

بکارگیری شبکه عصبی پرسپترون چندلایه و ماشین بردار پشتیبانی بمنظور مدلسازی رفتار هیدرودینامیکی موج شکن قائم نفوذپذیر با هسته متخلخل

مصطفی گندمی^{۱*}، محرم دولتشاهی پیروز^۲، ایمان ورجاوند^۳، محمد رضا نیکو^۴

^۱ دانشجوی دکتری مهندسی سازه‌های دریایی، دانشکده عمران، دانشگاه تهران؛ mostafa.gandomi@ut.ac.ir

^۲ دانشیار، دانشکده عمران، دانشگاه تهران؛ mdolat@ut.ac.ir

^۳ دانش آموخته دکتری سازه‌های دریایی دانشکده فنی دانشگاه تهران؛ ivarjavand@ut.ac.ir

^۴ دانشیار، دانشکده مهندسی عمران و محیط زیست، دانشگاه شیراز؛ nikoo@shirazu.ac.ir

چکیده

در این تحقیق امکان بکارگیری شبکه عصبی پرسپترون چندلایه و ماشین بردار پشتیبانی بمنظور مدلسازی رفتار هیدرودینامیکی موج شکن‌های نفوذپذیر قائم با هسته متخلخل مورد بررسی قرار می‌گیرد. بدین منظور از داده‌های مطالعه آزمایشگاهی بر روی مدل فیزیکی استفاده شده است تا ضرایب انعکاس و گذر موج برخوردی به سازه که بیانگر رفتار هیدرودینامیکی هستند را به عرض محفظه موج شکن، نسبت ارتفاع مصالح سنگی به عمق آب، نسبت عرض محفظه به طول موج، ارتفاع موج، عدد موج در عمق آب و تیزی موج مرتبط شود. نتایج حاکی از آن است مدل شبکه عصبی پرسپترون چندلایه نسبت به مدل ماشین بردار پشتیبانی دارای عملکرد بهتری در مدلسازی رفتار هیدرودینامیکی موج شکن مورد مطالعه بوده و تا حد زیادی به داده‌های واقعی همبسته ($R=0.8689$) برای ضریب انعکاس و $R=0.96629$ برای ضریب گذر) است. در ادامه بمنظور آشکارسازی پاسخ ضرایب انعکاس و گذر به هریک از پارامترهای ورودی مدل برتر، مطالعه پارامتریک انجام گرفته است. همچنین با استفاده از آنالیز حساسیت میزان مشارکت پارامترهای ورودی در پیشبینی ضرایب انعکاس و گذر مورد بررسی قرار گرفته است.

اطلاعات مقاله

تاریخچه مقاله:

تاریخ دریافت مقاله: ۱۳۹۸/۰۳/۱۱

تاریخ پذیرش مقاله: ۱۳۹۸/۰۴/۲۳

کلمات کلیدی:

موج شکن نفوذپذیر قائم

پرسپترون چندلایه

ماشین بردار پشتیبان

مدل فیزیکی

Application of Multilayer Perceptron Neural Network and Support Vector Machine for Modeling the Hydrodynamic Behavior of Permeable Breakwaters with Porous Core

Mostafa Gandomi^{1*}, Moharram Dolatshahi Pirooz², Iman Varjavand, Mohammad Reza Nikoo

¹ Ph.D. student of marine structures, Faculty of Civil Engineering, University of Tehran; mostafa.gandomi@ut.ac.ir

² Associate Professor, Faculty of Civil Engineering, University of Tehran; mdolat@ut.ac.ir

³ Graduated Ph.D. of marine structures, Faculty of Civil Engineering, University of Tehran; ivarjavand@ut.ac.ir

⁴ Associate Professor, Faculty of Civil and Environmental Engineering, Shiraz University; nikoo@shirazu.ac.ir

ARTICLE INFO

Article History:

Received: 1 Jun. 2019

Accepted: 14 Jul. 2019

Keywords:

Permeable Breakwaters

Multilayer perceptron

Support vector machine

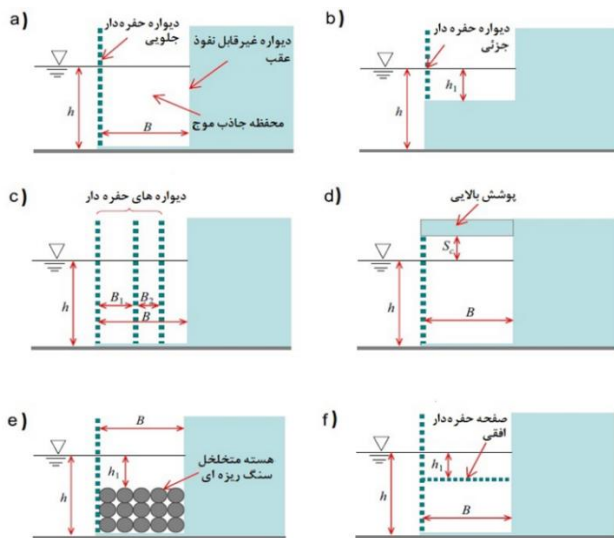
physical model

ABSTRACT

In this research, the application of multilayer perceptron (MLP) neural networks and support vector machine (SVM) for modeling the hydrodynamic behavior of Permeable Breakwaters with Porous Core has been investigated. For this purpose, experimental data have been used on the physical model to relate the reflection and transition coefficients of incident waves as the output parameters to the width of the breakwater chamber, the ratio of the height of rockfill material to the water depth, the ratio of the width of the chamber to the wavelength, Wave number in water depth and wave steepness. The results indicate that the MPL model has better performance in modeling the hydrodynamic behavior than the SVM model and is largely correlated to real data ($R = 0.8689$ for reflection coefficient and $0.96629 R =$ for transient coefficient). In order to reveal the response of reflection and transition coefficients to each input parameter, a parametric study was performed. Also, using the sensitivity analysis, the participation rate of each input parameters in the prediction of reflection and transient coefficients has been studied.

سالیان گذشته اصلاحات زیادی برای عملکرد بهتر انعکاسی و افزایش پایداری سازه‌های این موج‌شکن‌ها پیشنهاد شده است. پارامتر کنترل نیرو و انعکاس در این نوع موج‌شکن، عرض محفظه جاذب B (بصورت بدون بعد B/L بخش بر طول موج) و نفوذپذیری هندسه دیوار جلویی است. به دلیل یکسان بودن عمق آب در خارج و داخل سازه، طول موج ورودی و خروجی از سازه یکسان است (شکل ۱ (a)) [۱].

در عمل برای افزایش پایداری از کیسون نفوذپذیر جزئی مطابق شکل ۱ (b) استفاده می‌شود. در این موج‌شکن‌ها به دلیل تفاوت عمق آب در داخل و خارج کیسون، طول موج ورودی دچار تغییر می‌شود.



شکل ۱: موج‌شکن‌های انتها بسته (a) نمونه موج‌شکن پیشنهادی جارلن (b) موج‌شکن نفوذپذیر جزئی (c) موج‌شکن نفوذپذیر چندلایه‌ای (d) موج‌شکن نفوذپذیر سرپوش دار (e) موج‌شکن نفوذپذیر پرشده از مصالح متخلخل (f) موج‌شکن نفوذپذیر دارای صفحه حفره‌دار افقی

در کارهای اجرایی، به دلیل تمایل به کاهش بیشتر ضریب انعکاس، از چند صفحه نفوذپذیر به جای یک صفحه استفاده می‌شود (شکل ۱ (c)). چن و همکاران [۲] بیان کردند در نفوذپذیری دیواره جلویی برابر ۰.۴٪، وجود ضخامت میانی نقش بسزایی در کاهش انعکاس ایفا می‌کند حال آن‌که برای حالت ۲۰٪ نفوذپذیری دیواره جلویی، وجود صفحات میانی نتیجه معکوس می‌دهد. در مطالعه‌ای دیگر، توآ و لین [۳] دریافتند نفوذپذیری هندسی دیواره‌ها باید بصورت کاهشی در جهت موج ورودی باشد تا بهترین عملکرد موج‌شکن حاصل گردد.

به دلیل لزوم استفاده چندجانبه و بهینه، در بسیاری از کارها نیاز به استفاده از فضای بالای موج‌شکن به‌عنوان مسیر تردد، گذر تأسیسات، اسکله پهلوگیر و فضای نصب تجهیزات تخلیه و بارگیری

برای قرن‌ها عملیات تخلیه و بارگیری کشتی‌ها در بنادری انجام می‌گرفت که بطور طبیعی در مکانی امن و دور از مخاطرات طبیعی قرار داشتند. با این حال افزایش نیاز به نواحی بندری و کمبود نواحی امن طبیعی، منجر به ساخت نواحی مصنوعی در داخل دریا شد. این سازه‌ها اساساً به‌گونه‌ای طراحی می‌شوند که با انعکاس و یا اتلاف انرژی موج از نواحی بندر محافظت می‌نمایند. در سالیان گذشته، متداول‌ترین نوع موج‌شکن برای محافظت بنادر، موج‌شکن‌های توده سنگی بودند. کارکرد اصلی این موج‌شکن‌ها، شکست امواج در شیب ساخته شده از سنگ معادن است. اتلاف انرژی موج در این موج‌شکن‌ها با استفاده از منافذ و فضای خالی موجود در سازه صورت می‌پذیرد.

طی دو دهه گذشته به تبع توسعه و تغییرات مهم در زمینه تجارت جهانی و حمل و نقل دریایی، نیازهای بندری نیز تغییرات زیادی نموده است. به طوری که روزانه تقاضا برای گسترش بنادر و عمیق‌تر کردن آن‌ها رو به افزایش می‌باشد. حجم مصالح مورد نیاز برای موج‌شکن‌های توده سنگی با افزایش عمق، بصورت تصاعدی بالا می‌رود. بنابراین هزینه و مشکلات محیطی مرتبط با فرآیند ساخت، با افزایش عمق بطور چشمگیری افزایش می‌یابند.

این مسائل باعث رونق گرفتن ساخت موج‌شکن‌های کیسونی قائم و دیواره‌های عمودی شده است. این موج‌شکن‌ها به‌عنوان گزینه جایگزین حفاظت نواحی بندری در اعماق زیاد عمل می‌کنند و بطور کلی، موج‌شکن‌های نوع کیسونی می‌توانند عملکرد هیدرولیکی، هزینه کلی تمام شده، کیفیت کنترل سازه، جنبه‌های زیست محیطی و زمان ساخت و نگهداری را بهبود ببخشند. موج‌شکن‌های قائم با ایجاد صفحه غیرقابل نفوذ در برابر موج، بخش اعظم انرژی را منعکس می‌کنند. این درجه بالا از انعکاس، باعث بروز مشکلاتی به شکل نقاط ضعف در سازه خواهد شد. اثر متقابل موج برخوردی و موج منعکس شده می‌تواند منجر به تولید امواج ناپایدار تیز شود که عملیات ناوبری و پهلوگیری شناورها را دچار مخاطره و مشکل کند. امواج منعکس شده همچنین می‌توانند با انتشار به حوضچه آرامش، برای شناورهای پهلو گرفته و یا عملیات تخلیه بارگیری، خطراتی را ایجاد کنند. سایر ایرادات و مشکلات این سازه، افزایش روگذری، نیروی بزرگتر روی سازه، فرسایش موضعی (آب شستگی)^۱، اثرگذاری روی جریان‌ات انتقال رسوب موازی ساحل^۲ و افزایش اثر تشدید به علت انرژی موج بلند به دام افتاده در داخل بندر می‌باشد.

موج‌شکن‌های نفوذپذیر انتها بسته در ابتدا در سال ۱۹۶۱ توسط جارلن به‌عنوان پاسخی بر مشکلات کیسون‌های متداول ارائه شد. این موج‌شکن‌ها از سه بخش اصلی دیواره جلویی نفوذپذیر، محفظه جاذب انرژی و دیوار انتهایی غیرقابل نفوذ تشکیل شده‌اند. در طول

موج شکن در برابر امواج را هنگام طراحی مشخص می کند. علاوه بر آنچه گفته شد این موج شکن ها کمترین اختلال را در حرکت طبیعی رسوبات (مخصوصاً معلق) ایجاد کرده و هزینه ساخت در آب های عمیق و استفاده از مصالح را کاهش می دهند [۶].

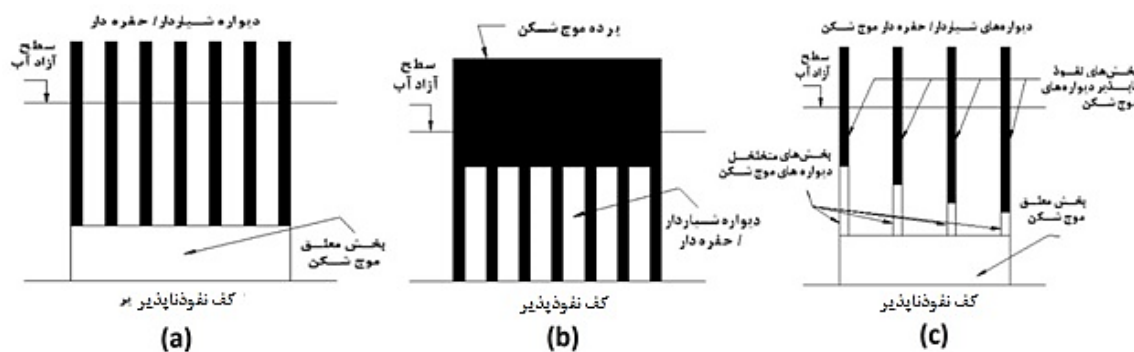
بطور معمول عرض و وزن انواع مرسوم موج شکن ها (توده سنگی و انواع وزنی) با افزایش عمق و نیاز به مقدار بیشتری از مصالح برای ساخت و ظرفیت بیشتر باربری در کف، افزایش می یابد. همچنین این موج شکن ها با مسدود کردن جریان رسوب موازی ساحل^۵ باعث ایجاد فرسایش در سواحل اطراف می شوند. به علاوه این سازه ها با جلوگیری از گردش آب، باعث کاهش کیفیت آب در نزدیکی ساحل می شوند. برای حل مشکلات مطرح شده، اولین نمونه عملی از موج شکن های شیاردار (بعضی مواقع نیز موج شکن باصفحه شیاردار یا موج شکن شمعی نیز خوانده می شوند) توسط ویگل^۶ معرفی گردید. با این وجود، نمونه هایی از استفاده این نوع موج شکن از زمان باستان وجود دارد. سازه های نفوذپذیر قائم با انتهای باز و سازه های نفوذپذیر قائم با انتهای بسته به دلیل مکانیزم یکسان استهلاک انرژی، گاهی به جای هم در ادبیات فنی به کار برده می شوند [۷]. نمونه های زیادی از ساخت این نوع موج شکن در بنادر دنیا موجود دارد، به عنوان مثال از موج شکن های بندر بای کاما و بندر چندل در کانادا، بندر روسکوف در فرانسه، خلیج بندر تفریحی هاف مون در نیوزلند و بندر پلای موس در ایلات متحده می توان نام برد [۸،۹،۱۰].

بررسی موج شکن های نفوذپذیر بیانگر آنست که ضریب انعکاس و گذر که دو پارامتر اصلی این نوع موج شکن ها هستند، بیشتر به نفوذپذیری دیواره بستگی دارند و این وابستگی به طول و ارتفاع موج ورودی کمتر است. آنچه مشخص می باشد این است که افزایش نفوذپذیری صفحه، باعث کاهش ضریب انعکاس و افزایش ضریب گذر خواهد شد [۱۱ و ۱۲]. مطابق با آنچه گفته شد برای افزایش کارآمدی در شرایط طراحی متفاوت، اصلاحاتی در طرح اولیه این موج شکن ها به مرور زمان انجام گرفته است که در شکل ۲ نشان داده شده است.

است. برای ایجاد چنین فضایی مطابق شکل ۱ (d) از یک سازه درپوش بروی محفظه ها استفاده می شود.

برای افزایش پایداری موج شکن، مخصوصاً در برابر لغزش و نیز کاهش هزینه ساخت در بتن ریزی فضای داخلی، از موج شکن های نفوذپذیر با هسته متخلخل (شکل ۱ (e)) استفاده شده است [۴]. ایزاکسون و همکاران [۴] نشان دادند نیروی وارد بر دیواره نفوذپذیر در این سازه ها کمتر است اما وجود هسته متخلخل باعث افزایش انعکاس و بالاروی موج می شود. حال اگر نیروی وارد بر دیواره نفوذپذیر پارامتر اصلی طراحی باشد، استفاده از مصالح متخلخل تا سطح آب توصیه می شود و اگر در کنار نیرو، انعکاس نیز اهمیت داشته باشد، استفاده از مصالح بصورت مغروق توصیه می گردد [۵]. یکی دیگر از شیوه های مستهلک کردن و اتلاف انرژی موج، استفاده از صفحات حفره دار افقی در محفظه جذب انرژی است (شکل ۱ (f)). این صفحات با ایجاد اغتشاش در حرکت قائم و افقی ذرات آب به عملکرد موج شکن کمک می کنند. با استفاده از این موج شکن ها می توان با محفظه جذب کوچکتر به عملکرد یکسان در کاهش انعکاس رسید.

آلودگی آب نواحی بندری یکی از مسائل عمده زمان بهره برداری بنادر است و چرخش آب نزدیک ساحل^۳ برای حفظ سلامت زیست بوم در بنادر، اهمیت بسزایی دارد. به همین دلیل، چرخش طبیعی آب از دریا به بندر و برعکس، نقش مهمی در کاهش آلودگی خواهد داشت. بدین منظور، می توان از موج شکن های شیاردار یا حفره دار بدون دیواره انتهایی استفاده نمود. گزینه اصلی استفاده موج شکن هایی متشکل از شمع های با فاصله، دیواره های شیاردار صفحه ای مغروق و... در یک یا چند ردیف خواهد بود. با این حال، استفاده از این سازه ها در بنداری مجاز است که مقداری از فعالیت امواج در آن ها مجاز باشد. مطابق آیین نامه دریایی ژاپن^۴ (OCDI) و دستورالعمل طراحی سازه های ساحلی ایران (نشریه ۶۳۵)، برای کشتی های کوچک، متوسط و بزرگ به ترتیب ارتفاع حدی مجاز موج ($H_{1/3}$) در ناحیه حوضچه آرامش بندر برابر با $0/3$ ، $0/5$ و $0/7-1/5$ متر است. این نکته ای است که حد عملکرد سازه



شکل ۲- (a) موج شکن تک صفحه ای معلق (دید از مقابل) (b) موج شکن پرده ای-شمعی ساخته شده بر کف دریا (دید از مقابل) (c) موج شکن چند لایه ای معلق پرده ای شیاردار با تخلخل های دلخواه (دید از کنار) [۶].

مختلف را استخراج می‌نماید. این تکنیک محاسبات نرم، در دهه‌های اخیر به‌طور گسترده در مدل‌سازی مربوط به مهندسی سازه‌های ساحلی مورد استفاده قرار گرفته است (به عنوان نمونه به این مراجع مراجعه شود [۱۵، ۱۶، ۱۷، ۱۸]) و اخیراً برای پیشبینی رفتار موج‌شکن‌ها نیز به‌کار گرفته شده است [۱۹، ۲۰، ۲۱].

یکی دیگر از ابزارهای قدرتمند در محاسبات نرم، ماشین بردار پشتیبان^{۱۰} (SVM) است که در آن خطای پیش‌بینی و پیچیدگی مدل به‌طور هم‌زمان به حداقل می‌رسد. برخلاف مدل‌سازی شبکه عصبی مصنوعی، که بر اساس الگوریتم الهام گرفته از بیولوژیک است، ماشین بردار پشتیبان مبتنی بر نظریه یادگیری آماری است. ماشین بردار پشتیبانی با توجه به توانایی تعمیم آن، محبوبیت روز افزونی پیدا کرده است [۲۲]. نمونه‌هایی از بکارگیری ماشین بردار پشتیبان در مهندسی ساحل وجود دارد که می‌توان به مطالعه محبوب و مسبب [۲۳] اشاره نمود که در سال ۲۰۰۹ برای پیشبینی ارتفاع موج شاخص از ماشین بردار پشتیبان استفاده کردند. همچنین در مطالعه‌ای دیگر کیم و همکاران (۲۰۱۰) [۲۴] بمنظور پیشبینی عدد پایداری آرمورهای بلوکی موج‌شکن، از تکنیک ماشین بردار پشتیبان بهره بردند.

در این مطالعه، از دو تکنیک شبکه‌های عصبی مصنوعی پرسپترون چندلایه یا به اختصار شبکه عصبی و ماشین بردار پشتیبان برای به دست آوردن تقریب ریاضی تابع ضریب انعکاس و گذر، بر اساس پارامترهای مرتب با موج‌شکن و متغیرهای موج استفاده شده است. مدل معرفی شده با از ۱۸۰ داده آزمایشگاهی آموزش و صحت‌سنجی گردیده است.

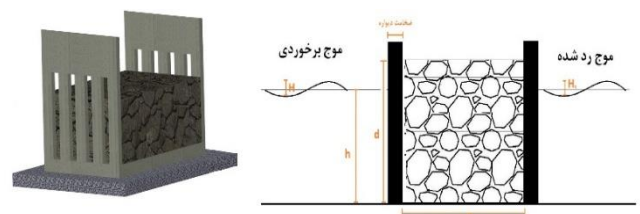
۲- روش

۲-۱- شبکه عصبی مصنوعی پرسپترون چندلایه

مک کالوک و همکاران در اوایل دهه ۱۹۴۰ روش شبکه عصبی را پایه‌گذاری نمودند [۲۵]. به‌طور کلی، شبکه عصبی یک ابزار پیش‌بینی برای ساخت یک مدل ریاضی از یک سیستم ناشناخته است. یکی از شناخته شده‌ترین یا شاید بتوان گفت شناخته شده‌ترین این مدل، شبکه‌های عصبی پرسپترون چندلایه^{۱۱} یا به اختصار MLP است که معمولاً معماری پیشخور^{۱۲} دارند. نحوه آموزش شبکه‌های عصبی پرسپترون چندلایه، غالباً از طریق الگوریتم پس انتشار^{۱۳} است. شبکه MLP شامل یک لایه ورودی و خروجی و حداقل دارای یک لایه مخفی می‌باشد. هر کدام از این لایه‌ها دارای تعدادی نورون و شامل واحد(ها)ی پردازش است و هر واحد بطور کامل با اتصال وزن دار (W_{ij}) به واحدهای لایه بعدی متصل شده است [۲۶]. خروجی Y با انتقال مجموع خروجی‌های قبلی و با نداشت توسط یک تابع فعال‌سازی به‌دست می‌آید. شکل ۴ به‌طور پایه‌ای، شبکه عصبی پرسپترون چندلایه را نمایش می‌دهد.

در تحقیق پیش‌رو سعی شده است تا رفتار هیدرودینامیکی موج‌شکن نفوذپذیر ابتکاری معرفی شده، به‌عنوان راه‌حلی برای بهبود عملکرد این نسل از موج‌شکن‌ها مورد مطالعه آزمایشگاهی قرار گیرد. موج‌شکن نفوذپذیر معرفی شده، از نوع نفوذپذیر قائم دو صفحه‌ای می‌باشد که با مصالح سنگ‌ریزه‌ای با تخلخل بالا پر شده است (شکل ۳). این مصالح، رژیم حرکت جریان را تغییر می‌دهد و در صورت به‌کارگیری صحیح می‌تواند سهم عمده‌ای در جذب انرژی و کاهش ضریب انتقال ایفا کند. صفحات جلویی و عقبی سازه مطابق شکل ۳ از دو بخش نفوذپذیر و صلب تشکیل شده است. بخش نفوذپذیر دارای نفوذپذیری ۵۰ درصد است و بخش صلب از ۲ متر بالای سطح آب به بالا امتداد می‌یابد. با توجه به اینکه واژه متخلخل گاهاً به‌منظور توصیف موج‌شکن‌های شیب‌دار توده سنگی و بطور کل محیط دارای مصالح سنگ‌ریزه‌ای و بتنی نیز به‌کار می‌رود، به‌منظور عدم تداخل با موارد مشابه در ادبیات فنی، از واژه موج‌شکن نفوذپذیر قائم با هسته متخلخل برای توصیف این نوع موج‌شکن‌ها استفاده خواهد شد.

همانطور که گفته شد پارامتر ضریب گذر و انعکاس، مهمترین پارامترهای شناخته شده موثر بر عملکرد هیدرولیکی موج‌شکن نفوذپذیر قائم می‌باشند که می‌توانند مبنای تحلیل رفتار موج‌شکن قرار گیرند. این المان‌های کلیدی می‌توانند از طریق روش‌های متفاوتی مانند مدل‌سازی فیزیکی^۷ و بررسی در محل^۸ به‌دست آیند.



شکل ۳: هندسه موج‌شکن مورد مطالعه

با اینحال پیاده‌سازی این روش‌ها غالباً گران و پرهزینه و در بیشتر موارد غیر ممکن است [۱۳]. رویکرد دیگر استفاده از روابط ریاضی و تحلیلی می‌باشد، هرچند در عمل به دلیل پیچیدگی‌های زیاد و غیرخطی بودن مساله، به‌دست آوردن روابط تحلیلی امری بسیار مشکل است. از طرف دیگر در صورت وجود چنین روابطی، می‌بایست در عمل با داده‌های واقعی صحت‌سنجی شوند.

محاسبات نرم، به‌طور گسترده برای حل انواع مسائل طبقه‌بندی و پیش‌بینی در علوم، پزشکی و مهندسی مورد استفاده قرار می‌گیرد [۱۴]. شبکه عصبی مصنوعی^۹ (ANN) به‌عنوان یک تکنیک مرسوم پیش‌بینی در محاسبات نرم، با تقلید از ساختار مغز انسان در مسائل مربوط به پیش‌بینی و طبقه‌بندی، مورد استفاده قرار می‌گیرد [۱۴]. این ابزار مدل‌سازی، توانایی بالایی در یادگیری تطبیقی از تجربیات مبتنی بر داده‌های مشاهداتی داشته و همبستگی‌های

بردار پشتیبان یافتن یک تابع $f(x)$ است که انحراف ε از مقدار خروجی واقعی را به دست می دهد و یک دست باشد. معادله نهایی در ماشین بردار پشتیبان را می توان به صورت زیر نوشت [۲۹].

$$f(x) = \sum_{i=1}^{nsv} (\alpha_i - \alpha_i^*) K(x_i, x_j) + b \quad (2)$$

در رابطه بالا α_i و α_i^* مضارب لاگرانژی، nsv تعداد بردارهای پشتیبان و $K(x_i, x_j)$ تابع هسته ای^{۱۹} می باشند. برخی از هسته های رایج از قبیل چندجمله ای (همگن)، چندجمله ای (غیرهمگن)، تابع پایه شعاعی، تابع گاوسی و غیره برای موارد غیر خطی استفاده شده اند. در تحقیق حاضر از تابع هسته ای گاوسی، خطی، درجه دو و سه برای بررسی مدل، استفاده شده است.

۳-مدلسازی ضرایب گذر و انعکاس

مطابق با آنچه گفته شد، پارامترهای ضرایب انعکاس و گذر نقش کلیدی در تعیین رفتار موج شکن های نفوذپذیر قائم دارند. ضرایب انعکاس و گذر در مطالعات زیادی تابع متغیرهای موج مانند عدد موج و تیزی بیان شده اند [۳۱،۳۰]. از طرف دیگر این مطالعات نشان دهنده تأثیر مستقیم مشخصه های اصلی موج شکن مانند عرض محفظه و میزان نفوذپذیری دیواره ها بر رفتار ضرایب انعکاس و گذر و تأثیر ثانویه یا عدم تأثیر مشخص پارامترهایی مانند ضخامت صفحات، شکل شمع های تشکیل دهنده صفحات و زبری آنها است. پارامتر ارتفاع مصالح سنگی در بین صفحات نیز که بطور مشهود، سهم بسزایی در رفتار ضرایب انعکاس و گذر دارد، با توجه به اینکه موج شکن مورد مطالعه پیشتر مورد مطالعه قرار نگرفته، مد نظر قرار می گیرد. در این تحقیق، با بهره گیری از دو تکنیک یادگیری ماشین؛ شبکه عصبی پرسپترون چندلایه و ماشین بردار پشتیبان، رفتار هیدرودینامیکی موج شکن معرفی شده توسط ضرایب انعکاس و گذر مدل سازی می شود. مهمترین پارامترهای اثرگذار در رفتار ضرایب انعکاس و گذر با مرور ادبیات فنی موج شکن های نفوذپذیر و نیز مطالعه آزمایشگاهی انجام شده، انتخاب شده اند. بنابر آنچه بیان شد، رابطه ضریب انعکاس و گذر می تواند به صورت زیر باشد:

$$C_t, C_r = f\left(B, \frac{d}{h}, \frac{B}{L_p}, H_s, Kh, \frac{H_s}{L_p}\right) \quad (3)$$

بطوری که

C_t : ضریب گذر

C_r : ضریب انتقال

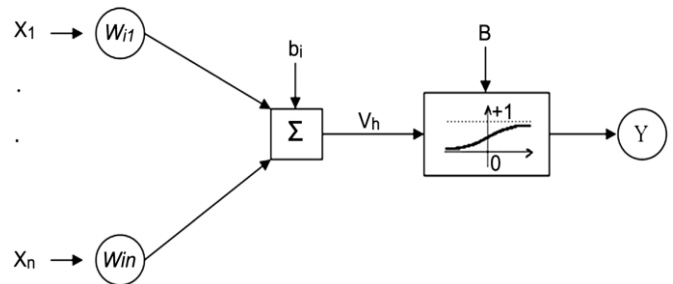
B (m): عرض محفظه موج شکن (فاصله صفحات جلویی و پشتی)

h (m): ارتفاع آب

d (m): ارتفاع مصالح سنگ ریزه های

L_p (m): طول موج مرتبط با پیوند پیک (T_p) طیف موج

دهد. در این شکل X_i نمایانگر ورودی ها و b/B بیانگر اریب^{۱۴} مابین لایه های متفاوت است. برای مسائل پیچیده و غیرخطی، از تابع تانژانت هیپربولیک یا تابع سیگموئید (یا لوگ-سیگموئید) می توان استفاده نمود.



شکل ۴- نمایش پایه ای از یک شبکه عصبی پرسپترون چند لایه

یک شبکه عصبی توسط مجموعه ای از داده ها به نام داده های آموزش، آموزش داده می شود. طی فرآیند آموزش، وزن های شبکه تا رسیدن به معیار توقف بهینه سازی می شوند. فرآیند آموزش دارای دو گام اساسی است، گام اول مقداردهی اولیه و گام دوم بهینه سازی است [۱۳]. در گام مقداردهی اولیه، مقادیر اولیه وزن ها و اریب به نرون های شبکه اختصاص داده می شود. مقادیر اولیه وزن و اریب ها می تواند بطور تصادفی یا با استفاده از یک روش بهینه سازی سراسری^{۱۵} مانند تبرید شبیه سازی شده^{۱۶} حاصل می شود.

۲-۲- ماشین بردار پشتیبان

ماشین بردار پشتیبان که نخست توسط بوسر و همکاران در سال ۱۹۹۲ ارائه شد [۲۷]، از مفهوم نظریه یادگیری آماری^{۱۷} الهام گرفته شده است. برای مدلسازی رفتار هیدرودینامیکی موج شکن مورد مطالعه، ماشین بردار پشتیبان با معرفی یک تابع زیان غیرحساس^{۱۸} بعنوان یک روش رگرسیون بکار گرفته خواهد شد. در ادامه شرح مختصری در مورد بکارگیری ماشین بردار پشتیبان در مسائل رگرسیون ارائه شده است. برای دریافت اطلاعات بیشتر می توانید به مراجع [۲۷، ۲۸] رجوع کنید. مجموعه ای از داده ها برای آموزش مدل را در نظر بگیرید؛ $\{(x_1, y_1), \dots, (x_n, y_n)\}$ ، $x \in \mathbb{R}^n$ ، $y \in \mathbb{R}$ ، بطوریکه x ورودی، y خروجی، \mathbb{R}^n فضای بردار n بعدی و \mathbb{R} فضای بردار یک بعدی است. تابع زیان غیرحساس ε - بصورت زیر می تواند بیان شود:

$$L_\varepsilon(y) = 0 \text{ برای } |f(x) - y| < \varepsilon \quad (1)$$

$$L_\varepsilon(y) = |f(x) - y| - \varepsilon \text{ یا}$$

این عبارت یک حیطة ε را تعریف می کند به طوری که اگر مقدار پیش بینی شده در حیطة باشد، زیان صفر است، در حالی که اگر مقدار پیش بینی شده خارج از حیطة باشد، از زیان برابر با مقدار مطلق انحراف معیار منهای ε خواهد بود. هدف اصلی در ماشین

فیزیکی به دست آمده است. مشخصات آماری داده‌ها در جدول ۱ ارائه شده است.



شکل ۵- فلوم آزمایشگاه و جانمایی مدل فیزیکی مورد آزمایش

به منظور مدل سازی، داده‌ها بطور تصادفی به سه دسته داده‌های آموزش، اعتبارسنجی و آزمایش و با لحاظ عدم برون‌یابی تقسیم می‌شوند. داده‌های آموزش، مطابق آنچه گفته شد طی آموزش شبکه به کار گرفته می‌شوند و شبکه با توجه به خطای آن‌ها تنظیم می‌شود.

داده‌های اعتبارسنجی، به منظور اندازه‌گیری میزان تعمیم و عمومیت استفاده می‌شوند و زمانیکه تعمیم و عمومیت مدل بهبود پیدا نکند و بیش‌برازش^{۲۳} رخ دهد باعث توقف آموزش می‌شوند. داده‌های آزمایش، داده‌هایی هستند که اثری روی فرآیند آموزش ندارند و ارزیابی مستقلی از عملکرد شبکه حین و پس از آموزش انجام می‌دهند. از میان مجموع ۱۸۰ داده، ۱۲۶ داده (۷۰٪) برای فرآیند آموزش و ۲۷ داده (۱۵٪) برای اعتبارسنجی و مابقی ۲۷ داده (۱۵٪) نیز برای آزمایش مدل‌ها به کار گرفته شده است. فرانک و تادشینی (۱۹۹۴) پیشنهاد کردند که حداقل نسبت قابل قبول تعداد داده‌ها روی پارامترها برابر ۳ است، همچنین توصیه کردند که این نسبت بیش از ۳ باشد [۳۲].

در تحقیق حاضر این نسبت برای سری داده‌های آزمایش، اعتبارسنجی و آزمایش بترتیب برابر $21 = \frac{126}{6}$ ، $4.5 = \frac{27}{6}$ و $\frac{27}{6}$ می‌باشد.

H_s (m): ارتفاع موج شاخص بر خوردی، طیف موج
 K (m^{-1}): عدد موج یا بسامد زاویه‌ای (که برابر $\frac{2\pi}{L_p}$ است)

همانطور که در رابطه بیان شده مشاهده می‌شود، سه پارامتر اول شامل عرض محفظه موج شکن B ، نسبت ارتفاع مصالح سنگریزه‌ای به عمق آب $\frac{d}{h}$ و نسبت عرض محفظه موج شکن به طول موج $\frac{B}{L_p}$ ، پارامترهای مربوط به موج شکن و ارتفاع موج شاخص بر خوردی H_s ، عدد موج در عمق آب Kh و تیزی موج $\frac{H_s}{L_p}$ پارامترهای مربوط به طیف موج یا شرایط بارگذاری می‌باشند.

۳-۱- داده‌های آزمایشگاهی و پیش‌پردازش آن‌ها

داده‌های استفاده شده در این تحقیق، از نتایج آزمایش بر روی مدل فیزیکی موج شکن مورد اشاره به دست آمده است. برای سازگاری مقیاس مدل از تساوی عدد فرود که اجازه باز تولید صحیح نیروهای گرانشی و اینرسی جریان را می‌دهد، استفاده شده است و مقیاس شبیه‌سازی نیز ۱:۲۵ می‌باشد. در نتیجه، مقیاس کمیت‌های طول و زمان برابر ۱:۲۵ و ۱:۵ خواهد بود. فلوم مورد استفاده برای انجام آزمایش‌ها، در آزمایشگاه مرکز تحقیقات حفاظت خاک و آبخیزداری وزارت جهاد کشاورزی واقع شده است. فلوم دارای طول ۳۲/۵ متر، ۵/۵ متر عرض و ۱ متر عمق است که به یک سامانه موج ساز مدرن DHI^{۲۰} تجهیز شده است. موج‌ساز پدالی در یک انتهای فلوم و

جاذب موج غیرفعال^{۲۱} به شکل ساحل متخلخل متشکل از یک رمپ سنگی با شیب ۱:۱۲ برای جلوگیری از انعکاس و جذب انرژی در انتهای دیگر فلوم قرار دارد. پاروی مولد پیستونی، امکان تولید امواج منظم و نامنظم عمود بر سازه با مشخصه‌های تیزی و پیروی متفاوت را به مدل موج شکن می‌دهد. برای رسیدن به شرایط دریا از امواج نامنظم بهره گرفته شده است و طیف موج برخوردی در آزمایشات، طیف موج اصلاح شده جان سوآپ^{۲۲} می‌باشد. شکل ۵ تصویر موج شکن در فلوم مورد آزمایش را نمایش می‌دهد.

در تحقیق حاضر، میزان نفوذپذیری صفحات جلویی و عقبی برابر با میزان ۵۰ درصد و ثابت در نظر گرفته شده است و بخش صلب صفحات از ۸ سانتیمتر در مقیاس آزمایشگاهی (۲ متر در واقعیت) مطابق شکل ۵ آغاز می‌شود. در مجموع، ۱۸۰ داده از آزمایش مدل

جدول ۱- خصوصیات آماری پایه پارامترهای مورد استفاده در توسعه مدل

پارامترها	B	$\frac{d}{h}$	$\frac{B}{L_p}$	H_s	Kh	$\frac{H_s}{L_p}$	C_r	C_t
حداقل	۱۶	۰/۵۰	۰/۰۲	۲/۳۲	۰/۳۸	۰/۰۱	۰/۲	۰/۲۱
میانگین	۴۸	۰/۸۶	۰/۱۷	۷/۶۱	۰/۹۰	۰/۰۳	۰/۴۱	۰/۵۸
حداکثر	۸۰	۱/۲۰	۰/۶۰	۱۴/۳۶	۳/۵۶	۰/۰۸	۰/۶	۰/۹۴
انحراف استاندارد	۲۲/۶۳	۰/۲۶	۰/۱	۳/۲۸	۰/۵	۰/۰۱۵	۰/۹۰	۰/۱۸۱

پس از ارزیابی مدل‌های مختلف، بهترین مدل ضریب گذر برای تابع هسته‌ای گوسی حاصل شد و پارامترهای مقایسه هسته ۲/۴، محدودیت باکس ۰/۲۹۱ و ۴ برابر ۰/۱۹ بدست آمده است و بهترین مدل برای ضریب انعکاس نیز دارای تابع هسته‌ای از نوع درجه دو بوده که در آن مقایسه هسته ۲، محدودیت باکس ۰/۰۹۶ و ۴ برابر ۰/۰۵ می‌باشد.

۴- نتایج و بحث

۴-۱- مدل به دست آمده ضرایب انعکاس و گذر

یکی از ابزارهای مهم در صحت‌سنجی مدل‌های حاصل از محاسبات نرم، ارزیابی ضریب همبستگی خروجی مدل با نتایج واقعی می‌باشد. هر چقدر این ضریب به یک نزدیک باشد مدل با نتایج واقعی همبسته‌تر خواهد بود. بر اساس یک قاعده عقلی اسمیت بیان داشت اگر یک مدل ضریب همبستگی بیش از ۰/۸ داشته باشد ($R > 0.8$) بین خروجی مدل با نتایج واقعی همبستگی قوی برقرار است.

جدول ۴ ضریب همبستگی مدل شبکه عصبی پرسپترون چند لایه و ماشین بردار پشتیبان را نمایش می‌دهد. اگرچه تفاوت معناداری در نتایج مشخص نیست، با وجود این به دلیل نتایج بهتر مدل شبکه عصبی پرسپترون، این مدل بعنوان مدل برتر انتخاب شده و جزئیات مربوط به مدل در ادامه ارائه خواهد شد.

جدول ۴- ضریب همبستگی مدل‌های مورد بررسی

پارامتر	ضریب گذر C_T	ضریب انعکاس C_R
شبکه عصبی پرسپترون چند لایه	۰/۹۶۶۲۹	۰/۸۶۸۹
ماشین بردار پشتیبان	۰/۹۴۵۴	۰/۸۵۴۴

۴-۱- مدل شبکه عصبی پرسپترون چند لایه

مدل شبکه عصبی پرسپترون چند لایه به دست آمده همانطور که گفته شد از یک لایه وردی با شش پارامتر، یک لایه مخفی با هشت نورون و لایه خروجی با دو پارامتر هدف تشکیل شده است. تمامی وزن‌ها و مقادیر ارب در جدول ۴ خلاصه شده است.

در جدول ۴، W وزن، $Bias$ ارب و h نشانگر نورون لایه مخفی و O مربوط به لایه خروجی است. در شکل ۶ شکل ۷ مقایسه مقادیر واقعی و پیش‌بینی شده توسط مدل شبکه عصبی پرسپترون چند لایه نمایش داده شده است. با مشاهده شکل ۶ پیداست مقادیر واقعی تطبیق قابل قبولی با مقادیر پیش‌بینی مدل دارند و اختلاف این مقادیر در حدود صفر نوسان می‌کند. همچنین مشاهده می‌شود این اختلاف تقریباً در بین داده‌ها پراکنده شده است.

۳-۲- تنظیمات پارامترهای شبکه‌های عصبی پرسپترون چند لایه و ماشین بردار پشتیبان

برای حصول تنظیمات موثر پارامترها، چندین اجرا با پارامترهای متفاوت انجام گرفته است و بهترین پارامترها بر اساس رویکرد آزمون و خطا و مقادیر توصیه شده در مطالعات پیشین انتخاب شده است [۳۳]. پارامترهای شبکه عصبی پرسپترون چند لایه در جدول ۲ نمایش داده شده‌اند. عملکرد شبکه عصبی پرسپترون چند لایه اساساً وابسته به معماری شبکه است. بر اساس یک قاعده کلی تقریبی، یک تک لایه مخفی شبکه عصبی برای تقریب هر تابع پیوسته و غیرخطی کافی می‌باشد [۳۴]. انتخاب تعداد نورون‌های مخفی، نقش مهمی در ساخت مدل دارد. هت-نلسون (۱۹۸۷) پیشنهاد کرد، حداکثر تعداد نورون‌های مخفی بر اساس قضیه کولموگوروف $n_h \leq 2ni + 1$ می‌تواند باشد، بطوریکه n_h تعداد نورون‌های لایه مخفی و ni تعداد ورودی‌هاست. با توجه به اینکه در مساله حاضر، تعداد ورودی‌ها ۶ عدد است، مرز بالایی $2 \times 6 + 1 = 13$ برای جلوگیری از بیش‌برازش، مناسب خواهد بود. بنابراین تعداد نورون‌های لایه مخفی از ۱ تا ۱۳ متغیر بوده و نهایتاً در اینجا برای ۸ نورون بهترین جواب برای مدل حاصل شده است. از دو الگوریتم لونیگ-مارکوارت^{۲۴} و شیب توام مقیاس شده^{۲۵} به منظور مقایسه کارایی، برای آموزش استفاده شده است و نهایتاً الگوریتم شیب توام مقیاس شده با توجه به خطای کمتر انتخاب گردیده است.

در مورد ماشین بردار پشتیبان همانطور که پیشتر گفته شد، مهمترین پارامتر مربوط به نوع تابع هسته‌ای می‌باشد که نوع ساختار کلی مدل را مشخص میکند.

جدول ۲- پارامترهای شبکه عصبی پرسپترون چند لایه

پارامتر	مقدار
تابع فعال سازی	tan-hyperbolic, Purelin
روش بهینه سازی	Scaled Conjugate-Gradient, Levenberge-Marquardt
تعداد نورون‌های لایه مخفی	متغیر از ۱ تا ۱۳
Epochs	۵۰۰-۱۰۰۰

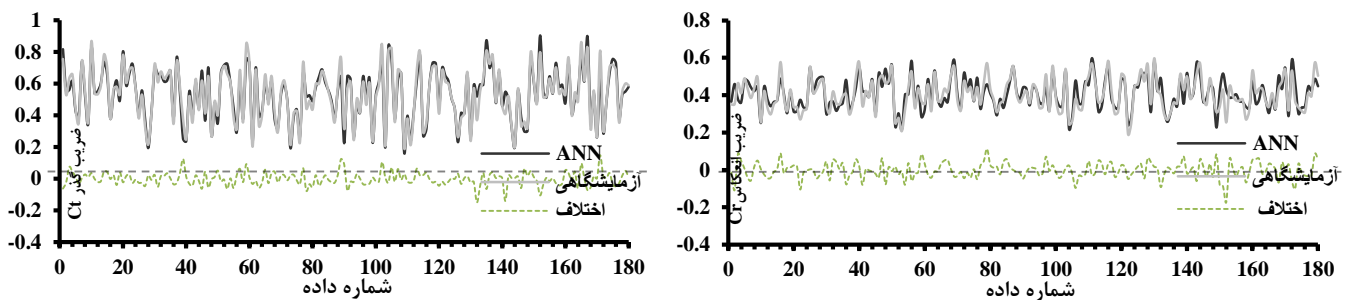
از چهار تابع هسته‌ای گوسی^{۲۶}، خطی، درجه دو^{۲۷} و سه^{۲۸} بمنظور تحقیق بهترین تابع هسته‌ای استفاده شده است. در جدول ۳ پارامترهای دخیل در ساخت مدل بردار پشتیبان نمایش داده شده است.

جدول ۳- پارامترهای ماشین بردار پشتیبان

پارامتر	مقدار
تابع هسته‌ای	Cubic, linear, quadratic, Gaussian
مقیاس هسته	متغیر
E	متغیر از ۰/۰۰۱ تا ۰/۱
محدودیت باکس	متغیر از ۰/۱ تا ۰/۹

جدول ۵- مقادیر وزن‌ها و اریب‌ها

اریب‌ها		وزن‌ها								شماره نورون
Biaso	Bias _h	W ₂₀	W ₁₀	W _{6h}	W _{5h}	W _{4h}	W _{3h}	W _{2h}	W _{1h}	
-۰/۱۹۹	-۰/۹۶۳	۰/۰۷۶	-۰/۰۴۸	-۰/۵۶۳	-۰/۱۶۶	-۰/۸۳۱	۰/۹۶۳	-۱/۹۷۵	۰/۸۷	۱
-۰/۲۴۰	-۱/۲۵۳	-۰/۴۲۹	-۰/۶۵۷	۱/۷۳	۱/۰۵۶	۰/۰۴۵	-۱/۰۶۵	۰/۲۵۸	۰/۶۴	۲
	-۰/۳۵۸	۰/۴۷۵	-۰/۱۲۶	۰/۷۳۸	۱/۳۹	-۰/۷۲۰	-۰/۴۸۵	-۰/۹۳۴	۰/۱۰۱	۳
	-۰/۳۳۷	-۰/۶۴۴	۰/۱۸۴	-۰/۱۷۹	۰/۱۱۴	۰/۵۳۰	۰/۵۵۵	۱/۰۶۳	۰/۰۷۲	۴
	-۰/۶۸۷	۰/۰۳۳	۰/۶۳۶	-۰/۰۹۴	۰/۴۵۹	۰/۸۰۰	-۰/۱۶۳	۱/۰۵۶	-۰/۴۲۴	۵
	۰/۹۷۳	-۰/۲۹۱	۰/۵۹۶	۰/۲۶۲	-۰/۹۴۳	-۰/۳۵۵	-۰/۲۲	-۰/۷۶۱	۱/۵۴	۶
	۱/۴۳۰	۰/۰۴۴	-۰/۸۴۱	-۰/۵۵	-۱/۲۱۲	۰/۸۹۷	-۰/۲۹۱	-۰/۶۹	۰/۷۹۱	۷
	-۲/۲۶۹	-۰/۱۵۲	-۰/۲۷۱	۱/۲۷۹	۰/۳۹۷	-۰/۶۷۸	۰/۲۱۳	۰/۷۶۸	-۰/۲۴۲	۸

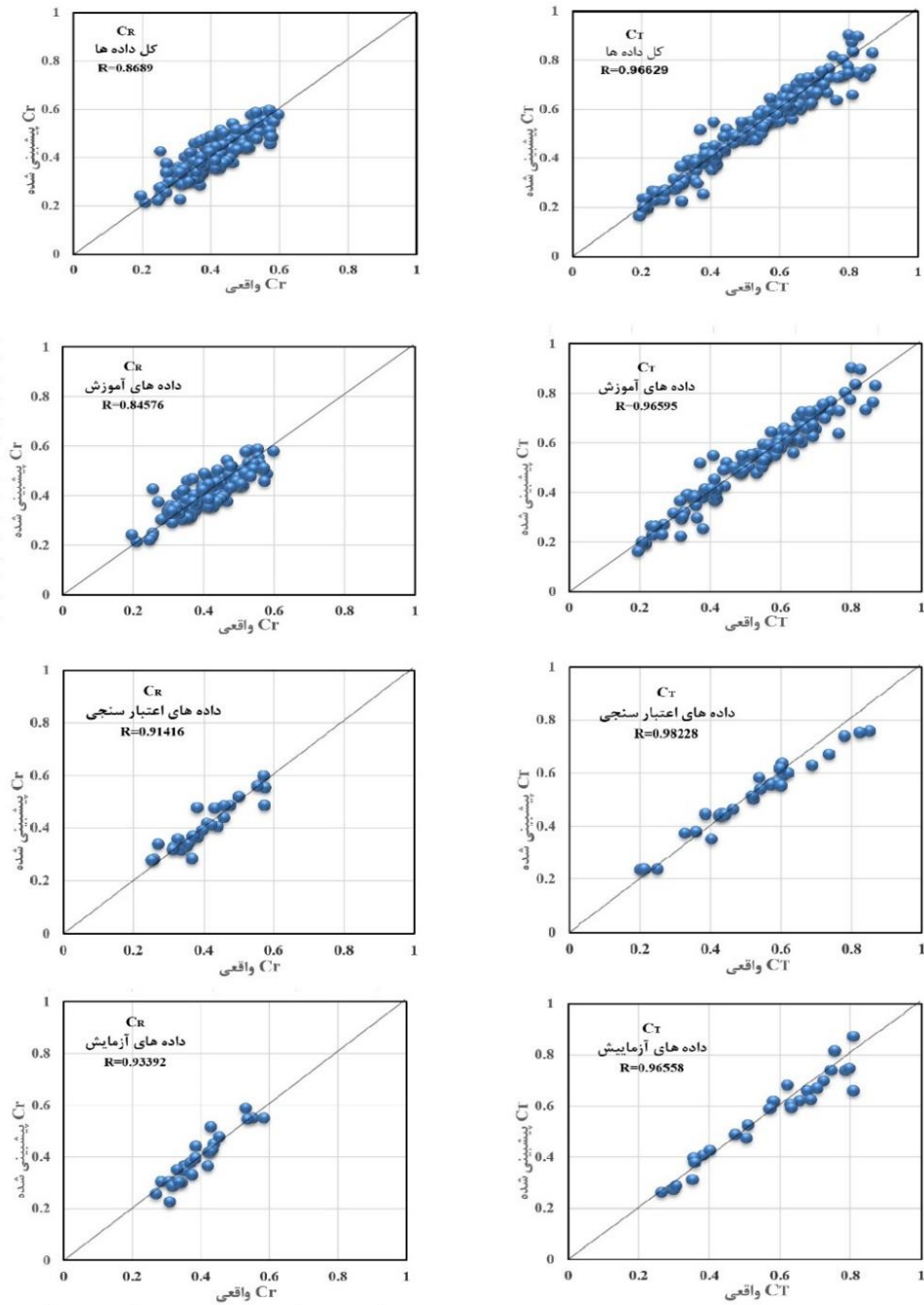


شکل ۶- مقادیر اندازه گیری شده در آزمایشگاه در برابر پیشبینی مدل شبکه عصبی و نمایش اختلاف آنها

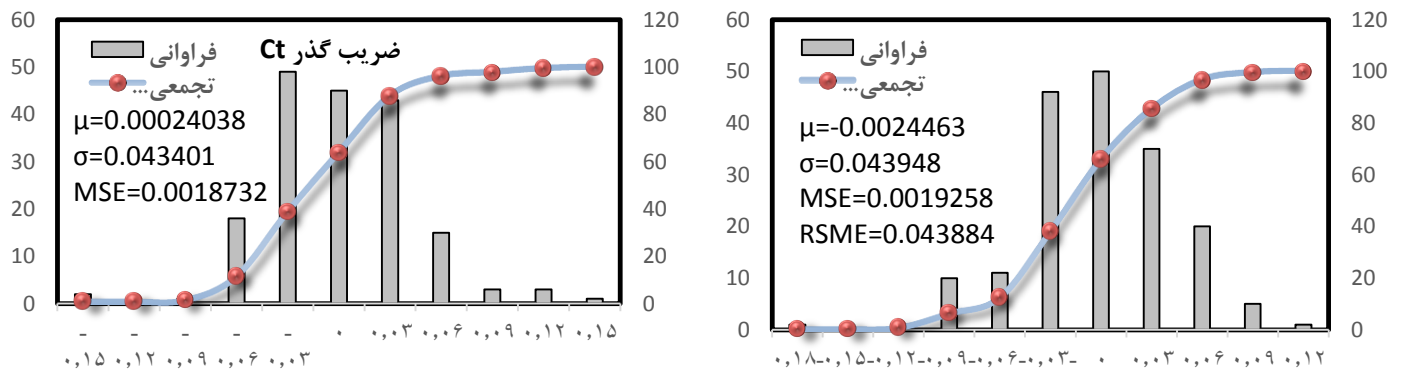
بازه پارامتر هدف به نحو مناسبی پراکنده شوند. همانطور که مشخص است پراکندگی داده‌های آموزش، اعتبارسنجی و آزمایش بسیار خوب بوده و در طول بازه ضرایب انعکاس (C_r) و گذر (C_t) پراکنده شده‌اند.

توزیع خطای مقادیر پیش‌بینی‌شده و واقعی در شکل ۸، نمایش داده شده است. همانطور که مشاهده می‌شود نویز تقریباً گوسی بوده (توزیع نرمال با میانگین صفر) و در حدود صفر دارای حداکثر خود است و بسمت خاصی انحراف ندارد. همچنین میانه (برآمد دارای توزیع تجمعی ۰/۵) نیز در محدوده صفر می‌باشد.

همچنین نتایج پیش‌بینی مدل نیز در چهار گروه تمامی داده‌ها، داده‌های آموزش، اعتبارسنجی و آزمایش به صورت بصری در شکل ۷ ارائه شده است. یکی از مهمترین عوامل در سنجش اعتبار مدل، پراکندگی مناسب هر دسته از داده‌ها در طول بازه پارامتر هدف است. بعنوان مثال اگر داده‌های آموزش تنها در بخشی از بازه قابل قبول پارامتر متراکم شوند شبکه عصبی تنها متمرکز بر مدل‌سازی رفتار آن بخش از داده‌ها شده و ممکن است تعمیم و عمومیت مدل دچار تردید شود. با استدلال مشابه داده‌های اعتبارسنجی و آزمایش هم به منظور سنجش مناسب از عملکرد مدل می‌بایست در طول



شکل ۷- مقادیر واقعی و پیش‌بینی شده ضریب انعکاس و گذر با مدل شبکه عصبی به تفکیک کل داده‌ها و داده‌های آموزش، اعتبارسنجی و آزمایش



شکل ۸- توزیع خطای مقادیر پیش‌بینی و واقعی توسط مدل معرفی شده

۲-۴- مطالعه پارامتریک و آنالیز حساسیت

در این تحقیق، به منظور تایید بیشتر اعتبار مدل پیش‌بینی شبکه عصبی پرسپترون چندلایه، یک تحلیل پارامتریک نیز انجام گرفته است. تحلیل پارامتریک به دنبال بررسی پاسخ ضریب انعکاس و گذر پیش‌بینی شده مدل، توسط مجموعه‌ای از متغیرهای پیش‌بینی است. میزان توانایی و قوام یک مدل، با بررسی میزان تطابق مقادیر هدف پیش‌بینی شده با رفتار فیزیکی سیستم مورد تحقیق، تعیین می‌شود. شکل ۹ گرایش ضرایب انعکاس و گذر پیش‌بینی شده را نسبت به پارامترهای ورودی $B, \frac{d}{h}, \frac{B}{L_p}, H_s, Kh, \frac{H_s}{L_p}$ نمایش می‌دهد.

مطابق شکل برای عرض محفظه موج‌شکن، با افزایش عرض محفظه ضریب گذر کاهش یافته که ناشی از اتلاف انرژی امواج مابین مصالح سنگی است، همچنین مشخص است ضریب انعکاس تاثیر چندانی از افزایش عرض محفظه نمی‌گیرد و در محدوده ۰/۳۵ تا ۰/۴ در حرکت است.

در مورد ارتفاع مصالح سنگی با افزایش ارتفاع این مصالح و ایجاد مانع در برابر بخش بزرگ‌تری از انرژی امواج، ضریب گذر کاهش یافته و ضریب انعکاس افزایش خواهد بود.

بنا بر آنچه در ادبیات آمده است، سازه در مواجهه با اعداد موج در عمق (Kh) بالاتر می‌بایست عملکرد بهتری داشته باشد، بدین معنی که ضرایب گذر کاهش و انعکاس با افزایش آن افزایش یابند (مراجعه شود به [۳۵])، لیکن در اینجا نتایج عملکرد متفاوتی را نشان می‌دهد که مهمترین عامل آن می‌تواند رفتار متفاوت سازه نسبت به ارتفاع متفاوت مصالح سنگی باشد. زمانیکه مصالح سنگی

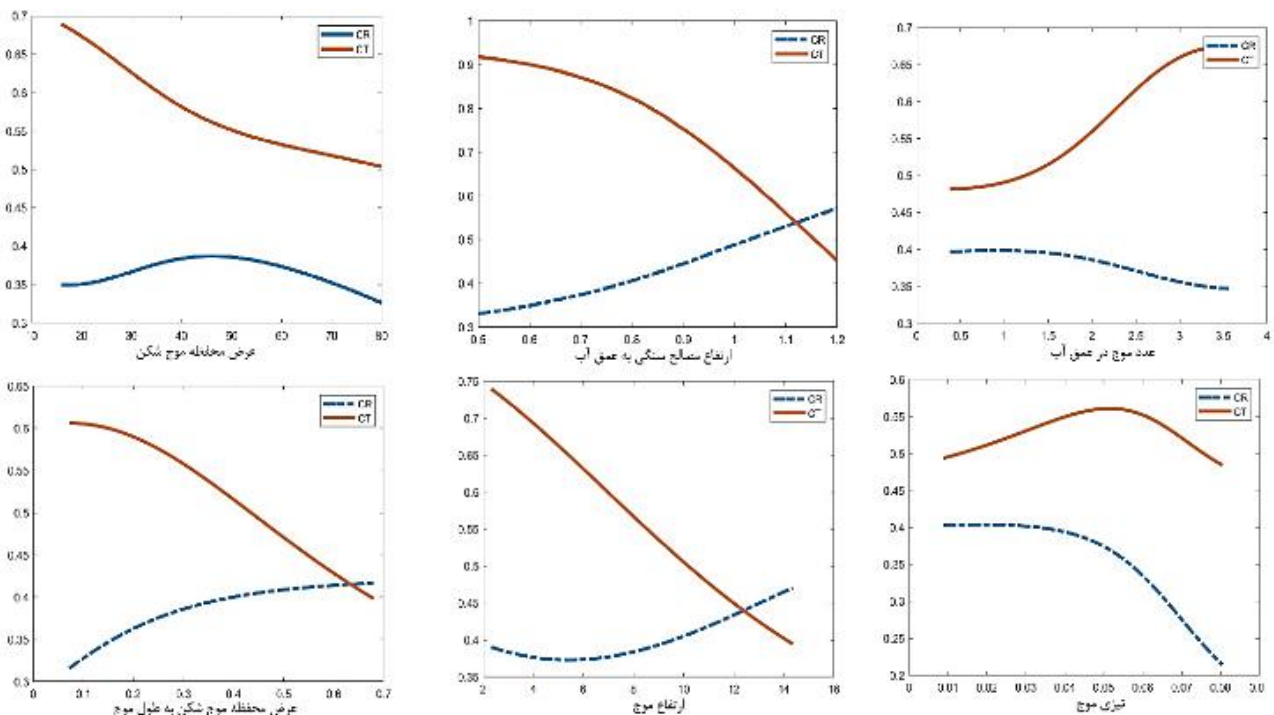
در زیر سطح آب قرار دارد امواج با طول موج بالاتر (اعداد موج در عمق کمتر) اندرکنش بالاتری نسبت به امواج با طول موج کمتر با مصالح سنگی و بستر دارند در نتیجه عملاً وجود مصالح سنگی در برخی اعماق باعث پاسخ بیشتر سازه به اعداد موج در عمق کمتر می‌شود که در شکل ۹ قابل رویت می‌باشد.

در مورد موج‌شکن‌های نوع جارلن حداقل انعکاس در $0.2 < \frac{B}{L} < 0.25$ و حداکثر آن به دلیل پدیده تشدید در $\frac{B}{L} \approx 0.5$ رخ خواهد داد [۳۷، ۳۶]، حال آنکه برای امواج با باند وسیع $\frac{B}{L} > 0.5$ وجود مصالح سنگی در محفظه موج‌شکن، این اثرات قابل مشاهده نخواهد بود [۳۹، ۳۸] و روند ضریب انعکاس دارای نوسان نیست.

همانطور که در شکل ۹ قابل مشاهده است، ضریب گذر در برابر افزایش ارتفاع شاخص کاهش یافته که می‌تواند ناشی از برخورد امواج بلندتر به بخش صلب سازه و پاسخ قوی‌تر سازه نسبت به امواج تیزتر باشد. بطور عکس ضریب انعکاس با افزایش ارتفاع افزایش می‌یابد که دلایل بالا برای توجیه آن نیز صدق می‌کند.

در مورد تیزی موج نیز به مانند پارامتر عدد موج در عمق با مرور ادبیات فنی انتظار داریم با افزایش تیزی پاسخ سازه قوی‌تر باشد [۴۰] حال آنکه مشابه آنچه برای عملکرد سازه نسبت به عدد موج

در عمق نیز ذکر شده امواج تیزتر که دارای طول موج کمتر و ارتفاع بیشتر هستند، اندرکنش کمتری با مصالح سنگی وقتی مصالح سنگی زیر سطح آب هستند، دارند و نتیجتاً پاسخ سازه به امواج بلندتر (تیزی کمتر) مخصوصاً در انعکاس بیشتر است. در مورد ضریب گذر رفتار دارای دو بخش متفاوت بوده در تیزی‌های



شکل ۹- مطالعه پارامتریک ضرایب انعکاس و گذر در مدل شبکه عصبی پیشنهاد

می توان فهمید که در خصوص ضریب انعکاس، بیشترین مشارکت به ترتیب مربوط به پارامتر نسبت ارتفاع مصالح سنگی به عمق آب و پارامتر تیزی موج است. در ضریب گذر نیز، پارامتر نسبت ارتفاع مصالح سنگی به عمق آب به همراه پارامتر ارتفاع موج است که بیشترین حساسیت را داراست. در نهایت می توان گفت بخش پر شده با مصالح سنگی موج شکن نفوذپذیر قائم معرفی شده، دارای بیشترین تأثیر در رفتار هیدرودینامیکی موج شکن می باشد.

۵- نتیجه گیری و جمع بندی

در این تحقیق، به منظور ساخت مدل پیش بینی ضریب انعکاس و گذر موج شکن ابتکاری معرفی شده، شبکه عصبی پرسپترون چندلایه به عنوان یکی از کاراترین روش های محاسبات نرم پیشنهاد شده است. مدل پیشنهاد شده براساس داده های آزمایشگاهی شامل ۱۸۰ داده ساخته شده است. نتایج مدل نشان دهنده ضریب همبستگی برابر ۰/۸۶۸۹ برای ضریب انعکاس و ۰/۹۶۶۲۹ برای ضریب گذر فیمابین داده های اندازه گیری شده و پیش بینی شده توسط مدل می باشد که قابل قبول می باشد. آنالیز حساسیت و مطالعه پارامتریک نیز نشان دهنده نقش مهم پارامتر نسبت ارتفاع سنگ به عمق آب است و رفتار فیزیکی مناسب مدل را تایید کردند. همچنین بنابر آنچه بعنوان حد پایین ضریب گذر در جدول ۱ با مقدار ۰/۲۱ آورده شده است می توان گفت این موج شکن در بهترین عملکرد خود در کاهش ضریب گذر قادر است تا جلوی بیش از ۹۵٪ انرژی موج برخوردی را بگیرد (انرژی موج متناسب با مجذور ارتفاع موج است) $\left(\left(1 - \frac{0.21^2}{1} \right) \times 100 \approx 95\% \right)$ و می تواند مناسب برای بسیاری از اهداف مهندسی باشد.

کلید واژگان

- 1- Scouring
- 2- Littoral drift
- 3- Near shore circulation
- 4- The Overseas Coastal Area Development Institute of Japan
- 5- Longshore sediment
- 6- Wiegel
- 7- Physical modeling
- 8- On-site investigation
- 9- Artificial neural network
- 10- Support vector machine
- 11- Multilayer Perceptron Neural Network
- 12- Feed-forward architectures
- 13- Back-propagation algorithm
- 14- Bias
- 15- Global optimization
- 16- Simulated Annealing
- 17- Statistical learning theory
- 18- ϵ -insensitive loss function

معمول با افزایش تیزی موج بنابر توضیحات بالا عملکرد سازه بدتر شده، منتها در تیزی های بسیار شدید مجددا ضریب گذر کم شده و عملکرد سازه بهبود می یابد که می تواند ناشی از برخورد امواج بسیار بلند با بخش صلب سازه باشد.

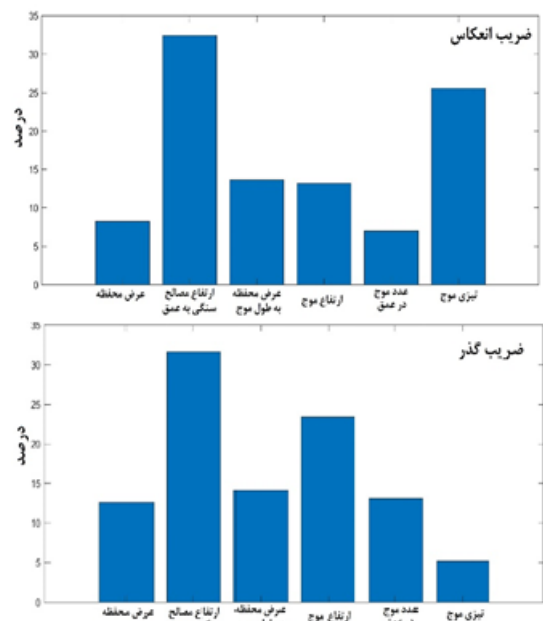
نتایج تحلیل پارامتری فوق به طور کلی از منظر مهندسی سازه های دریایی مورد انتظار و قابل قبول است، بطور مثال با افزایش نسبت ارتفاع مصالح سنگی، طبق انتظار با ایجاد مانع بیشتر توسط مصالح سنگی در برابر انرژی موج، ضریب انعکاس زیاد و ضریب گذر کم می شود. می توان گفت نتایج حاکی از آن است که مدل پیشنهاد شده قادر به تخمین مناسب ویژگی های مهم دخیل در رفتار ضرایب انعکاس و گذر می باشد.

آنالیز حساسیت میزان مشارکت پارامترهای ورودی در پیش بینی خروجی ها را مورد مطالعه قرار می دهد. به منظور انجام آنالیز حساسیت از یک فرآیند ساده استفاده شده است. درصد حساسیت یک خروجی به هر پارامتر ورودی با استفاده از روابط زیر به دست می آید:

$$N_i = f_{max}(x_i) - f_{min}(x_i) \quad (4)$$

$$S_i = \frac{N_i}{\sum_{j=1}^i N_j} \times 100 \quad (5)$$

در معادلات بالا، $f_{max}(x_i)$ و $f_{min}(x_i)$ به ترتیب مقادیر بیشترین و کمترین مقدار پیش بینی شده خروجی روی دامنه آمین ورودی است، به طوری که مقادیر دیگر پارامترها برابر میانگین مقدار خود باشند. نتایج آنالیز حساسیت مدل معرفی شده در شکل ۱۰ نمایش داده شده است.



شکل ۱۰- آنالیز حساسیت پارامترهای ورودی در مدل شبکه عصبی معرفی شده

of Waterways, Harbors & Coast EngDiv, 100(ASCE Paper# 10754).

11- Isaacson, M., Premasiri, S., & Yang, G., (1998), *Wave interactions with vertical slotted barrier*. Journal of Waterway, Port, Coastal, and Ocean Engineering, 124(3), 118-126.

12- Huang, Z., (2007), *An experimental study of wave scattering by a vertical slotted barrier in the presence of a current*. Ocean Engineering, 34(5), 717-723.

13- Alavi, A.H., Gandomi, A.H., (2011), *Prediction of principal ground-motion parameters using a hybrid method coupling artificial neural networks and simulated annealing*. Computers and Structures 89 (23e24), 2176e2194.

14- Yaghouby, F., Ayatollahi, A., Yaghouby, M., (2010a). *An arrhythmia classification method based on selected features of heart rate variability signal and support vector machine-based classifier*. In: IFMBE Proceeding, vol. 25/4. Springer SCI, pp. 1928e1931.

15- Deo, M.C., (2010), *Artificial neural networks in coastal and ocean engineering*. Indian Journal of Marine Science 39 (4), 589-596.

16- Van Gent, M.R.A., van den Boogaard, H.F.P., Pozueta, B., Medina, J.R., (2007), *Neural network modelling of wave overtopping at coastal structures*. Coastal Engineering 54,586-593.

17- Verhaeghe, H., (2005), *Neural network prediction of wave overtopping at coastal structures* PhD thesis. Universite it Gent, Gent, BE.

18- CLASH, (2004), *Crest Level Assessment of coastal Structures by full scale monitoring*, neural network prediction and Hazard analysis on permissible wave overtopping. EC-contract EVK3-CT-2001-00058. (www.clash-eu.org)

19- Formentin, S., Zanuttigh, B., & van der Meer, J., (2017), *The New EurOtop Neural Network Tool for an Improved Prediction of Wave Overtopping*. Proc. of ICE Coasts, Marine Structures and Breakwaters.

20- Garrido, J.M., Medina, J.R., (2012), *New neural network-derived empirical formulas for estimating wave reflection on Jarlan-type breakwaters*. Coast.Eng. 62, p. 9-18.

21- Zanuttigh, B., Formentin, S. M., & van der Meer, J. W., (2016), *Prediction of extreme and tolerable wave overtopping discharges through an advanced neural network*. Ocean Engineering, 127, 7-22.

22- Vapnik, V., (1998), *Statistical learning theory*. Wiley, New York.

23- Mahjoobi, J. and Mosabbeb, E.A., (2009),

19- kernel function

20- Denmark hydraulic institute

21- Passive wave absorber

22- Modified JOHSWAP

23- Overfitting

24- Levenberg-Marquardt

25- Scaled Conjugate Gradient

26- Gaussian

27- Quadratic

28- Cubic

29- Correlation coefficient

30- Broad Banded Waves

۶ - مراجع

1- Fugazza, M., & Natale, L., (1992), *Hydraulic design of perforated breakwaters*. Journal of Waterway, Port, Coastal, and Ocean Engineering, 118(1), 1-14.

2- Chen, X., Li, Y., & Sun, D., (2002), *Regular waves acting on double-layered perforated caissons*. In The Twelfth International Offshore and Polar Engineering Conference. International Society of Offshore and Polar Engineers.

3- Twu, S. W., & Lin, D. T., (1991), *On a highly effective wave absorber*. Coastal Engineering, 15(4), 389-405.

4- Isaacson, M., Baldwin, J., Allyn, N., & Cowdell, S., (2000), *Wave interactions with perforated breakwater*. Journal of waterway, port, coastal, and ocean engineering, 126(5), 229-235.

5- Liu, Y., & Li, Y., (2006), *Wave interaction with a modified Jarlan-type perforated breakwater*. In The Seventh ISOPE Pacific/Asia Offshore Mechanics Symposium. International Society of Offshore and Polar Engineers

6- Mani, J. S., & Jayakumar, S., (1995), *Wave transmission by suspended pipe breakwater*. Journal of waterway, port, coastal, and ocean engineering, 121(6), 335-338.

7- Chiang, C. M., (1983), *The applied dynamics of ocean surface waves*.

8- Gardner, J. D., Townend, I. H., & Fleming, C. A., (1987), *The design of a slotted vertical screen breakwater*. In Coastal Engineering 1986 (pp. 1881-1893).

9- Hutchinson, P. S., & Raudkivi, A. J., (1985), *Case History of a Spaced Pile Breakwater at Half Moon Bay Marina Auckland, New Zealand*. In Coastal Engineering 1984 (pp. 2530-2535).

10- Mei, C. C., Liu, P. L., & Ippen, A. T., (1974), *Quadratic loss and scattering of long waves*. Journal

- on the porous breakwater. Applied Ocean Research, 19: p. 263-273.
- 37- Zhu, S., Chwang, A.T., (2001), *Investigation on the reflection behavior of a slotted wall*. Coastal Engineering, 43: p. 93-104.
- 38- Tanimoto, K., Yoshimoto, Y., (1982), *Theoretical and experimental study of reflection coefficient for wave dissipating caisson with a permeable front wall*. Report of the Port and Harbour Research Institute, 21(3): p. 44-77 (in Japanese with English abstract).
- 39- Liu, Y., Li, Y.C., Teng, B., (2007), *Wave interaction with a new type perforated breakwater*. Acta Mechanica Sinica, 23: p. 351-358.
- 40- Chegini, V., (1994). *Design of Upright Perforated Energy Dissipators for Use in Wave Basins*. University of New South Wales.
- Prediction of significant wave height using regressive support vector machines*. J.Ocean Engineering, 36(5), pp.339-347.
- 24- Kim, D.K., Kim, D.H., Chang, S.K., Lee, J.J. and Lee, D.H., (2010), *Stability Number Prediction for Breakwater Armor Blocks Using Support Vector Regression*. KSCE Journal of Civil Engineering, 15(2), pp.225-230.
- 25- Perlovsky, L.I., (2001), *Neural Networks and Intellect*. Oxford University Press.
- 26- Alavi, A.H., Gandomi, A.H., Mollahasani, A., Heshmati, A.A.R., Rashed, A., (2010), *Modeling of maximum dry density and optimum moisture content of stabilized soil using artificial neural networks*. Journal of Plant Nutrition and Soil Science 173 (3), 368e379.
- 27- Boser, B. E., Guyon, I. M., and Vapnik, V. N., (1992), *A training algorithm for optimal margin classifiers*. Proceedings 5th Annual ACM Workshop on COLT, Pittsburgh, PA, 144–152.
- 28- Cortes, C., and Vapnik, V. N., (1995), *Support vector networks*. Machine Learning, 20, 273–297.
- 29- Smola, A. J., and Scholkopf, B., (2004), *A tutorial on support vector regression*. Statistics and Computing, 14, 199–222.
- 30- Ahmed, H., Schlenkhoff, A., & Oertel, M., (2013), *Stokes second-order wave interaction with vertical slotted wall breakwater*. In Coastal Structures 2011: (In 2 Volumes) (pp. 691-703).
- 31- Elbisy, M. S., Mlybari, E. M., & Helal, M. M., (2016), *Hydrodynamic performance of multiple-row slotted breakwaters*. Journal of Marine Science and Application, 15(2), 123-135.
- 32- Frank, I.E., Todeschini, R., (1994), *The Data Analysis Handbook*. Elsevier, Amsterdam.
- 33- Gandomi, A.H., Alavi, A.H., (2011), *Applications of computational intelligence in behavior simulation of concrete materials*. (Chapter 9). In: Yang, X.S., Koziel, S. (Eds.), Computational Optimization and Applications in Engineering and Industry, vol. 359. Springer SCI, pp. 221e243.
- 34- Cybenko, J., (1989), *Approximations by superpositions of a sigmoidal function*. Mathematics of Control Signals and Systems 2, 303e314.
- 35- KIRCA, V. Ö., & KABDAŞLI, M. S., (2009), *Reduction of non-breaking wave loads on caisson type breakwaters using a modified perforated configuration*. Ocean Engineering, 36(17), 1316-1331.
- 36- Ou-Yang, H.T., Huang, L.H., Hwang, W.S., (1997), *The interference of a semi-submerged obstacle*