریتم موجود در تابع کتابخانه‌ای Optimization نرم‌افزار میپل مقایسه شدند و همخوانی خوبی بین نتایج مشاهده گردید.

از مهمترین نتایج این پژوهش موارد ذیل را می‌توان ذکر کرد:

- ۱- قید بهینه‌سازی بر روی مقدار حداقل عرض، عامل تعیین کننده است و اجازه کاهش بیش از حد عرض شناور بهینه شده را نمی‌دهد.
- ۲- در حجم جابجایی ثابت، با افزایش سرعت شناور، طول شناور بهینه شده افزایش، ولی آبخور آن کاهش می‌یابد. یعنی، در حجم جابجایی و عرض ثابت، شنوری که طول بیشتر و آبخور کمتری دارد، مقاومت هیدرودینامیکی کمتر و سرعت بیشتری دارد.
- ۳- نتایج بهینه‌سازی بر روی ابعاد یک فروند شناور کانتینری با ظرفیت 1000 TEU نشان داد که مقاومت هیدرودینامیکی شناور بهینه شده در سرعت 15 knot می‌تواند تا حدود 14% و در سرعت 19 knot تا حدود 21% کمتر از سرعت شناور اولیه گردد.
- ۴- به دلیل پیاده‌سازی ساده در زبان‌های برنامه‌نویسی، امکان ویرایش و تغییرات، دقت بهینه‌سازی و سرعت همگرایی بالا، این پژوهش، استفاده از الگوریتم DBO را جهت بهینه‌سازی‌های پیچیده پیشنهاد می‌کند. برای مثال:

- <https://doi.org/10.1007/s11227-021-04116-5>
12. Mirjalili, S., Mirjalili, S. M. and Lewis, A.,(2014), *Grey wolf optimizer*, Advances in engineering software **69**, p. 46-61. <https://doi.org/10.1016/j.advengsoft.2013.12.007>
13. Mirjalili, S. and Lewis, A.,(2016), *The whale optimization algorithm*, Advances in engineering software **95**, p. 51-67. <https://doi.org/10.1016/j.advengsoft.2016.01.008>
14. Heidari, A. A., et al.,(2019), *Harris hawks optimization: Algorithm and applications*, Future generation computer systems **97**, p. 849-872. <https://doi.org/10.1016/j.future.2019.02.028>
15. Ebadinezhad, S.,(2020), *DEACO: Adopting dynamic evaporation strategy to enhance ACO algorithm for the traveling salesman problem*, Engineering Applications of Artificial Intelligence **92**, p. 103649. <https://doi.org/10.1016/j.engappai.2020.103649>
16. Yang, K., You, X., Liu, S. and Pan, H.,(2020), *A novel ant colony optimization based on game for traveling salesman problem*, Applied Intelligence **50**, p. 4529-4542. <https://doi.org/10.1007/s10489-020-01799-w>
17. Liu, Y., Chen, S., Guan, B. and Xu, P.,(2019), *Layout optimization of large-scale oil-gas gathering system based on combined optimization strategy*, Neurocomputing **332**, p. 159-183. <https://doi.org/10.1016/j.neucom.2018.12.021>
18. Huang, M., Lin, H., Yunkai, H., Jin, P. and Guo, Y.,(2012), *Fuzzy control for flux weakening of hybrid exciting synchronous motor based on particle swarm optimization algorithm*, IEEE Transactions on Magnetism **48**(11), p. 2989-2992. <https://doi.org/10.1155/2020/1390650>
19. Zeng, N., et al.,(2020), *A dynamic neighborhood-based switching particle swarm optimization algorithm*, IEEE *microgrids with flexible load demand response*, International Journal of Energy Research **46**(4), p. 4301-4319. <https://doi.org/10.1002/er.7427>
5. Li, J., Lei, Y. and Yang, S.,(2022), *Mid-long term load forecasting model based on support vector machine optimized by improved sparrow search algorithm*, Energy Reports **8**, p. 491-497. <https://doi.org/10.1016/j.egy.2022.02.188>
6. Wei, D., Wang, J., Li, Z. and Wang, R.,(2021), *Wind power curve modeling with hybrid copula and grey wolf optimization*, IEEE Transactions on Sustainable Energy **13**(1), p. 265-276. <https://doi.org/10.1109/TSTE.2021.3109044>
7. Kennedy, J. and Eberhart, R.,(1995), in *Proceedings of ICNN'95-international conference on neural networks*. IEEE, vol. 4, p. 1942-1948. <https://doi.org/10.1109/ICNN.1995.488968>
8. Liu, W., et al.,(2019), *A novel sigmoid-function-based adaptive weighted particle swarm optimizer*, IEEE transactions on cybernetics **51**(2), p. 1085-1093. <https://doi.org/10.1109/TCYB.2019.2925015>
9. Chi, W., Ding, Z., Wang, J., Chen, G. and Sun, L.,(2021), *A generalized Voronoi diagram-based efficient heuristic path planning method for RRTs in mobile robots*, IEEE Transactions on Industrial Electronics **69**(5), p. 4926-4937. <https://doi.org/10.1109/TIE.2021.3078390>
10. Pehlivanoglu, Y. V. and Pehlivanoglu, P.,(2021), *An enhanced genetic algorithm for path planning of autonomous UAV in target coverage problems*, Applied Soft Computing **112**, p. 107796. <https://doi.org/10.1016/j.asoc.2021.107796>
11. Li, M., Xu, G., Fu, B. and Zhao, X.,(2022), *Whale optimization algorithm based on dynamic pinhole imaging and adaptive strategy*, The Journal of Supercomputing, p. 1-31.

- Engineering for the Maritime Environment **233**(3), p. 745-759.
<https://doi.org/10.1177/1475090218781115>
27. Jianping, C., Jie, X., You, G. and Li, X.,(2016), *Ship Hull Principal Dimensions Optimization Employing Fuzzy Decision-Making Theory*, Mathematical Problems in Engineering. <https://doi.org/10.1155/2016/5262160>
28. Seif M. S., Kazemipour A., (2019). *Ship Trim Optimization for the Reduction of Fuel Consumption*, Marine Engineering, **15**(29), p. 63-78, (In Persian). <https://marine-eng.ir/article-1-684-fa.html>
29. Mehrizi A., Tavakoli Dakhrabadi, M., Vafaei Sefat, A. and Seif, M. S., (2012), *Hydrodynamic Optimization of Hull Form of High Speed Planing Craft by Multi Objective Genetic Algorithm in Calm Water*, Marine Engineering **7**(14), p. 45-58, (In Persian). <http://marine-eng.ir/article-1-95-fa.html>
30. Ebrahimi, A., (2023), *Optimizing the dimensions of a container ship using the multi-objective genetic algorithm method*, Journal of Marine Engineering **18**(37), p. 70-78, (In Persian). <http://marine-eng.ir/article-1-947-en.html>
31. Guo, X., et al.,(2023), *Speaker Recognition Based on Dung Beetle Optimized CNN*, Applied Sciences **13**(17), p. 9787. <https://doi.org/10.3390/app13179787>
32. Zilong, W. and Peng, S.,(2023), *A multi-strategy dung beetle optimization algorithm for optimizing constrained engineering problems*, IEEE Access. <https://doi.org/10.1109/access.2023.3313930>
33. Zhu, X., Ni, C., Chen, G. and Guo, J.,(2023), *Optimization of Tungsten Heavy Alloy Cutting Parameters Based on RSM and Reinforcement Dung Beetle Algorithm*, Sensors **23**(12), p. 5616. <https://doi.org/10.3390/s23125616>
34. Yin, Z. and Zinn-Björkman, L.,(2020), *Simulating rolling paths and reorientation transactions on cybernetics* **52**(9), p. 9290-9301. <https://doi.org/10.1109/TCYB.2020.3029748>
20. Guo, Q., Gao, L., Chu, X. and Sun, H.,(2022), *Parameter identification for static var compensator model using sensitivity analysis and improved whale optimization algorithm*, CSEE Journal of Power and Energy Systems **8**(2), p. 535-547. <https://doi.org/10.17775/CSEEJPES.2021.03540>
21. Zhong, C. and Li, G.,(2022), *Comprehensive learning Harris hawks-equilibrium optimization with terminal replacement mechanism for constrained optimization problems*, Expert Systems with Applications **192**, p. 116432. <https://doi.org/10.1016/j.eswa.2021.116432>
22. Chang, Z., et al.,(2021), *5G private network deployment optimization based on RWSSA in open-pit mine*, IEEE Transactions on Industrial Informatics **18**(8), p. 5466-5476. <https://doi.org/10.1109/TII.2021.3132041>
23. Xue, J. and Shen, B.,(2023), *Dung beetle optimizer: A new meta-heuristic algorithm for global optimization*, The Journal of Supercomputing **79**(7), p. 7305-7336. <https://doi.org/10.1007/s11227-022-04959-6>
24. Polakis, M., Zachariadis, P., & de Kat, J. O. (2019). *The energy efficiency design index (EEDI)*. Sustainable Shipping: A Cross-Disciplinary View, 93-135. https://doi.org/10.1007/978-3-030-04330-8_3
25. Charchalis, A.,(2014), *Determination of main dimensions and estimation of propulsion power of a ship*, Journal of KONES **21**(2), p. 39-44. <https://doi.org/10.5604/12314005.1133863>
26. Jung, Y.-W. and Kim, Y.,(2019), *Hull form optimization in the conceptual design stage considering operational efficiency in waves*, Proceedings of the Institution of Mechanical Engineers, Part M: Journal of

43. Holtrop, J.,(1988), A statistical resistance prediction method with a speed dependent form factor, Proceedings of the 17th Session BSHC, Varna 1, p. 3.1.
44. Guldhammer, H. and Harvald, S. A.,(1974), SHIP RESISTANCE-Effect of form and principal dimensions.(Revised), Danish Technical Press, Danmark, Danmarks Tekniske Højskole, kademisk Forlag, St. kannikestrade 8, DK 1169 Copenhagen.
<http://resolver.tudelft.nl/uuid:1fa6c8b7-17c9-47ec-8a2f-d0afd56f51a0>
45. Garrido, J.,(2019). *Container-ship size: What dimensions can we expect to see?* Pier Next.
<https://piernext.portdebarcelona.cat/en/mobility/container-ship-size/>
- behavior of ball-rolling dung beetles*, Journal of Theoretical Biology **486**, p. 110106.
<https://doi.org/10.1016/j.jtbi.2019.110106>
35. Notteboom, T. and Cariou, P.,(2009), *Fuel surcharge practices of container shipping lines: Is it about cost recovery or revenue making*, in Proceedings of the 2009 international association of maritime economists (IAME) conference. IAME Copenhagen, Denmark, p. 24-26.
https://www.academia.edu/download/30824512/5-28_presentation.pdf
36. DNV AS, (2016). *Container Ship Update 2016*.
https://issuu.com/dnvgi/docs/dnv_gi_container_ship_update__2016
37. Schneekluth, H. and Bertram, V.,(1998), *Ship design for efficiency and economy*, Butterworth-Heinemann Oxford, vol. 218.
<https://doi.org/10.1016/B978-0-7506-4133-3.X5000-2>
38. Charchalis, A. and Krefft, J.,(2009), *Main dimensions selection methodology of the container vessels in the preliminary stage*, Journal of KONES **16**, p. 71-78.
<https://bibliotekanauki.pl/articles/241689>
39. IMO (2008), International Code on Intact Stability, 2008, International Maritime Organization.
<https://www.imorules.com/IS2008.html>
40. Woo, D., Choe, H. and Im, N.-K., (2021), Analysis of the Relationship between GM and IMO Intact Stability Parameters to Propose Simple Evaluation Methodology, Journal of Marine Science and Engineering **9**(7), p. 735.
<https://doi.org/10.3390/jmse9070735>
41. ITTC, (2011), ITTC – Recommended Procedures and Guidelines, Resistance Test, ITTC.
<https://itc.info/media/1217/75-02-02-01.pdf>
42. Birk, L.,(2019), *Fundamentals of ship hydrodynamics: Fluid mechanics, ship resistance and propulsion*, John Wiley & Sons.
<https://doi.org/10.1002/9781119191575>

پیوست ۱: شبه کد الگوریتم DBO همراه با قیود

Input: The size of population N , the number of maximum iterations T_{max} , the objective function f , the problem bounds LB and Ub , the problem *Constraints*, the problem dimension Dim .

Output: Optimum position X_b and its fitness value f_b

#####

```

1: For  $i$  from 1 to  $N$  do
2:   Initialize population and define relevant
     .parameters of the algorithm
3: End do
=====#
4: For  $t$  from 1 to  $T_{max}$  do
5:   For  $i$  from 1 to  $N$  do
=====#
6:     If  $i$ =ball rolling dung beetle then
7:        $\delta$ =rand(0.0..1.0)
8:       If  $\delta < 0.9$  then
9:          $\gamma$ =rand (0.0..1.0)
10:        If  $\gamma > 0.1$  then
11:           $\alpha = 1$ 
12:        Else
13:           $\alpha = -1$ 
14:        End if
15:        Update the boll-rolling dung
        beetle's position by Eq. 1
16:      Else
17:        Update the boll-rolling dung
        beetle's position by Eq. 2
18:      End if
19:      If the rolling dung beetle is out of  $Lb$ 
        or  $Ub$  Push it until it falls within the
        range.
20:      If the rolling dung beetle does not
        follow the Constraints, force it to

```

```

follow the limits, if not possible, target
it.
=====
21:   If  $i =$  brood ball then
22:        $R = 1 - \frac{t}{T_{max}}$ 
23:       Update the brood balls position by Eq.
24:       4
25:       For  $j$  from 1 to  $Dim$  do
26:           If  $B_{ij} > Ub^*$  then
27:                $B_{ij} = Ub^*$ 
28:           End if
29:           If  $B_{ij} < Lb^*$  then
30:                $B_{ij} = Lb^*$ 
31:           End if
32:       End do
33:       End if
34:       If the brood ball is out of  $Lb$  or  $Ub$  Push it
35:       until it falls within the range.
36:       If the rolling dung beetle does not follow the
37:       Constraints, force it to follow the limits, if
38:       not possible, target it.
39:       =====
40:       if  $i =$  small dung beetle then
41:           Update the brood ball's position by Eq.
42:           6
43:       End if
44:       If the rolling dung beetle is out of  $Lb$  or  $Ub$ 
45:       Push it until it falls within the range.
46:       If the rolling dung beetle does not follow the
47:       Constraints, force it to follow the limits, if
48:       not possible, target it.
49:       =====
50:       If  $i =$  thief then
51:           Update the thief position by Eq. 7
52:       End if
53:       If the rolling dung beetle is out of  $Lb$  or  $Ub$ 
54:       Push it until it falls within the range.
55:       If the rolling dung beetle does not follow the
56:       Constraints, force it to follow the limits, if
57:       not possible, target it.
58:       =====
59:       End For.
60:       If the newly generated position is better than
61:       before then
62:           Update it;
63:       End if
64:        $T = t + 1$ 
65:   End For
66:   =====
67:   Return  $X_b$  and its fitness value  $f_b$ .

```
