



شماره‌ی ششم

# عمران نامو

بهار ۱۴۰۳



شماره‌ی ششم

# عمران نامہ

بهار ۱۴۰۳

## فہرست

## ہیئت تحریریه

۱

سخن مدیرمسئول

علی پارسیان

۳

سخن سردبیر

مریم پورزارعی

۴

تصفیہ‌ی آب

پریا عبدی لر

۱۶

مدیریت ساخت و مدیریت پروژه

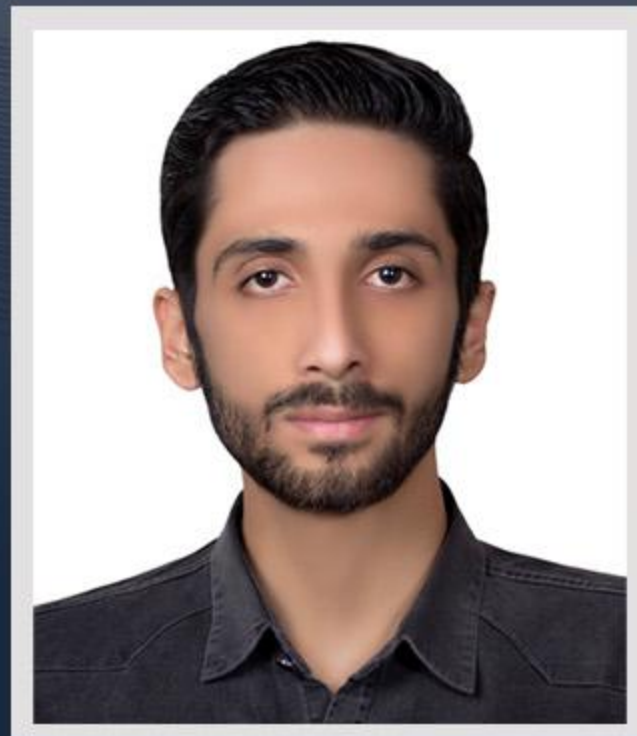
طراح و صفحہ آرا

۲۰

بہینہ سازی

زہرا صالحی





## سخن مدیر مسئول

بیاری دل را به دانش که ارز به دانش بود تا توانی بورز

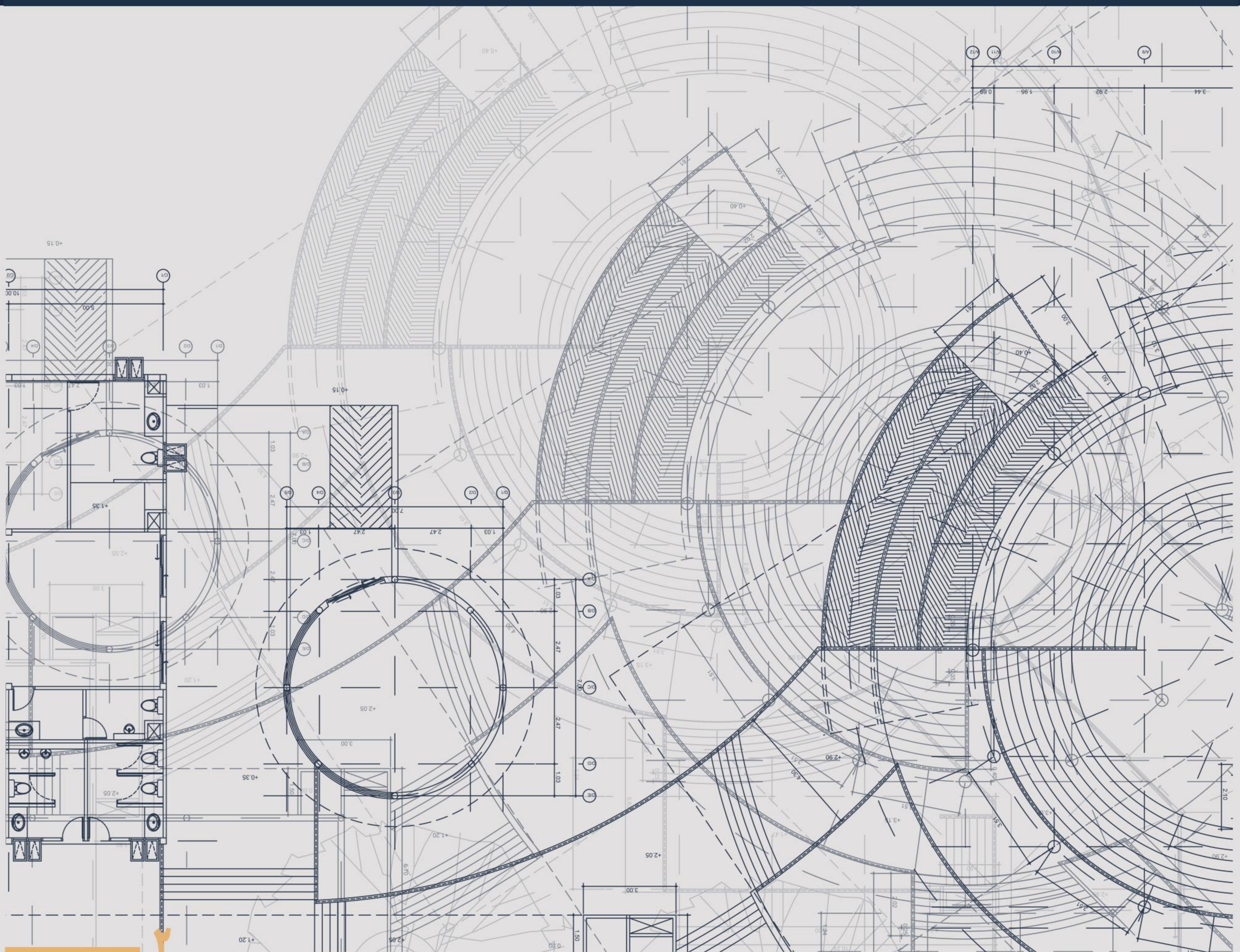
با سلام و احترام

مفتخریم که در ششمین دوره اتحادیه انجمن های علمی دانشجویی مهندسی عمران تیمی متشکل از افراد توانمند را گردهم آورده ایم تا در رشته مهندسی عمران که رشته ای نیازمند تلاش و تحقیق مستمر است به بهبود طراحی، ساخت، ارتقاء زیرساخت ها و در نهایت به زندگی اجتماعی کمک شایانی نماییم، امیدواریم که این نشریه به پلی برجسته در جهت تبادل اطلاعات و ترویج علم ویژه انجمن های علمی دانشجویی مهندسی عمران کشور تبدیل گردد.

نشریه عمران نامه به صاحب امتیازی اتحادیه انجمن های علمی دانشجویی مهندسی عمران کشور، به عنوان یک صدای مشترک برای تمامی اعضای انجمن های علمی و دانشجویان این رشته، بر آن است که ارتباط و تبادل ایده و دانش را ترویج دهد. این نشریه فرصتی فراهم می کند تا ایده ها، تحقیقات و پژوهش های شما، در سطح ملی به اشتراک گذاشته شوند و بتوانیم در کنار یکدیگر مرزهای دانش این رشته را گسترش دهیم.

خواهشمندم با ارسال مقالات علمی، نظرات سازنده و مشارکت فعال خود، نشریه را به عنوان یک پل ارتباطی بین انجمن‌های مختلف تقویت کنید. هدف ما ارتقاء سطح علمی و تحقیقاتی در حوزه مهندسی عمران است و با اعتماد به توانمندی‌ها و انگیزه شما، معتقدیم که می‌توانیم با هم به این هدف دست یابیم.  
با ادب و احترام

علی پارسیان  
مدیرمسئول نشریه عمران نامه





## سخن سردبیر

به نام آن که بندگان را به خطاب کرامت با هزاران لطافت می نوازد و به سوی خود می نماید و می خواند، و سپاس و ثنای بی حد بر آستان صفات بی همتای احدیت که در کمال رافت و در نهایت عطوفت رخصت سخن گفتن بر بندگان خود عطا فرموده است.

عقربه ی زمان چرخید و چرخید تا دوباره بهاری نو را تجربه کنیم. تا دوباره به یاد آوریم بهار پس از زمستان را و حیات پس از مرگ را و یاد آوریم قدرت بی نظیر الهی را.

خدای را شاکریم که بار دیگر این فرصت را به ما داد که با تلاش های مضاعف اعضای هیئت تحریریه بتوانیم جلدی دیگر از نشریه ی عمران نامه را به صورت موضوع محور به انتشار برسانیم.

امید است توانسته باشیم گامی هر چند کوچک در جهت ارتقا علمی شما عزیزان برداشته باشیم.

از تمامی دوستانی که در این راه ما را یاری کردند کمال تشکر را داریم.

خدایا چنان کن سرانجام کار، تو خشنود باشی و ما رستگار

پریا عبدی لر

سردبیر نشریه عمران نامه



# تصفیه‌ی آب



## تصفیه‌ی آب

تصفیه آب برای مصرف بشر دارای سابقه‌ای بسیار طولانی و قدیمی است. بیکر BAKER به منابعی اشاره می‌کند که بر طبق آن، تاریخ تصفیه آب به دو هزار سال پیش از میلاد می‌رسد.

این مراحل تصفیه‌ای شامل جوشاندن و صاف کردن آب آشامیدنی می‌شده است. سیفون‌های فتیله‌ای که آب را از ظرفی به ظرف دیگر منتقل می‌نمایند، ناخالصی‌های معلق در فرایند را می‌گیرند. این عملیات در نقاشی‌های مصریان قرن 13 قبل از میلاد مسیح نشان داده شده است. در کتاب‌های رومیان و یونانیان نیز به این امر اشاره شده است. این حقیقت که عملیات تصفیه آب در اسناد پزشکی زمان‌های قدیم دیده می‌شود بیان‌گر آن است که بین پاکیزگی آب و سلامتی بشر ارتباطی مشاهده شده است. بقراط که پدر پزشکی جدید شمرده می‌شود می‌گوید: هرکس که می‌خواهد به نحوی شایسته در پزشکی به بررسی و تحقیق بپردازد باید آب مورد مصرف ساکنین یک ناحیه را مورد توجه قرار دهد زیرا آب در سلامت انسان ها بسیار نقش دارد.

وسائل اولیه تصفیه آب در منازل افراد مورد استفاده قرار می‌گرفت و تا حدود سده نخست میلادی هیچ نشانه‌ای دال بر وجود عملیات تصفیه‌ای بر روی آب مصرفی جامعه وجود نداشت.

برخی از آبراه‌های رومیان به حوضچه‌هایی متصل می‌شد که در آنها عمل ته‌نشینی آب صورت می‌گرفت و مجهز به کانال آبگیر شنی بود. این آبراه‌ها دارای تعدادی شیر بودند که برای مصرف عمومی توسط مردم مورد استفاده قرار می‌گرفتند. در شهر ونیز که بر روی جزیره‌ای بدون منبع آب شیرین قرار گرفته است، آب حاصل از بارندگی از طریق حیاط‌ها و بام‌ها که متصل به آب‌انبارهای بزرگ بودند سرازیر می‌شد و در مسیر حرکت خود از فیلترهای شنی عبور می‌کرد.

اولین نوع از این آب‌انبارها در حدود 5 قرن پس از میلاد مسیح برای تهیه آب جهت مصارف خصوصی و عمومی ساخته شد. این آب‌انبارها حدود 13 قرن مورد استفاده قرار می‌گرفتند.

عملیات تصفیه آب در قرون وسطی دچار رکورد گردید و مجدداً در قرن 18 مورد توجه قرار گرفت. در فرانسه و انگلستان امتیازاتی انحصاری برای وسائل صاف کردن صادر گردید. درست مثل زمان‌های قدیم این وسائل برای مصارف شخصی خانگی، انستیتوها و یا کشتی‌ها مورد استفاده قرار می‌گرفت. در آغاز سده 19 میلادی تصفیه منابع آب برای مصرف عموم در مقیاس بزرگ آغاز گردید.

شهر بیزلی در اسکاتلند به‌عنوان اولین شهری که آب مصرفی آن مورد تصفیه قرار گرفت شهرت دارد.

سیستم تصفیه آب متشکل از عملیات ته‌نشینی سازی بود که متعاقب آن فیلتراسیون انجام می‌شد. این سیستم تصفیه در سال 1804 آغاز به کار کرد. به تدریج در اروپا استفاده از این سیستم متداول گردید و در پایان قرن 19 بیشتر منابع عمده آب شهری فیلتر می‌شد. این فیلترها از نوع ماسه‌ای کند بودند.

توسعه عملیات تصفیه آب در آمریکا پس از اروپا صورت گرفت. اولین تلاش برای فیلتراسیون در شهر ریچموند ایالت ویرجینیا در سال 1932 انجام گرفت ولی پروژه منجر به شکست گردید و چندین سال طول کشید تا تلاش مجددی برای انجام آن صورت پذیرد. پس از جنگ‌های داخلی تلاش‌های دیگری انجام شد تا از الگوی فیلتراسیون اروپائی پیروی شود اما تعداد کمی از آنها با موفقیت همراه بود. به‌طور مسلم ماهیت ذرات جامد معلق در رودخانه‌های اروپا تفاوت داشت و فرایند کند فیلتراسیون ماسه‌ای نمی‌توانست به خوبی مؤثر باشد. توسعه فیلترهای شنی تند که به‌صورت هیدورلیکی تمیز می‌شد رد اواخر قرن 19 منجر به کارائی بیشتر فرایند تصفیه آب گردید، و با پایان این قرن کاربرد آن در مقیاس وسیع انجام می‌شد.



در خلال دو ثلث آخر قرن 19 فیلتراسیون برای بهبود کیفیت ظاهری آب آشامیدنی مورد استفاده قرار می‌گرفت.

و 19 میلادی صورت می‌گرفت. اولین واحدی که به‌طور دائم آب را کلرینه می‌کرد، در سال 1902 در بلژیک راه‌اندازی شد.

یکی از مزایای شناخته نشده‌ی آن عبارت بود از حذف میکروارگانیسم‌هایی که شامل عوامل بیماری‌زا نیز می‌شد، و همچنین موجب گواراتر شدن آب می‌گردید. پی‌بردن به خواص فیلتراسیون در ربع آخر قرن 19 سبب ساخت و توسعه واحدهای مختلف فیلتراسیون در سراسر اروپا و آمریکا گردید. در انتهای قرن 19 فیلتراسیون به‌عنوان عامل اصلی جلوگیری از بیماری‌های منشأ آبی به حساب می‌آمد.

پذیرش تئوری میکروبی در مورد انتقال بیماری‌ها منجر به انجام عملیات گندزدائی بر روی منبع آب مصرفی جامعه گردید. در ابتدا گندزدائی به‌صورت موقت انجام می‌گرفت.

انجام این عمل با استفاده از پودرهای رنگ‌بر و هیپوکلریت‌ها در موارد خاص در قرن‌های 18

تولید کلر مایع اولین بار در سال 1909 برای گندزدائی آب آغاز گردید، و در فیلادلفیا به سال 1913 برای اولین بار جهت ضد عفونی آب استفاده از سایر مواد مصرفی برای گندزدائی از جمله ازون به‌طور هم‌زمان توسعه پیدا کرد ولی مصرف آن فراگیر نشد. گندزدائی و استفاده وسیع از کلر در منابع آب مصرفی کاهش بسیار زیادی در مرگ و میر ناشی از بیماری‌های با منشأ آبی را سبب گردید.

سایر فرایندهای تصفیه آب با سرعت و گستردگی کمتری توسعه یافتند. منعقدسازی همراه با فیلترشنی سریع به‌عنوان فرایند مکمل ته‌نشینی در ایالات متحده توسعه یافت.



نرم کردن آب‌های سخت در قرن نوزدهم در اروپا انجام می‌گرفت. اما تا آغاز قرن بیستم برای مصارف عمومی آب گسترش پیدا نکرد. ظرفیت ذغال برای جداسازی مواد آلی محلول در آزمایش‌های مربوط به فیلتراسیون مورد توجه قرار گرفت، اما برای مصرف عمومی آب استفاده نشد. اصلاح این ماده و تبدیل آن به کربن فعال همراه با استفاده آن در واحدهای تصفیه آب اخیراً انجام گرفته است. همان‌طوری‌که استفاده از غشاهای مصنوعی برای عملیات فوق فیلتراسیون و جداسازی مواد معدنی محلول به تازگی انجام شده است.

پیشرفت‌های انجام شده در فرایندهای تصفیه آب در طول قرن حاضر از آن‌چه که قبلاً در طی تمام تاریخ رخ داده بیشتر است. به استثنای چند مورد فرایندهای تصفیه بدون اتکا به اطلاعات علمی در مورد اصول عملکردشان و تنها با وسایل اندک برای ارزیابی کمی میزان تأثیر آنها توسعه یافته‌اند. تنها در طی 30 الی 40 سال اخیر آگاهی‌های علمی بر فرایندهای تصفیه آب عملاً تأثیرگذار بوده است. جالب است بدانید یک تئوری منجر به بروز تغییرات چندی در فرایندهای اصلی تصفیه آب گردیده است. فهم مبانی علمی سبب بهتر شدن فرایندها و توسعه جامع‌تر وسایل و افزایش کل راندمان راهبردی تصفیه آب گردیده است.

## آلودگی آب شرب و اهمیت تصفیه

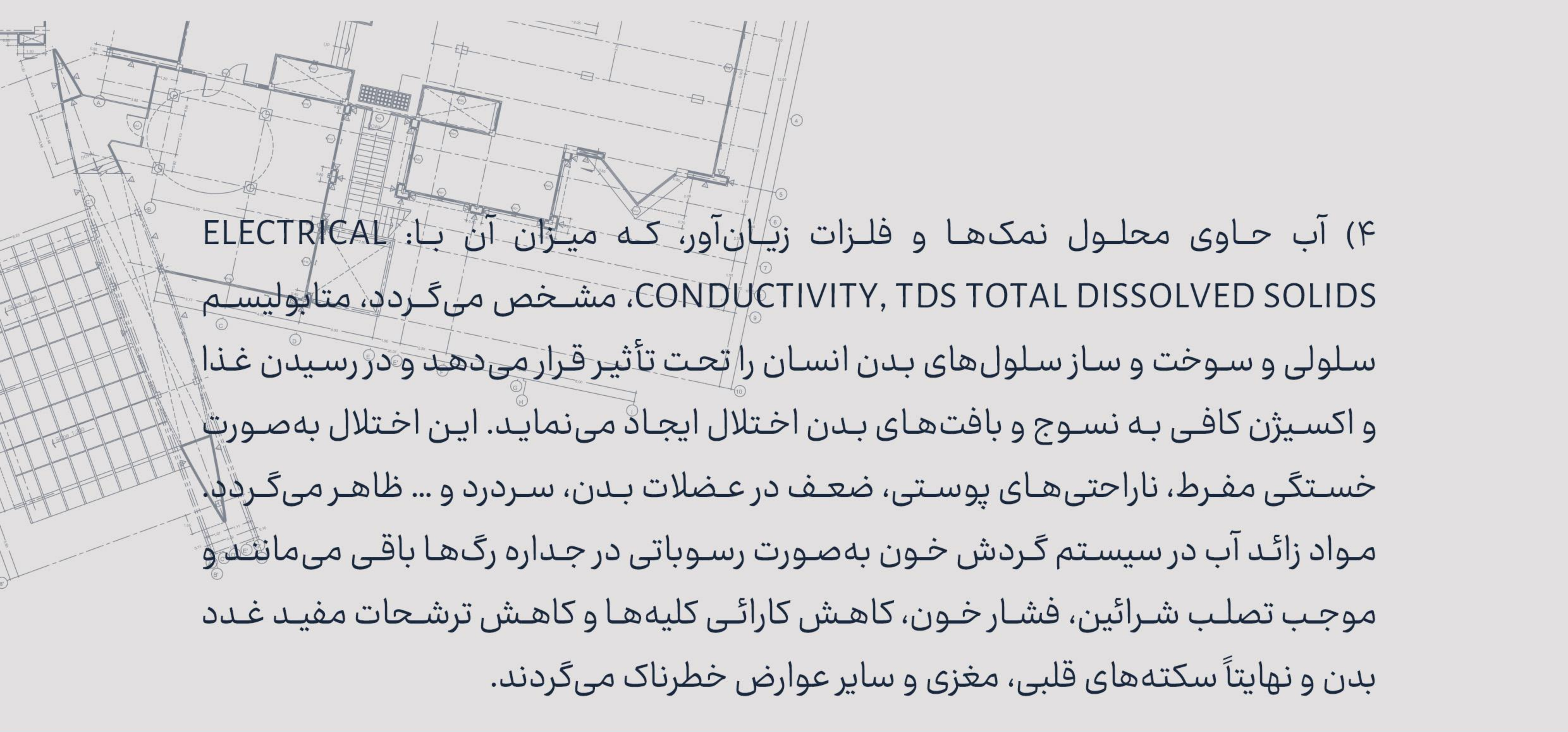
همان‌طور که می‌دانید آب بیش از سه‌چهارم سطح کره زمین را پوشانده است. 97/2 درصد از آب‌های موجود در این سیاره در اقیانوس‌ها و دریاها انباشته شده‌اند، لیکن تنها حدود 2/8 درصد از آب‌های موجود قابل شرب می‌باشد. مقدار قابل توجهی از کل آب‌های سطح کره زمین به صورت مناطق قطبی، یخچال‌های طبیعی، رطوبت هوا و خاک می‌باشد که عملاً غیرقابل دسترسی است و تنها 0/62 درصد از آن در رودخانه‌ها جاری بوده و یا به صورت دریاچه‌های آب شیرین و منابع زیرزمینی قرار گرفته‌اند و انسان‌ها آب آشامیدنی خود را از این منابع تأمین می‌نمایند.

امروزه این منابع محدود آب شیرین قابل دسترس در معرض انواع آلودگی‌های میکروبی و شیمیائی قرار گرفته، و آلاینده‌های فراوانی از طریق فاضلاب‌های صنعتی و کودهای شیمیائی منابع حیاتی انسان‌ها را به‌طور جدی تهدید می‌نماید.

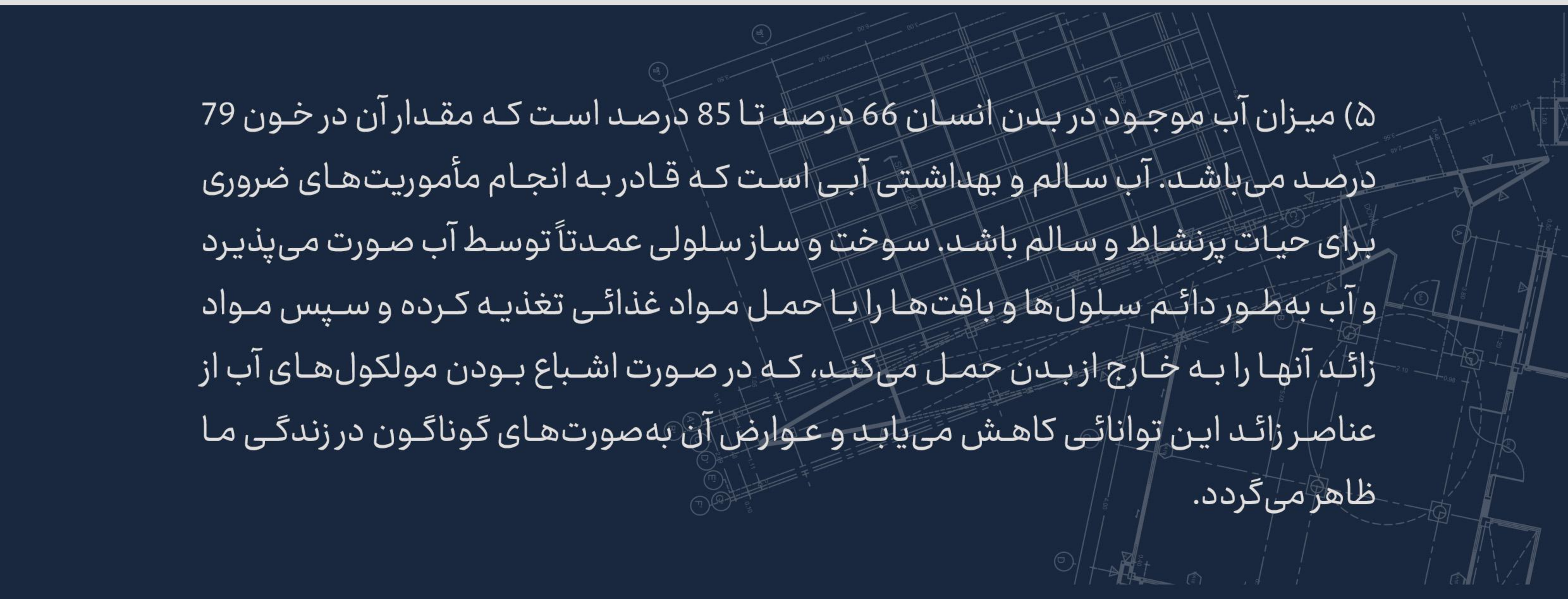
۱) متأسفانه با توسعه تمدن جدید و صنعتی شدن جوامع، فاضلاب‌های صنعتی، مواد سمی، (فلزات سنگین) و آلودگی‌های مضر که برای سلامتی موجود تهدید به حساب می‌آید، از قبیل اسیدپتیه آزاد، مواد قلیائی، گازهای سمی، مواد رادیواکتیو، میکروارگانیسم‌های بیماری‌زا، چربی و روغن و ... را وارد آب‌های شیرین قابل دسترس می‌نمایند.

۲) مواد شوینده که در عصر ما بسیار توسعه یافته و حجم وسیعی را تشکیل می‌دهد، هر روز و هر ساعت از طریق چاه‌های فاضلاب وارد آب‌های زیرزمینی گردیده و مولکول‌های کربن‌دار حلقوی (هیدروکربورها) موجود در آن که به آسانی قابل استحاله و تغییر نیستند، را وارد آب‌های زیرزمینی می‌گردانند و آلودگی شیمیائی ایجاد می‌نمایند. متأسفانه با تمام تلاشی که به عمل آمده در حال حاضر فقط 25 درصد از پاک‌کننده‌ها (دترجنت‌ها) در شرایط معمولی تجزیه می‌گردند (جزء انواع تجزیه شونده می‌باشند) و 75 درصد آنها استحاله نمی‌گردد و مولکول‌های حلقوی کربن‌دار آنها شکسته نمی‌شوند.

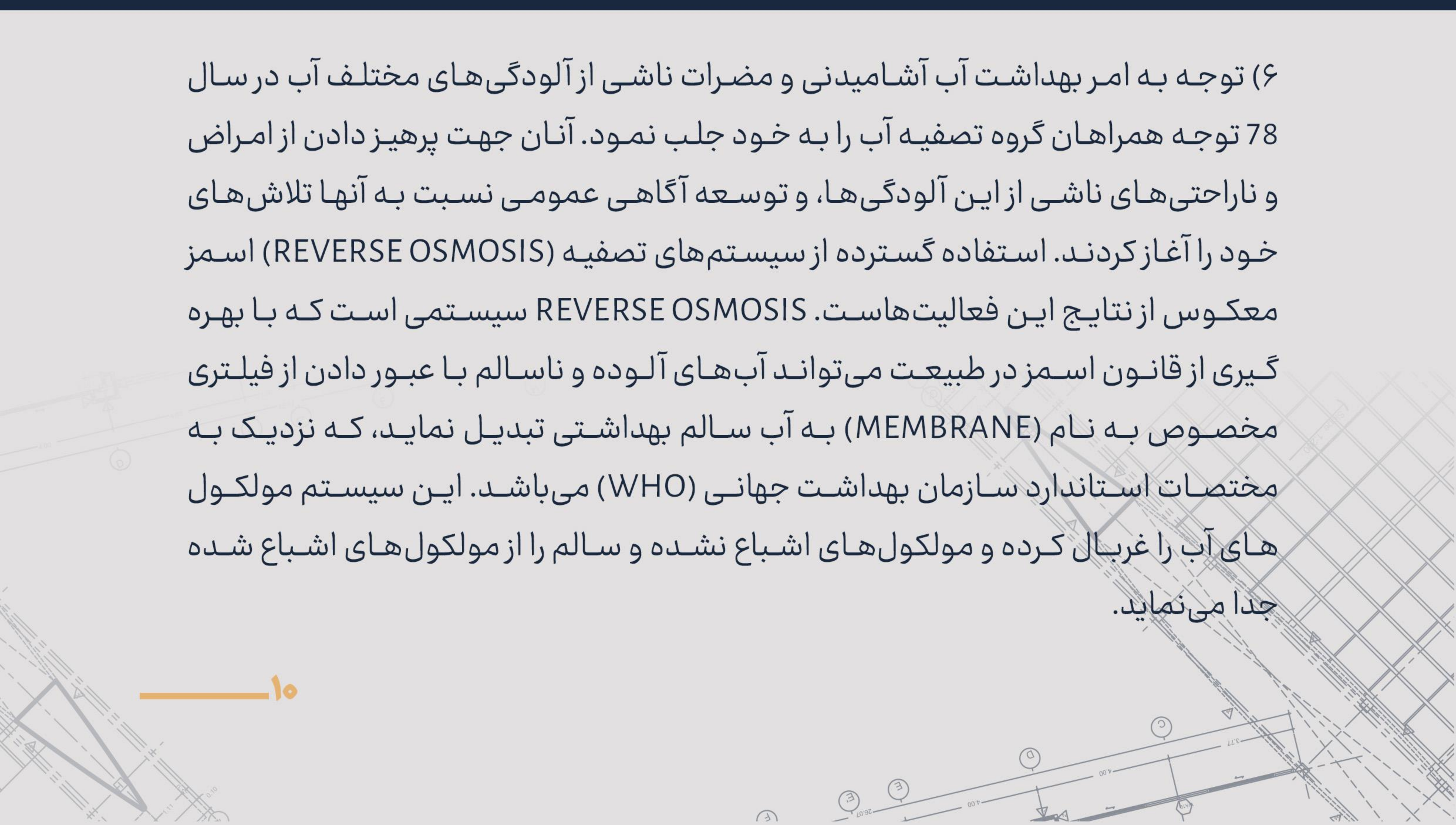
۳) تصفیه‌خانه‌های آب شرب جهت مبارزه با آلودگی‌ها با اضافه کردن مقداری کلر که ارزان‌ترین و قابل دسترس‌ترین آنتی‌اکسیدان است، میکروب‌ها و ویروس‌ها را در شرایطی خاص (نه به‌طور کامل) از بین می‌برند. هنگامی که کلر به‌عنوان گندزدائی کننده در تصفیه آب به کار می‌رود، در اثر ترکیب کلر با مواد آلی مثل اسید هیومیک تولید تری‌هالومتان‌ها THMS یا هالوفرم‌ها را می‌نماید، تری‌هالومتان‌های اصلی عبارتند از: کلروفرم ( $CHCl_3$ )، برمودی کلرومتان ( $CHBrCl_2$ )، دی‌برموکلرومتان ( $CHBr_2Cl$ ) و برموفرم ( $CHBr_3$ ). شواهدی در دست است که این ترکیبات خاصیت سرطان‌زائی دارند، که برای سلامتی انسان‌ها جداً مضر تشخیص داده شده‌اند. در شکل تصفیه آب به‌صورت رایج این‌گونه مواد هم‌چنان در آب باقی می‌مانند و کلر اضافی باقی‌مانده نیز اثر زیان‌آور خود را بر سلامتی انسان‌ها وارد می‌سازد. در هر حال تصفیه‌های اولیه تأثیر زیادی در رابطه با مقابله با آلودگی شیمیائی و عناصر محلول در آب نمی‌توانند انجام دهند. فلزات مضر و نمک‌های زیان‌آور هم‌چنان از طریق آب آشامیدنی وارد بدن انسان‌ها می‌گردند و اثرات تخریبی خود را به‌جای خواهند گذاشت.



۴) آب حاوی محلول نمکها و فلزات زیان‌آور، که میزان آن با: ELECTRICAL CONDUCTIVITY, TDS TOTAL DISSOLVED SOLIDS مشخص می‌گردد، متابولیسم سلولی و سوخت و ساز سلول‌های بدن انسان را تحت تأثیر قرار می‌دهد و در رسیدن غذا و اکسیژن کافی به نسوج و بافت‌های بدن اختلال ایجاد می‌نماید. این اختلال به صورت خستگی مفرط، ناراحتی‌های پوستی، ضعف در عضلات بدن، سردرد و ... ظاهر می‌گردد. مواد زائد آب در سیستم گردش خون به صورت رسوباتی در جداره رگ‌ها باقی می‌مانند و موجب تصلب شرایین، فشار خون، کاهش کارایی کلیه‌ها و کاهش ترشحات مفید غدد بدن و نهایتاً سکت‌های قلبی، مغزی و سایر عوارض خطرناک می‌گردند.



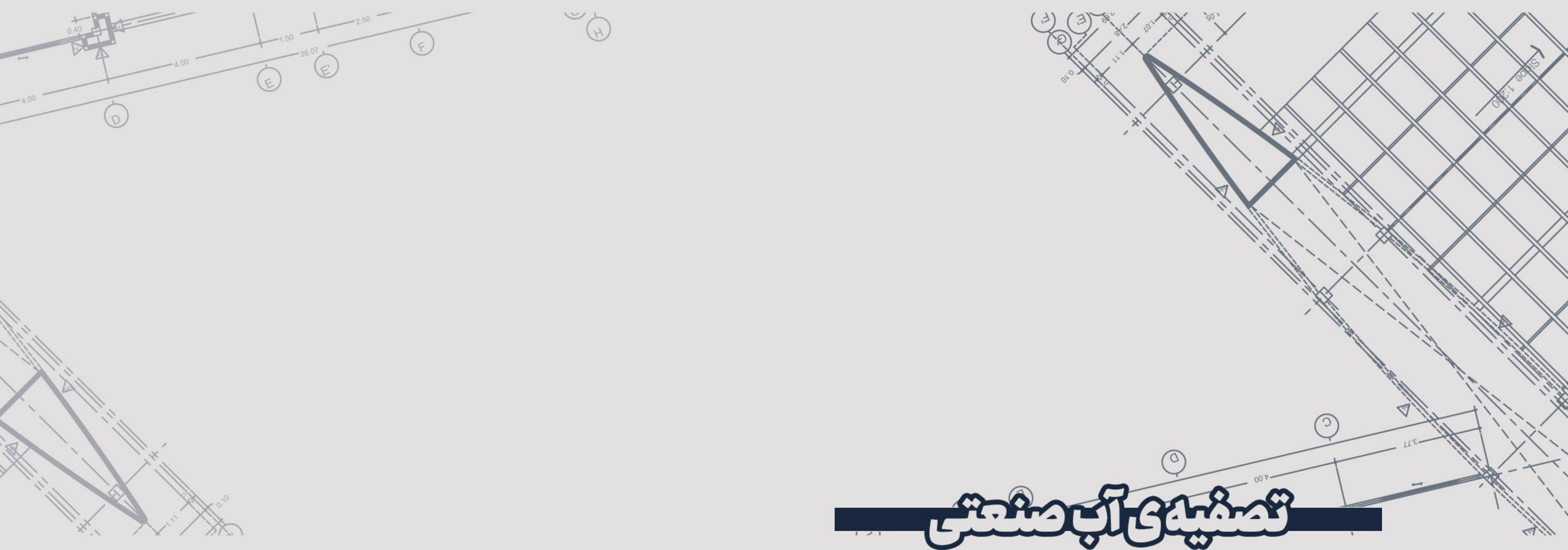
۵) میزان آب موجود در بدن انسان 66 درصد تا 85 درصد است که مقدار آن در خون 79 درصد می‌باشد. آب سالم و بهداشتی آبی است که قادر به انجام مأموریت‌های ضروری برای حیات پرنشاط و سالم باشد. سوخت و ساز سلولی عمدتاً توسط آب صورت می‌پذیرد و آب به طور دائم سلول‌ها و بافت‌ها را با حمل مواد غذایی تغذیه کرده و سپس مواد زائد آنها را به خارج از بدن حمل می‌کند، که در صورت اشباع بودن مولکول‌های آب از عناصر زائد این توانایی کاهش می‌یابد و عوارض آن به صورت‌های گوناگون در زندگی ما ظاهر می‌گردد.



۶) توجه به امر بهداشت آب آشامیدنی و مضرات ناشی از آلودگی‌های مختلف آب در سال 78 توجه همراهان گروه تصفیه آب را به خود جلب نمود. آنان جهت پرهیز دادن از امراض و ناراحتی‌های ناشی از این آلودگی‌ها، و توسعه آگاهی عمومی نسبت به آنها تلاش‌های خود را آغاز کردند. استفاده گسترده از سیستم‌های تصفیه (REVERSE OSMOSIS) اسمز معکوس از نتایج این فعالیت‌هاست. REVERSE OSMOSIS سیستمی است که با بهره‌گیری از قانون اسمز در طبیعت می‌تواند آب‌های آلوده و ناسالم با عبور دادن از فیلتری مخصوص به نام (MEMBRANE) به آب سالم بهداشتی تبدیل نماید، که نزدیک به مختصات استاندارد سازمان بهداشت جهانی (WHO) می‌باشد. این سیستم مولکول‌های آب را غربال کرده و مولکول‌های اشباع نشده و سالم را از مولکول‌های اشباع شده جدا می‌نماید.

انواع میکروب‌ها و ویروس‌ها که در اندازه‌های فیزیکی 0/03 تا 3 میکرون مشخص می‌گردد و هم‌چنین انواع فلزات سنگین و نمک‌های زیان‌آور را به‌صورت پساب خارج می‌نماید و تنها به آب سالم و بهداشتی اجازه عبور و خروج از سیستم را می‌دهد که قابل شرب و اطمینان‌آور است.

دستگاه‌های کوچک پرتابل و خانگی و اداری اسمز معکوس قابل دسترس‌ترین سیستم و با شرایط کاملاً اقتصادی جهت تأمین آب آشامیدنی سالم در منزل و محیط کار می‌باشد. با این دستگاه‌ها دیگر نیازی به تهیه آب معدنی بسته‌بندی شده نخواهید داشت و از مضرات بی‌شمار آب‌های ناسالم در امان خواهید بود.



انواع تصفیه :

- تصفیه خارجی :

کلیه روشها برای رهایی از مشکلات ناشی از وجود ناخالصی قبل از ورود اب به داخل واحد صنعتی را تصفیه خارجی گویند که شامل روشهایی چون اهنک زنی استفاده از رزین های تعویض یونی و فیلتراسیون می باشد.

- تصفیه داخلی :

در صورت کم بودن دبی اب ممکن است هزینه تصفیه اب به روشهای خارجی خیلی زیاد باشد لذا برای حذف کامل ناخالصی ها با افزودن مواد شیمیایی مناسب به اب در خود واحد صنعتی عمل تصفیه انجام می پذیرد که به ان تصفیه داخلی می گویند.

## “تاریخچه رزین های تعویض یونی”

رزین های تعویض یونی ذرات جامدی هستند که می توانند یون های نامطلوب در محلول را با همان مقدار اکی والان از یون مطلوب با بار الکتریکی مشابه جایگزین کنند. در سال 1850 یک خاک شناس انگلیسی متوجه شد محلول سولفات آمینیومی در لایحه های خاک عبور می کند امونیم خود را با کلسیم عوض کرده و به صورت سولفات کلسیم در می آید که ادامه تعقیبات منجر به شناسایی سیلیکات الومینیوم به عنوان یک ماده تعویض کننده یون گردید. به رزین های معدنی زئولیت می گویند که قادرند یونهای کلسیم و منیزیم را از آب حذف کرده و به جای آن سدیم آزاد کنند از این رو به زئولیت های سدیمی مشهور شده اند اما زئولیت های سدیمی قادر به تصفیه سیلیس اب نبودند و این علت دانشمندان را بران داشت تا زئولیت های در هلد ساخته شود که به جای سدیم فعال هیدروژن فعال داشتند که به زئولیت های کاتیونی معروف شدند و می توانستند تمام نمک های محلول در آب را به اسیدهای مربوطه تبدیل کنند در حال حاضر رزین های کاتیونی ضعیف و قویو همچنین رزین های انیونی ضعیف و قوی تولید گردیده است.

رزین ها در داخل ستونهای مخصوص از جنس استیل (فولاد زنگ نزن) روی لایه های سیلیس مشبک ریخته می شود و اب خام از بالا روی ان ریخته و از پایین ستون خارج می شود.

### - احیای رزین:

پس از اینکه مدتی از رزین استفاده گردید مدت تصفیه ان کم می شود و باید عمل احیا روی ان انجام گیرد که شامل مراحل زیر می باشد.

شستشوی معکوس که اب از کف بستر رزین به طرف بالا جریان پیدا می کند که هدف معلق کردن دانه ای رزین می باشد.

تزریق ماده شیمیایی احیا کننده (هنگامی که نمک استفاده می شود تا زمانی که اب خروجی تلخ است یعنی منیزیم)

شستشوی آهسته: به خاطر توزیع ماده شیمیایی در سرتاسر بستر رزین و در نتیجه تماس بهتر ماده شیمیایی با دانه های رزین

شستشوی سریع به خاطر حذف باقیمانده ماده احیا کننده تا دستگاه برای سرویس دهی مجدد آماده گردد.

## - الکترو دیالیز:

## - اسمز معکوس:

کمتر از ربع قرن است الکترو دیالیز به عنوان یک روش صنعتی برای تصفیه آب در جهان مطرح شده است. الکترو دیالیز همانند روش رزینهاست ولی به جای دانه های ریز از غشاهای صفحه ای با مقاومت مکانیکی بالا استفاده می شود. این غشاء دارای دو نوع کاتیونی و انیونی می باشد که غشاهای انیونی دارای بار الکتریکی مثبت بوده و فقط انیونها می توانند از آن عبور کنند. غشاهای کاتیونی دارای بار الکتریکی منفی بوده و تنها کاتیونها اجازه عبور را دارند.

فرایندی فیزیکی است که می توان از محلولی به کمک یک غشاء نیمه تراوا حلال تقریباً خالص تهیه کرد. اسمز معکوس می تواند 99% مواد معدنی حل شده و 97% مواد الی و کلوئیدی آب را حذف کند. در اسمز معکوس آب خام توسط پمپ به داخل محفظه ای که دارای غشاء نیمه تراوا می باشد رانده می شود چون تقریباً فقط آب خالص می تواند از غشاء عبور کند.



### بررسی روش های تصفیه آب خانگی و کاربرد آنها

دستگاههای تصفیه آب خانگی برای حذف یا کاهش مواد زائد آب آشامیدنی بکار می روند.

این مواد عمدتاً عبارتند از:

(الف) سختی آب

(ب) کلر و ترکیبات بیماریزای کلر

(ج) فلزات سنگین

(د) آلودگی های میکروبی

در زیر به بررسی این پارامترها و روشهای تصفیه آنها می پردازیم:



## الف) سختی آب

املاح موجود در آب موجب بالا رفتن سختی آب می‌شوند. تماس آب با ترکیبات آهکی موجود در زمین باعث ورود عوامل سختی در آب‌ها شده و معمولاً آب‌های زیرزمینی از سختی زیادتری نسبت به آب‌های سطحی برخوردارند. سختی آب، عملاً شاخص میزان فعل و انفعال آب با صابون است و برای شستشو با آب‌های سخت تر به صابون زیادتری نیاز است. سختی آب به مجموعه املاح کلسیم و منیزیم موجود در آب بر حسب میلی گرم در لیتر کربنات کلسیم اطلاق می‌شود.

طبقه بندی آب‌ها از نظر سختی بشرح زیر می‌باشد:

آب‌های سبک : ۰-۶۰ میلی گرم در لیتر

آب‌های با سختی متوسط : ۶۰-۱۲۰ میلی گرم در لیتر

آب‌های سخت : ۱۲۰-۱۸۰ میلی گرم در لیتر

آب‌های خیلی سخت: بیشتر از ۱۸۰ میلی گرم در لیتر

آب‌های سخت در درجه حرارت بالا در جداره کتری و دیگ‌های بخار رسوبات کربنات کلسیم ایجاد می‌کند. مطالعات اخیر نشان داده که مصرف آب‌های سخت تر باعث وجود منیزیم و کلسیم مرگ‌های ناگهانی ناشی از امراض قلبی و عروقی را به شدت کاهش می‌دهد. در حال حاضر هیچگونه رابطه‌ای میان پیدایش سنگ کلیه و سختی آب گزارش نشده است. علاوه بر این وجود کلسیم و منیزیم در آب‌های آشامیدنی سخت مانع جذب فلزات سنگین نظیر سرب، کادمیوم، روی و مس و رسوب آنها در استخوانها می‌شود. در عین حال در نقاطی از روسیه که از آب‌های نسبتاً سخت استفاده می‌کنند به مواردی از پیدایش سنگ در مجاری ادرار برخورده‌اند. این موضوع تقریباً در آب‌های با سختی ۵۰۰ میلی گرم در لیتر کربنات کلسیم به اثبات رسیده است.

از سوی دیگر در نقاطی که از آب‌های نرم تر استفاده می‌شود. به فشار خون، وجود چربی و کلسترول در خون برخورده‌اند که هر دوی این عوامل می‌تواند در مرگ‌های ناگهانی بسیار مؤثر باشد. به طور کلی می‌توان گفت که در نقاطی که آب سخت مصرف می‌شود امراض قلبی کمتر از نقاطی است که ساکنین آنها آب‌های سبک تر مصرف می‌کنند. به علاوه بروز سکته‌های قلبی در نقاط با آب‌های سخت تر به مراتب کم تر از نقاط با آب‌های سبک تر است.

## ب) کلر

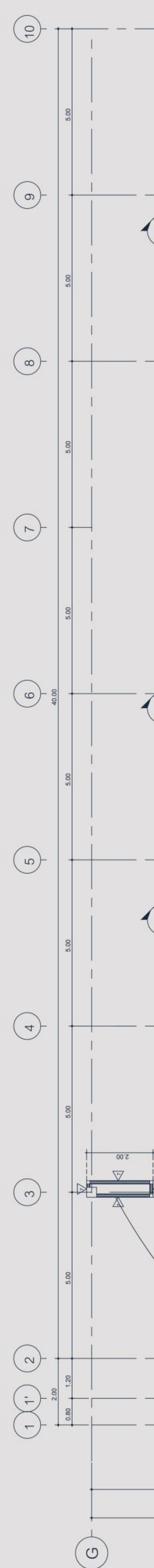
برای میکرب زدایی، در تصفیه خانه های شهری کلر به آب افزوده میشود. کلر و ترکیبات آن برای ضد عفونی آب آشامیدنی در تصفیه خانه ها به آب اضافه میگردد. در سالهای اخیر تحقیقات بعمل آمده نشان داده اند که مواد آلی موجود در آب با کلر ترکیب شده و ایجاد تری هالومتان ها، کلرات و سایر ترکیبات جانبی مضر و سمی می نمایند که باعث بروز انواع بیماریهای صعب العلاج در انسان میگرددند.

## ج) فلزات سنگین

فلزات سنگین از طریق نفوذ پساب صنعتی در آب آشامیدنی به انسان منتقل میشود. فلزات سنگین با توجه به توسعه شهرنشینی و صنایع که منجر به افزایش میزان فاضلاب و پساب تولید گردیده است، عمدتاً از طریق دفع نادرست و غیر بهداشتی فاضلاب شهری و پساب صنعتی وارد محیط زیست می گردد. مرگ و میرهای آبیان در اثر تخلیه پساب های محتوی فلزات سنگین در دنیا و ایران بی سابقه نیست. سبزیجات اطراف تهران نیز که با فاضلاب آبیاری میشود از این آلودگی ها بی بهره نمیشد. فلزات سنگین شامل سرب، جیوه، روی، نیکل، کرم، کادمیوم و غیره میباشد. وجود فلزات سنگین در غلظت بیش از استاندارد در آب شرب باعث عوارض مختلف نظیر مسمومیت، حساسیت شدید، ضایعات کروموزومی، عقب افتادگی ذهنی، فراموشی، پارکینسن، سنگ کلیه، نرمی استخوان و انواع سرطان منجمله سرطان پروستات میگردد. یکی از کارشناسان محیط زیست، آلودگی محیط مخصوصاً آب با فلزات سنگین را بعنوان بزرگترین گناهی که بشر در طبیعت انجام میدهد ارزیابی نموده است..

## د) میکرواورگانیزم های بیماری زا

میکربها از طریق نفوذ فاضلاب انسانی در آب آشامیدنی به انسان منتقل می شوند. امراض مختلفی بوسیله آب به انسان منتقل می شوند. از جمله این امراض می توان وبا، حصه، اسهال میکربی و خونی، هپاتیت، سل، دیفتری، انگل های خونی و کبدی را نام برد. عوامل بروز این بیماریها که شامل تک یاخته ها، ویروس ها، باکتری ها، کرم ها و انگلها می باشند، از طریق نفوذ فاضلاب در آب آشامیدنی به انسان منتقل می شود. بیماری های ناشی از آب آلوده سالانه نزدیک به یک میلیارد انسان را در روی کره زمین مبتلا می کند و باعث مرگ حدود ۱۰ میلیون نفر می شود.





# تفاوت‌های مدیریت ساخت و مدیریت پروژه

## تفاوت‌های مدیریت ساخت و مدیریت پروژه

در بازار امروز، انتخاب‌های مربوط به ساخت و ساز بیشتر و بیشتر متنوع می‌شوند. سال‌های نه چندان دور، تصمیمات مالک به انتخاب طراح، پیمانکار و سازنده محدود می‌شد. با این حال، این انتخاب‌ها به شدت گسترش یافته است. نه تنها ابزارها، روش‌ها و رویه‌های ساخت و ساز گسترش یافته است، بلکه جایگزین‌های فرآیند مدیریت برای ساخت و ساز عملاً نامحدود شده‌اند. با این حال، دو گزینه اصلی وجود دارد که در صنعت رایج است، مدیریت پروژه و مدیریت ساخت.

### مدیریت پروژه

روش مرسوم مدیریت ساخت است. مالک قرارداد مستقیم هم با مشاور و هم با پیمانکار دارد. مالک می‌تواند کنترل مستقیم بر تمام جنبه‌ها و کیفیت پروژه را حفظ کند. این فرآیند به مالک اجازه می‌دهد تا انعطاف بیشتری در تصمیم‌گیری داشته باشد. مالک در نهایت تصمیمات نهایی را می‌گیرد. علاوه بر این، مالک ممکن است از مزیت مناقصه رقابتی برخوردار شود.

### مدیریت ساخت

یک روش مترقی و "راحت‌تر" برای مدیریت پروژه‌های ساختمانی است. مالک تنها یک قرارداد مستقیم با مدیر ساخت دارد. پیمانکار به یک پیمانکار فرعی برای مدیر ساخت (مشاور) تبدیل می‌شود.

مالک با اینکه مجبور است هر تصمیمی را بگیرد درگیر نمی‌شود و قریب به اتفاق در تکمیل کار با کاهش زمان مواجه می‌شود. در نهایت، بخش مالی مالک فقط باید با یک شرکت سروکار دارد.



## دلیل ایجاد فلسفه مدیریت ساخت:

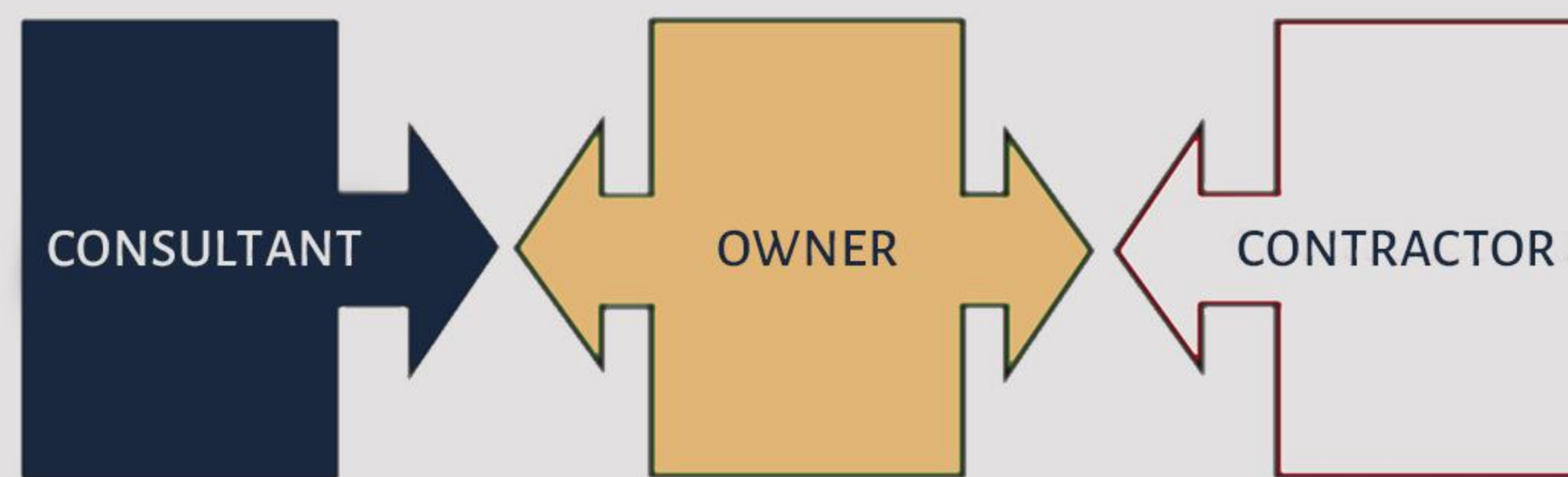
در بسیاری از مواقع، تیم های متنوع کاری، با سطح تخصص های متفاوت و فرهنگ های مختلف در یک منطقه خاص با پیچیدگیها و عدم قطعیت های فراوان گرد هم می آیند تا اقدام به ساخت یک پروژه میلیارد دلاری نمایند. پروژه ای که ممکن است به واسطه ریسک های فراوان جغرافیایی، سیاسی، فرهنگی و البته منطقه ای با مشکلات فراوانی مواجه گردیده و نیاز به نگاهی متفاوت داشته باشد. همین موضوع باعث گردیده تا نرخ شکست صنعت ساخت نسبت به تمام صنایع دیگر بالاتر بوده و این صنعت در زمره پرریسک ترین صنایع در دنیا قرار گیرد و کشورهای چون انگلستان و آمریکا فلسفه جدیدی به نام مدیریت ساخت را ایجاد نموده و سالیان متمادی بر روی توسعه آن، چه از منظر علمی و تخصصی و چه از نگاه اجرایی، سرمایه گذاری فراوانی نمایند.

باور اشتباه دیگر آنست که برخی فکر میکنند مدیر ساخت همان سرپرست یا تنها مدیر فاز ساخت/ اجرا است. این نیز باور غلطی است. طبق تعریف انجمن مدیریت ساخت آمریکا، مدیر ساخت وظایفی دارد که قبل از شروع پروژه و در مرحله مطالعات شروع گردیده و حتی پس از اتمام ساخت نیز میتواند ادامه یابد

تفاوت آنجاست که هر مدیر پروژه ای نمیتواند اقدام به مدیریت پروژه های ساخت بنماید و این مدیر ساخت است که اساسا برای مدیریت پروژه های ساخت تربیت میگردد. این همان دلیلی است که محدوده های دانشی مدیر ساخت متفاوت شده و گرایش هایی به نام مدیریت پروژه و مدیریت ساخت زیرمجموعه رشته معماری و مهندسی عمران ایجاد شده اند. این دقیقا همان دلیلی است که دسته بندی های مختلف صنعت ساخت ایجاد شده و از این متخصصان در جایگاه متفاوتی استفاده مینماید پس مدیر ساخت همان مدیر پروژه نبوده و برای تبدیل شدن به مدیر ساخت باید دانشی بسیار فراتر کسب نمود.



## دیاگرام مدیریت پروژه و معایب و مزایا



### معایب:

- مالک می تواند با جزئیات جزئی پروژه غرق شود
- حساب های پرداختنی مالک
- باید با چندین شرکت سرو کار داشته باشد
- مالک کنترل تمام جنبه ها / کیفیت پروژه را حفظ می کند
- مالک انعطاف پذیری در تصمیم گیری را حفظ می کند مالک تصمیم نهایی را می گیرد.

### مزایا:

### مزایا:

- معاملات حساب های پرداختنی مالک تنها با یک شرکت است.
- مالک می تواند کاهش زمان را در تکمیل کار متوجه شود.
- افزایش مسئولیت کنترل کیفیت با مشاور.
- مالک با اینکه مجبور باشد هر تصمیمی را بگیرد درگیر نمی شود

### معایب:

- مالک سطحی زیادی از روابط خود را با تمامی شرکت ها از دست می دهد.
- به جز مدیر ساخت مالک می تواند پول بیشتری نسبت به فرآیند معمولی سرمایه گذاری کند (منافع و نیاز به ازای هر پروژه).



نه تنها تمامی تکنیک ها و مبانی که یک مدیر پروژه باید فرا گیرد مدیر ساخت نیز باید فرا گیرد، بلکه نیاز به محدوده های دانشی متفاوت و البته فراتری برای مدیریت پروژه های صنعت ساخت دارد. از طرفی ساختار متفاوت صنعت ساخت این الزام را ایجاد مینماید تا مبانی مدیریت برنامه ریزی، هزینه، کیفیت ایمنی، طرح و برنامه ریسک، پایداری مدلسازی اطلاعات ساختمان، قرارداد ادعا آنالیز تاخیرات و بسیاری از مبانی دیگر به شکلی تخصصی و مختص صنعت ساخت تدوین و ارائه گردد موضوعی که باید به شکل مناسبی به یادگیری آن اقدام نماید.

## وظایف مدیریت پروژه و ساخت

### وظایف مدیریت پروژه

برنامه ریزی فعالیت ها  
نگهداری  
مدیریت مستندات  
نظارت بر پیشرفت  
مدیریت ریسک  
برآورد هزینه  
کنترل زمان  
سازماندهی نیروها  
اجرای پروژه  
برقراری ارتباط  
رهبری پروژه

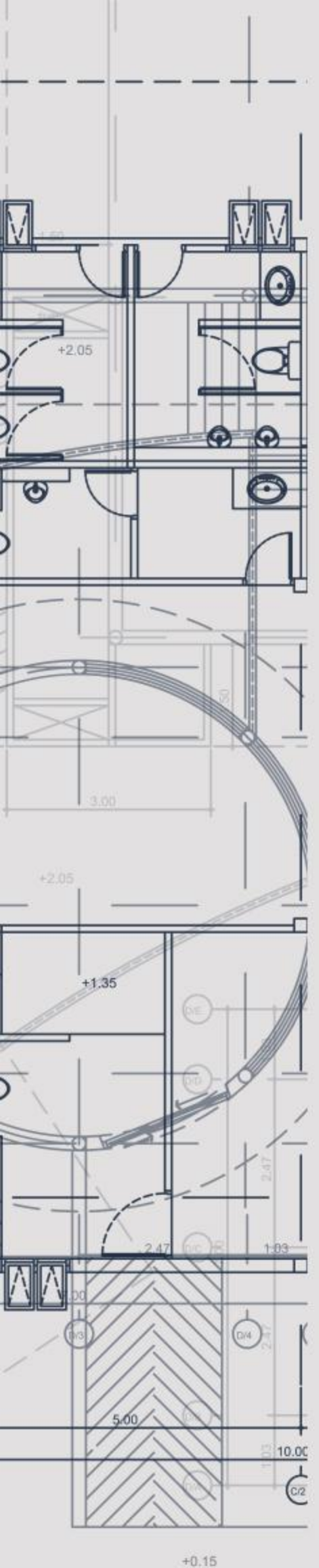
### وظایف مدیریت ساخت

مدیریت پروژه  
مدیریت تصمیم گیری  
مدلسازی اطلاعات  
مدیریت اطلاعات  
مدیریت منابع  
مدیریت ارزش  
مدیریت ریسک  
مدیریت پایداری  
مدیریت برنامه  
مدیریت ایمنی  
مدیریت قرارداد  
مدیریت کیفی  
مدیریت زمان بندی  
مدیریت بودجه و هزینه



# بهینه سازی





## بهینه سازی

بهینه سازی یکی از مواردی است که امروزه در دنیا بسیار مورد توجه قرار گرفته است و در تمام رشته ها کاربرد بسیار دارد ، در واقع منشا نظریه بهینه سازی از حرکت ماهیان در مقابل خطر حمله کوسه می باشد به این صورت که ماهیان کم هوش در مقابل خطر، حرکت هوشمندانه از خود نشان میدادند و به چند دسته تقسیم میشدند که احتمال زنده بودنشان را بالا میبرد.

بهینه سازی به دو صورت بیان می شود :

کمینه کردن

بیشینه کردن

کمینه کردن مانند کارخانه ای که برای کم کردن استهلاک و یا خرابی دستگاه های خود نیازمند طرحی میباشد;

و بیشینه کردن مانند این است که شرکتی مشتاق طرحی میباشد تا او را به سود بیشتر برساند .

امروزه بهینه سازی در ژنتیک ، برق ، و... کاربردهای بسیار مهم و حیاتی دارد .





اولین الگوریتم بهینه سازی PSO میباشد و با گذر زمان الگوریتم های بهتر و کاربردی تر برای دستیابی به بهترین جواب در کمینه و بیشینه کردن مطرح شد.

البته هم اکنون نیز از الگوریتم PSO نیز استفاده میشود ولی به دلیل پیچیدگی و ... کمتر استفاده میشود، ولی لازمه شروع و فهمیدن بهینه سازی میتوان از الگوریتم PSO باشد.

طراحان از طریق شبیه سازی عددی، طراحی ها را با سرعت بیشتری انجام دهند. با این وجود، این روش نیز شامل یک فرآیند سعی و خطا است و در بسیاری از موارد به سامانه بهینه منجر نمیشود.

به طور کلی می توان از سه مرحله مهم برای بهینه سازی یک سامانه نام برد:

مرحله اول:

درک سامانه و متغیرهای مختلفی است که بر روی آن تاثیر می گذارند.

مرحله دوم:

انتخاب تابعی به عنوان معیار عملکرد سامانه است. این معیار به متغیرهای سامانه وابسته است و تاثیر زیادی روی کارایی سامانه دارد.

مرحله سوم:

انتخاب مقدار متغیرهای سامانه است و این انتخاب به گونه ای است که سامانه بهینه می شود.



انتخاب روش بهینه سازی به عواملی نظیر خطی بودن مساله، تعداد متغیرهای طراحی، تعداد توابع هزینه و مقید یا غیر مقید بودن مساله بستگی دارد. منظور از تابع هزینه تابعی است که معیاری برای کارایی سامانه می باشد. در طراحی مهندسی گاهی لازم است قیدهایی را به مساله تحمیل کنیم. مثلاً ممکن است بخواهیم بال یا پره را به گونه ای طراحی کنیم که ضخامت آن از مقدار معینی بیشتر یا کمتر نشود. به این نوع طراحی، طراحی مقید گفته می شود. اما در طراحی غیر مقید، قیدی به مساله اعمال نمی شود.

یکی از کاربردهای بهینه سازی، تشخیص آسیب های سازه می باشد که در ادامه به بررسی آن می پردازیم که از مقالات ISI برگرفته شده است.



#### مقدمه:

روش های تشخیص آسیب غیر مخرب به سازه های بزرگ که به مشاهدات محلی در یک منطقه محدود می شود، بسیار وقت گیر و گران است. موج فشار، اولتراسونیک، اشعه ایکس، صدا شناسی و رادیوگرافی نمونه هایی از این روش ها هستند. در مقابل، روش های تشخیص آسیب مبتنی بر ارتعاش، یک روش غیر مخرب جهانی بر اساس این اصل است که آسیب و خسارت، خواص فیزیکی را تغییر می دهد که این امر منجر به تغییر خواص دینامیکی سازه نیز می شود. بنابراین، می توان از طریق ویژگی های دینامیک ارتعاش سازه، آسیب را پیش بینی کرد.

سازه های مهندسی عمران ممکن است در طول عمر مفید خود آسیب های ناشی از منابع مختلف مانند شرایط محیطی ناگوار، بارگذاری بیش از حد، فرسودگی مواد یا عدم نگهداری کافی را تجربه کنند. برای جلوگیری از خرابی و خسارت های سنگین و افزایش طول عمر سازه ها، شناسایی آسیب های اولیه و مهم ضروری است. در مهندسی، روش های تشخیص آسیب به دو دسته عمده روش های مخرب و غیر مخرب طبقه بندی می شوند. به طور کلی، روش های مخرب با توجه به معایب آنها مناسب نیستند؛ بنابراین، استفاده از روش های غیر مخرب توجهات زیادی را به خود جلب کرده است. اعمال



به طور کلی، سه نوع ویژگی دینامیک اندازه گیری شده شامل پارامترهای کیفی، عملکرد پاسخ فرکانسی (FRF) و پاسخ های تاریخ زمان وجود دارد. به طور سنتی، پارامترهای کیفی مانند فرکانس های طبیعی، اشکال مودی و نسبت میرایی، از رایج ترین ویژگی های دینامیک برای شناسایی آسیب هستند. به خصوص، استفاده از فرکانس های رزونانس به عنوان شاخص آسیب در سال های اولیه تشخیص خسارت مبتنی بر ارتعاش بسیار رایج بود زیرا بدست آوردن این فرکانس ها کار ساده ای بود MAITY و TRIPATHY از الگوریتم ژنتیکی برای تشخیص آسیب های ساختاری ناشی از تغییرات در فرکانس های طبیعی استفاده کردند PAWAR و GANGULI از اعمال تغییر در فرکانس ها و یک سیستم فازی ژنتیکی برای تعیین موقعیت و میزان شکاف در یک تیر مدور توخالی با دیواره نازک استفاده کردند.





متاسفانه در بسیاری از موارد خسارت، فرکانس های رزونانس به آسیب ساختاری به خصوص در موارد متعدد آسیب در سازه های بزرگ غیر حساس هستند. برای کاربرد حوزه ای، یکی دیگر از مشکلات این است که فرکانس طبیعی به شدت به تغییرات محیطی از جمله نوسانات دما یا رطوبت حساس است. در مقایسه با روشهای مبتنی بر فرکانس، مزایای استفاده از اشکال مودی به عنوان یک ویژگی دینامیک کارآمد، بسیار زیاد است. اشکال مودی را می توان به طور مستقیم یا غیر مستقیم به عنوان ویژگی های دینامیکی برای تشخیص آسیب های ساختاری استفاده کرد. روش های مبتنی بر اشکال مودی در مقایسه با تکنیک های مبتنی بر فرکانس، حساسیت کمتری نسبت به تغییرات محیطی داشته و نتایج بهتری در تعیین موقعیت و شدت آسیب ارائه می دهند. SHI و همکاران موقعیت آسیب سازه را با استفاده مستقیم از اشکال مودی ناقص تعیین کردند PARLOO. و همکاران از حساسیت اشکال مودی برای تغییر در جرم یا سختی به منظور تشخیص آسیب در تیرهای ساختمانی مانند استفاده کردند ELSHAFFEY. و همکاران یک آزمایش تجربی برای بررسی تکنیک مبتنی بر تفاوت اشکال مودی اصلاح شده به منظور تشخیص وقوع آسیب ساختاری انجام دادند HUTH. و همکاران استفاده از مقیاس آسیب شاخص ناحیه شکل مودی برای تشخیص آسیب در پل های بتنی محکم را توسعه دادند.

ALVANDI و CREMONA نشان دادند که تغییر در انحنای اشکال مودی، تغییر در انعطاف پذیری و تغییر در روش های انعطاف پذیری انحنای منجر به تشخیص و تعیین موقعیت عناصر آسیب دیده یک تیر می شود، اما در صورت بروز آسیب های پیچیده و گوناگون، این تکنیک ها کاربرد کمتری خواهند داشت. در مرحله اول، محل شکاف از طریق اختلاف بین انحنای شکل مودی تیرهای ترک خورده و سالم شناسایی شد. سپس در مرحله دوم، یک روش به روزرسانی مدل مبتنی بر حساسیت پاسخ به منظور تعیین مکان و عمق شکاف استفاده شد DAWARI و VESMAWALA از روش های مبتنی بر انحنای مودال اختلاف انعطاف پذیری مودال برای شناسایی و تعیین موقعیت آسیب لانه زنبوری در تیرهای بتنی محکم استفاده کردند. CHOI و همکاران از برخی شاخص های آسیب شناسی مبتنی بر تغییر در توزیع مجدد مودال یک سازه صفحه ای برای تشخیص آسیب در مدل ساختار عددی و تجربی استفاده کردند. سیدپور یک روش دو مرحله ای برای شناسایی موقعیت و میزان موارد آسیب های متعدد در سیستم های ساختاری پیشنهاد کرد. در مرحله اول، یک شاخص مبتنی بر انرژی کشش مودال برای تعیین موقعیت آسیب احتمالی یک ساختار توسعه یافت. در مرحله دوم، شدت واقعی آسیب از طریق بهینه سازی ازدحام ذرات با استفاده از نتایج مرحله اول تعیین شد. متأسفانه، روش های مبتنی بر اشکال مودی اغلب بسیار حساس به نقص در داده های اندازه گیری شده بوده و از این رو نیاز به اندازه گیری تعداد زیادی از سنسورها برای اطمینان از صحت نتایج دارند. علاوه بر این، این روش ها مبتنی بر آنالیز مودال تجربی برای استخراج اشکال مودی بوده که حساس به خطاهای انسانی و آلودگی صوتی هستند.

از سوی دیگر داده های FRF یا داده های سری زمانی، ویژگی های دینامیک مطلوب تری برای تشخیص آسیب بر اساس ارتعاش هستند. این داده ها در زمان واقعی به راحتی قابل اندازه گیری هستند، زیرا آنها نیاز به تعداد کمی سنسور و کمترین دخالت انسان دارند BANDARA. و همکاران یک روش تشخیص آسیب مبتنی بر شبکه عصبی مصنوعی با استفاده از FRF برای تشخیص آسیب غیر خطی برای یک سطح معین از تحریک پیشنهاد کردند.

ZIMIN و ZIMMERMAN یک الگوریتم آنالیز دوره ای دامنه زمانی مبتنی بر کامپیوتر را برای تعیین وجود آسیب ساختاری توسعه دادند FU. و همکاران یک رویکرد مبتنی بر حساسیت پاسخ برای شناسایی آسیب محلی در ساختار صفحه ای ایزوتروپیک از پاسخ های دینامیک ساختاری اندازه گیری شده در دامنه زمان ارائه کردند. BAGHERI و KOUREHLI یک روش برای شناسایی آسیب سازه های تحت تحریک لرزه ای از طریق تبدیل موجک مجزا با استفاده از تغییر در پاسخ های ارتعاش لرزه ای به وسیله آنالیز واکنش های جابجایی یا سرعت پیشنهاد کردند. در مقایسه با پارامترهای مودال و FRF، داده های دامنه زمانی نیاز به پردازش داده بسیار کمتری دارند که این امر باعث کاهش حساسیت در آلودگی یا از دست دادن اطلاعات حیاتی می شود.

در این مقاله یک روش جدید برای شناسایی آسیب بر اساس داده های دامنه زمانی به منظور شناسایی آسیب در سیستم های ساختاری ارائه شده است. این روش پیشنهادی از تغییر در پاسخ های شتاب و یک الگوریتم بهینه سازی کارآمد به نام «تکامل دیفرانسیلی» برای شناسایی موقعیت و شدت آسیب استفاده می کند. بازده روش با استفاده از نمونه های آزمایش عددی با توجه به سطح بالای خطا از جمله خطای FEM و نویز اندازه گیری سنجیده می شود.





استفاده از پاسخ های دامنه زمانی به عنوان یک شاخص آسیب

یکی از ویژگی های اصلی پویایی و دینامیک سازه، پاسخ دامنه زمانی است که می تواند به طور مستقیم با هزینه کمتر از سایر داده ها اندازه گیری شود. در این مطالعه، پاسخ دامنه زمانی یک ساختار تحت یک بارگذاری دینامیک خارجی برای شناسایی آسیب مورد استفاده قرار می گیرد. برای به دست آوردن پاسخ های وابسته به زمان سازه، معادله دیفرانسیل حاکم بر حرکت پویای سازه باید حل شود. معادله دیفرانسیل حرکت برای یک سازه خطی می تواند به صورت زیر بیان شود:

$$[1] \quad M\ddot{X}_t + C\dot{X}_t + KX_t = F_t$$

که در آن  $M$ ،  $C$  و  $K$  به ترتیب نشان دهنده ماتریس جرم، ماتریس میرایی و ماتریس سختی ساختار است؛  $\ddot{X}_t$ ،  $\dot{X}_t$  و  $X_t$  به ترتیب نشان دهنده بردارهای شتاب، سرعت و جابجایی گرهی در سیستم مختصات جهانی و  $F(t)$  نیز بردار وابسته به زمان بارهای اعمال شده خارجی است. روش گام به گام برای حل معادله دیفرانسیل معمولی مرتبه دوم در دامنه زمانی بدست آمده از معادله (1) مناسب است.

در اینجا روش Newmark که یکی از رایج ترین روش های گام به گام است، برای مکان گره در مرحله  $n+1$  ارزیابی پاسخ های دینامیک سازه استفاده می شود. با توجه به روش Newmark، تغییر  $n$  می تواند به صورت زیر تعیین شود:

$$[2] \quad x_{n+1} = K_e^{-1} \times F_e$$

که در آن  $KE$  و  $FE$  به ترتیب ماتریس سختی معادل و نیروی گرهی معادل سازه هستند و با استفاده از معادلات (3) و (4) به صورت زیر تعریف می شوند:

$$[3] \quad K_e = a_0 M + a_1 C + K$$

$$[4] \quad F_e = F + M(a_0 X_n - a_2 X_n - a_3 X_n) + C(a_1 X_n - a_2 X_n - a_5 X_n)$$





در نهایت، برای تعیین بردارهای سرعت و شتاب گرهی، معادلات (5) و (6) را می توان به صورت زیر تعریف کرد:

$$[5] \quad \mathbf{X}_{n+1} = \mathbf{a}_0(\mathbf{X}_{n+1} - \mathbf{X}_n) - \mathbf{a}_2\mathbf{X}_n - \mathbf{a}_3\mathbf{X}_n$$

$$[6] \quad \mathbf{X}_{n+1} = \mathbf{X}_n - \mathbf{a}_6\mathbf{X}_n - \mathbf{a}_7\mathbf{X}_{n+1}$$

که در آن عوامل  $\mathbf{A}_i$  ( $i=0, \dots, 7$ ) به صورت زیر تعیین می شوند:

$$a_0 = \frac{1}{\alpha \Delta t^2} \quad a_1 = \frac{\beta}{\alpha \Delta t} \quad a_2 = \frac{1}{\alpha \Delta t} \quad a_3 = \frac{1}{\alpha 2} - 1 \quad a_4 = \frac{\beta}{\alpha} - 1 \quad a_5 = \frac{\Delta t}{2} \left( \frac{\beta}{\alpha} - 2 \right),$$

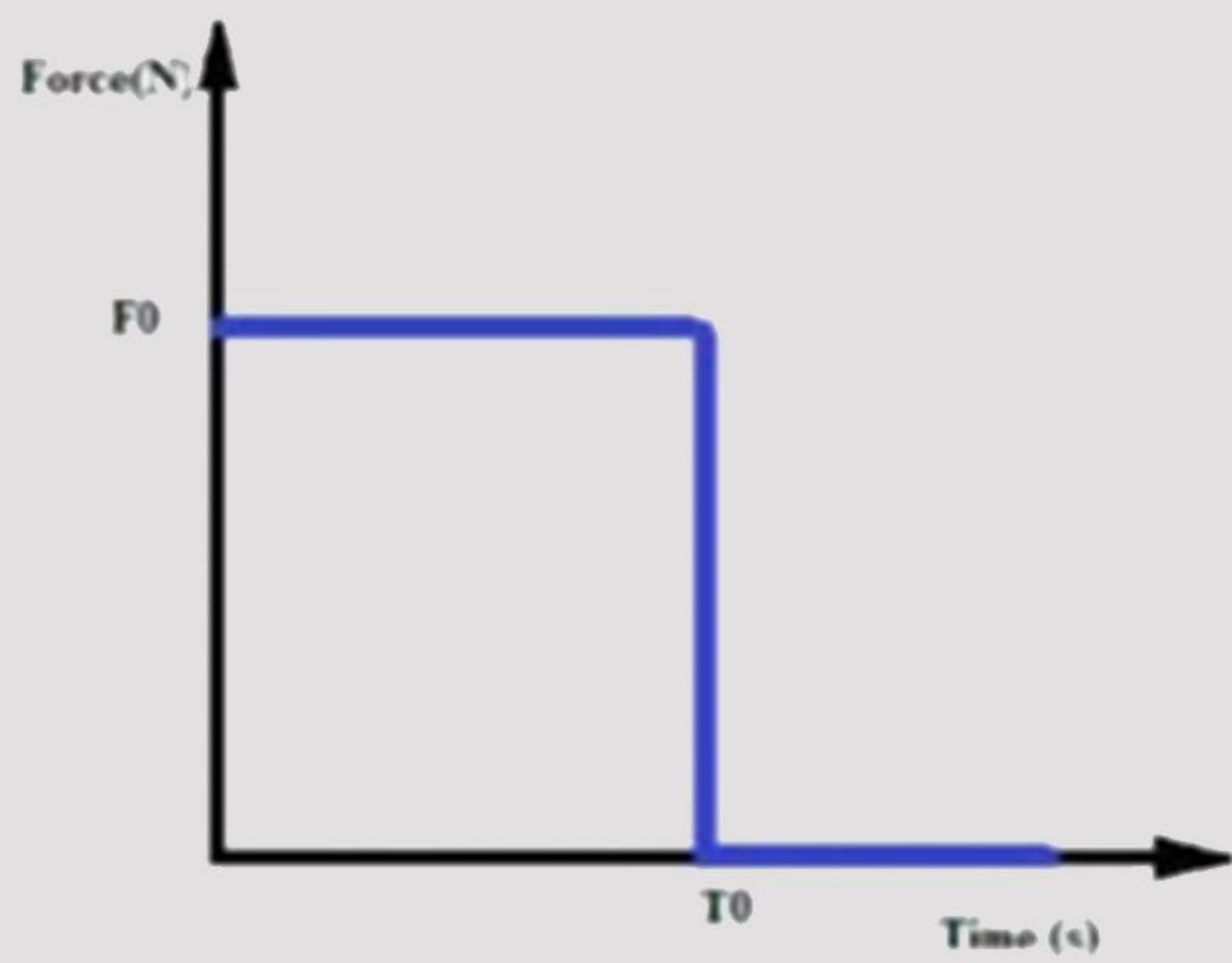
$$[7] \quad a_6 = \Delta t (1 - \alpha), \quad a_7 = \beta \Delta t$$

بنابراین  $\alpha = 1/4(1+\gamma)^2$  و  $\beta = 1/2 + \gamma$  برابر صفر در نظر گرفته شده است.

شتاب وابسته به زمان سازه تحت بار دینامیکی، حاوی اطلاعات مناسبی است که می تواند برای تشخیص آسیب مورد استفاده قرار گیرد. بروز هرگونه آسیب در سازه می تواند منجر به تغییر در شتاب ساختاری شود. به منظور بررسی حساسیت پاسخ های شتاب به عنوان یک داده دامنه زمان برای آسیب ساختاری، یک مطالعه موردی به شرح زیر انجام می شود. تیر کنسولی که در شکل ۱ نشان داده شده است را در نظر بگیرید که دارای یک مورد آسیب دوگانه به علت کاهش 20 درصدی مدول الاستیسیته عنصر 4 و 12 است. همانطور که در شکل 2 نشان داده شده است یک بارگذاری ناگهانی در انتهای تیر در جهت  $\gamma$  اعمال شده است. که در آن  $F_0 = 200\text{N}$  و  $T_0 = 15.0$  ثانیه است.

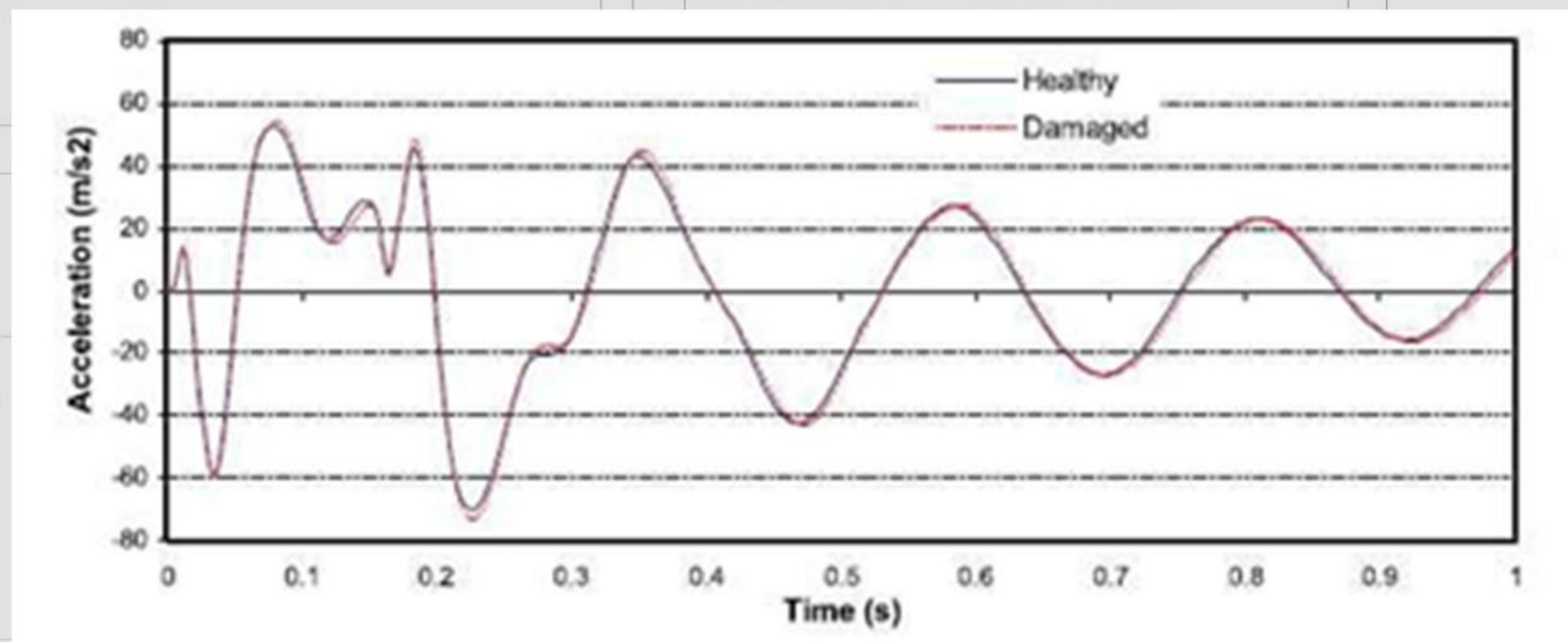


شکل ۱: تیر کنسولی با یک مورد آسیب دوگانه تحت بارگذاری ناگهانی.

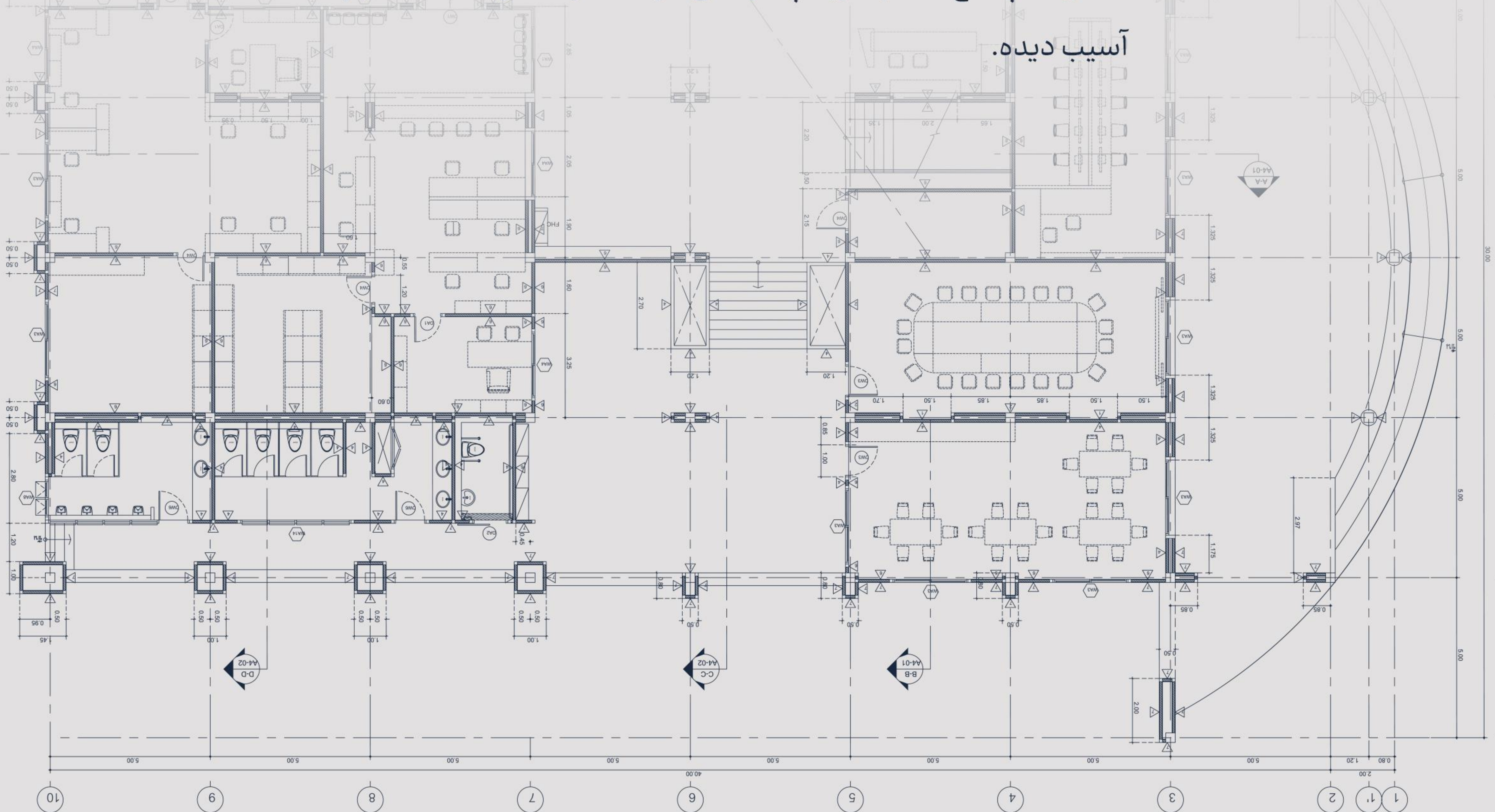


شکل ۲. بارگذاری ضربه‌ای اعمال شده در آخرین گره تیر.

شتاب تاریخچه زمانی گره شماره ۵ در حالت سالم و آسیب دیده تعیین شده و در شکل ۳ نشان داده شده است. همانطور که مشاهده شد، پاسخ های شتاب به دلیل بروز آسیب ساختاری تغییر می کنند. بنابراین، پاسخ های شتاب تاریخچه زمانی به آسیب های ساختاری حساس بوده و می تواند به عنوان یک شاخص در شناسایی آسیب استفاده شود.



شکل ۳. پاسخ شتاب تاریخچه زمانی گره شماره ۵ در حالت سالم و آسیب دیده.



## روش پیشنهادی برای تشخیص آسیب:

قانون اساسی و پایه برای روش های تشخیص آسیب مبتنی بر لرزه این است که آسیب و خسارت منجر به تغییر در مشخصات جرم، سختی و میرایی یک ساختار می شود. این تغییرات منجر به تغییر در ویژگی های ارتعاش و لرزه ای سازه خواهد شد که یک عامل کلیدی برای شناسایی آسیب ها در مقایسه با پاسخ های لرزه ای سازه قبل و بعد از آسیب می باشد. مسئله تشخیص و شناسایی آسیب می تواند به صورت "یافتن مجموعه ای از متغیرهای آسیب به منظور به حداقل رساندن / حداکثر سازی یک شاخص همبستگی بین داده های پاسخ یک سازه قبل و بعد از آسیب" تفسیر شود. بنابراین در این پژوهش برای یافتن موقعیت و شدت خسارت در یک سازه، از یک روش بهینه سازی به صورت زیر استفاده می شود:

$$[8] \text{ Find Minimize: } X^T = \{x_1, x_2, \dots, x_n\} \quad w(X) \quad X^1 \leq X \leq X^u$$

که در آن  $x^T = \{x_1, x_2, \dots, x_n\}$ ، یک بردار متغیر آسیب شامل مکان و میزان آسیب های مجهول است؛  $x^u$  و  $x^1$  پایین ترین و بالاترین کران بردار آسیب هستند.  $w$  نیز یک تابع هدف است که باید به حداقل برسد.

### 1.3 متغیرهای آسیب

در اینجا متغیر آسیب از طریق کاهش نسبی مدول الاستیسیته یک عنصر ساختاری به صورت زیر تعریف می شود:

$$[9] \quad x_i = \frac{E - E_i}{E}, i = 1, 2, \dots, n$$

که در آن  $E$  مدول الاستیسیته سازه سالم و  $E_i$  مدول الاستیسیته  $i$  امین عنصر آسیب دیده است. در حقیقت در این معادله،  $x_i$   $i$  امین جزء بردار آسیب  $x$  است، که در آن  $X$  نشان دهنده شدت آسیب و  $i$  نیز نشان دهنده موقعیت مکانی عنصر آسیب دیده است.

### 2.3 تابع هدف

انتخاب تابع هدف برای مسئله تشخیص آسیب به دلیل نقش اساسی آن در همگرایی الگوریتم بهینه سازی، یک مسئله حیاتی و بسیار مهم است. در بسیاری از تحقیقات، شاخص های همبستگی متعددی به عنوان تابع هدف انتخاب شده اند. در این مطالعه یک تابع هدف کارآمد مبتنی بر شتاب وابسته به زمان در نقاط محدود سازه به صورت زیر تعریف شده است:

$$[10] \quad w_x = - \frac{(a_d^T \times aX)^2}{(a_d^T \times a_d)(a(X)^T \times a(X))}$$

که در آن  $a_d$  بردار پاسخ شتاب سازه آسیب دیده و  $a(x)$  بردار پاسخ شتاب یک مدل تحلیلی است. مقدار  $w$  از حداقل مقدار  $-1$  تا حداکثر مقدار  $0$  متغیر است. این مقدار زمانی حداقل می شود که بردار پاسخ شتاب تحلیلی برابر با بردار پاسخ شتاب سازه آسیب دیده باشد، که در آن  $a_d = a(x)$  خواهد بود.

همانطور که در معادله (11) تعریف شده است، برای  $m$  تعداد از نقاط اندازه گیری (سنسورها)، بردارهای پاسخ شتاب ( $a_d$  و  $a(x)$ ) از  $m$  بردار پاسخ شتاب مربوط به  $m$  نقطه اندازه گیری تشکیل می شوند.

$$[11] \quad a_1 = \{ \}, a_2 = \{ \}, \dots, a_n = \{ \} \Rightarrow \begin{pmatrix} a_1 \\ a_2 \\ \vdots \\ a_m \end{pmatrix}$$

که در آن  $a$  نشان دهنده بردار پاسخ شتاب استفاده شده در تابع هدف،  $a_1$ ،  $a_2$ ، و  $a_m$  به ترتیب نشان دهنده بردارهای پاسخ شتاب مربوط به نقاط اندازه گیری 1، 2 و  $m$  است؛ و  $m$  نیز تعداد نقاط اندازه گیری (سنسورها) را نشان می دهد.

### 3.3. الگوریتم بهینه سازی

از آنجا که مسئله تشخیص آسیب مبتنی بر بهینه سازی ممکن است دارای راه حل های محلی بسیار متعددی باشد، انتخاب یک الگوریتم کارآمد برای حل مشکل تشخیص آسیب از اهمیت بالایی برخوردار است. برای انتخاب یک الگوریتم مناسب، دستیابی به راه حل جهانی با استفاده از آنالیزهای ساختاری کمتر، اصلی ترین فاکتوری است که باید مورد توجه قرار گیرد. در این مطالعه، الگوریتم تکاملی دیفرانسیلی (DEA) برای حل مشکل استفاده می شود.

در سال 1997، یک الگوریتم بهینه سازی جدید به نام DEA توسط STORN و PRICE پیشنهاد شد. توانایی دستیابی به راه حل جهانی و حل مشکلات غیرخطی با استفاده از یک تابع هدف غیر قابل تفکیک، از مزایای اصلی این الگوریتم است. مراحل اصلی این الگوریتم شامل مرحله ۱: تخمین اولیه، مرحله ۲: جهش، مرحله ۳: چلیپایی (همگذری)، مرحله ۴: انتخاب و مرحله ۵: همگرایی را می توان به صورت زیر توضیح داد:



## مرحله ۱: تخمین اولیه



پارامترهای اولیه، ثابت‌ها و جمعیت اولیه شناسایی می‌شوند. همانند دیگر الگوریتم‌های تکاملی، DEA جستجو را از یک اجتماع اولیه شروع می‌کند. اجتماع اولیه در فضای جستجو به صورت تصادفی به شکل زیر بوجود می‌آید:

$$[12] \quad X^l \leq X_i \leq X^u, i = 1, 2, \dots, np$$

که در آن  $x^l$  و  $x^u$  به ترتیب پایین‌ترین و بالاترین کران یک بردار متغیر هستند. همچنین  $np$  تعداد جمعیت اولیه است که باید حداقل 4 باشد.

## مرحله ۲: جهش

برای یک بردار معین  $x_i$  ( $i=1, 2, 3, \dots, np$ ) یک بردار جهش توسط یک ترکیب خاص از سه راه حل مختلف موجود به صورت زیر تعریف می‌شود:

$$[13] \quad V_i = X_{r_1} + mc.(X_{r_2} - X_{r_3}), r_1 \neq r_2 \neq r_3 \neq i$$

که در آن سه شاخص مختلف  $r_1, r_2, r_3 \in \{1, 2, 3, \dots, np\}$  و  $r_1$  و  $r_2$  به طور تصادفی به گونه‌ای انتخاب می‌شوند که از شاخص  $i$  متفاوت باشند. همچنین،  $mc \in [0, 2]$  یک فاکتور واقعی و ثابت است که افزایش تنوع دیفرانسیلی  $(x_{r_2} - x_{r_3})$  را کنترل می‌کند.



### مرحله ۳: همگذری

به منظور افزایش تنوع بردار پارامترناهموار، هم گذری با استفاده از تولید بردارهای آزمایش  $U_i (i=1, 2, \dots, np)$  به صورت زیر معرفی می شود:

$$[14] \quad u_{ji} = \begin{cases} v_{ji} & \text{if } (rand_{ji} \leq cc \text{ or } j = irnd_i) \\ x_{ji} & \text{else} \end{cases}$$
$$j = 1, 2, \dots, n$$

که در آن  $rand_{ji}$  یک عدد تصادفی یکنواخت عضو  $[0, 1]$  و  $cc$  ثابت همگذری عضو  $[0, 1]$  و  $irnd_i$  یک عدد صحیح تصادفی عضو  $\{1, 2, \dots, n\}$  است که تضمین می کند که  $U_i$  حداقل یک پارامتر از  $V_i$  را دریافت می کند.

### مرحله ۴: انتخاب

برای انتخاب نهایی، بردار هدف  $x_i$  با بردار آزمایشی  $U_i$  مقایسه شده است. اگر بردار  $U_i$  مقدار تابع هدف کوچکتری نسبت به  $x_i$  ارائه دهد،  $x_i$  بر روی  $U_i$  تنظیم می شود؛ در غیر این صورت، مقدار قبلی  $x_i$  حفظ می شود.

### مرحله ۵: همگرایی

در این مرحله، همگرایی راه حل کنترل می شود. اگر راه حل همگرا باشد بهینه سازی متوقف می شود؛ در غیر این صورت راه حل دوباره به مرحله ۲ بازگردانده می شود. نمودار جریان روش پیشنهادی را می توان به طور مختصر در شکل ۴ نشان داد. در ادامه آزمایشاتی دیگر انجام می شود که در نتیجه گیری بیان می شود.



## ۵. نتیجه گیری:

نظر گرفتن صدای اندازه گیری شده نشان می دهد که ترکیبی از AROF و DEA می تواند یک ابزار قوی برای تشخیص آسیب ساختاری، حتی در سطوح صدای بالای (15%) ارائه دهد. نتایج مطالعات پارامتری نشان می دهد که طرح شناسایی آسیب با وجود نقاط اندازه گیری توسعه بیشتری می یابد. به عبارت دیگر، تأثیر موقعیت مکانی سنسور بر نتایج پیش بینی آسیب در سازه های کوچک خیلی دقیق نیست. علاوه بر این، این روش قادر به شناسایی تعداد و موقعیت های مختلف المان های آسیب دیده است. روش پیشنهادی همچنین می تواند داده های ناقص ارتعاش را که از تعداد محدودی از نقاط اندازه گیری به دست آمده اند، کنترل کند. در مقایسه با روش های مبتنی بر مودال، این روش نیاز به پس پردازش بسیار کمتر بر روی داده های ثبت شده و همچنین نقاط اندازه گیری کمتر دارد؛ در نتیجه روش پیشنهادی برای نظارت بر سلامت آنلاین مناسب تر است.

این مقاله یک مطالعه کامل از یک تکنیک تشخیص آسیب مبتنی بر ارتعاش ارائه می دهد که از یک الگوریتم بهینه سازی کارآمد و موثر همراه با تابع هدف مبتنی بر پاسخ شتاب، برای شناسایی موقعیت مکانی و شدت آسیب های متعدد در سازه ها استفاده می کند. ابتدا، مسئله تشخیص آسیب به صورت یک مسئله بهینه سازی استاندارد با هدف به حداقل رساندن یک تابع هدف برای یافتن متغیرهای آسیب پایدار، در نظر گرفته شده است. تابع هدف بر اساس یک بردار حاوی پاسخ های شتاب برگرفته از تعداد محدودی از نقاط اندازه گیری تعریف شده است. DEA به عنوان یک الگوریتم بهینه سازی جهانی برای حل صحیح و کامل مسئله بهینه سازی استفاده می شود. چهار نمونه گویا به منظور ارزیابی عملکرد روش پیشنهادی برای تشخیص آسیب های ساختاری، به صورت عددی مورد آزمایش قرار گرفتند. برای اطمینان کامل، سطح صدای بالای 15% به داده های عددی اضافه شده و یک مطالعه در مورد حساسیت صدا به منظور بررسی قدرت صدای روش توسعه یافته انجام شده است. نتایج عددی با در



# عمران نامہ

شمارہ ۱۰ ششم