

تخمین کاتورهای سرعت در کانال مثلثی با توزیع زبری غیر یکنواخت با استفاده از سیستم تطبیقی استنتاج فازی-عصبی

سارا برdestani^۱, محمد گیوه‌چی^۲

۱- دانشآموخته کارشناسی ارشد، گروه مهندسی عمران، دانشگاه سیستان و بلوچستان، زاهدان
(نویسنده مسؤول) Sa.bardestani@gmail.com

۲- استادیار، گروه مهندسی عمران، دانشگاه سیستان و بلوچستان، زاهدان

(دریافت ۹۴/۵/۱۲) پذیرش ۹۵/۳/۱۲

چکیده

کانال‌های مثلثی در مهندسی آب و فاضلاب کاربردهای متنوعی دارند؛ از این رو مشخصات هیدرولیکی جریان در این مقاطع از اهمیت ویژه‌ای برخوردار است. پژوهشگران روش‌های مختلفی برای تخمین کاتورهای سرعت در مقاطع منشوری ارائه کرده‌اند. اکثر روش‌های ارائه شده اثر زبری جداره‌ها، نحوه توزیع زبری و جریان‌های ثانویه را بررسی نمی‌کنند. با این حال به علت پیچیدگی و غیرخطی بودن کاتورهای سرعت در مجاري روباز، هیچ رابطه ساده‌ای وجود ندارد که بتواند به طور دقیق کاتورهای سرعت را تخمین بزند. در این پژوهش رهیافتی کارآمد به منظور مدل‌سازی کاتورهای سرعت در کانال‌های مثلثی روباز با توزیع زبری غیر یکنواخت، با استفاده از سیستم تطبیقی استنتاج فازی-عصبی ارائه شد. برای آموزش و ارزیابی مدل از اطلاعات آزمایشگاهی شامل ۱۷۰۳ داده در مجاري مثلثی با تقاضه هندسی و توزیع زبری غیر یکنواخت استفاده شد. مقایسه نتایج آزمایشگاهی با مقادیر تخمینی توسط مدل نشان می‌دهد که مدل ANFIS قابلیت کاربرد در شبیه‌سازی سرعت موضوعی و تعیین کاتورهای سرعت را به خوبی دارد و ارزیابی مستقل نشان می‌دهد که مقادیر دبی و سرعت متوسط عمقی محاسبه شده از اطلاعات مدل، با دقت زیادی منطبق بر مقادیر آزمایشگاهی است.

واژه‌های کلیدی: کانال مثلثی، کاتور سرعت، سرعت متوسط عمقی، سیستم تطبیقی استنتاج فازی-عصبی

نتایج پژوهش دیگری در تخمین دبی نشان داده است که توزیع

سرعت، متاثر از عوامل زیادی از جمله جریان‌های ثانویه، هندسه مقطع، خصوصیات هیدرولیکی و شیمیایی سیال است (Wark et al. 1990). تأثیر تغییرات غلظت رسوب معلق بر روی ویژگی‌های پروفیل سرعت در پژوهش دیگری بررسی شده است (Coleman 1986). در پژوهش ارائه شده توسط سارما و همکاران مدلی نیمه تجربی برای مدل‌سازی پروفیل سرعت در مجاري مستطیلی ارائه شده است (Sarma et al. 1983). معادله توزیع سرعت می‌تواند توسط مقاهم آنتروپی با تابع چگالی احتمال مناسب به دست آید & Chiu (2002). در پژوهش دیگری مدلی با استفاده از شبکه‌های عصبی مصنوعی ایجاد شده و کاتورهای سرعت در کانال‌های مستطیلی باز، شبیه‌سازی شده است. نتایج نشان داده که شبکه‌های عصبی مصنوعی به خوبی می‌تواند پروفیل‌های سرعت را مدل‌سازی نماید (Yang & Chang 2005).

کانال‌های مثلثی شکل غالباً به عنوان مقاطع متعارف در مجاري هدایت آب‌های سطحی با دبی کم مطرح می‌شوند. در دره‌های عمیق

۱- مقدمه

با توجه به اهمیت توزیع سرعت جریان در برآورد بسیاری از مشخصات هیدرولیکی، شناخت بهتر و استفاده از روش‌های فرآیند، دقیق و آسان در تخمین آن ضروری است. آگاهی از وضعیت جریان و نحوه توزیع قائم و عرضی سرعت به عنوان اطلاعات پایه، در بازه وسیعی از تحقیقات از جمله مدیریت و مدل‌سازی آلودگی، مطالعات زیست‌محیطی و تخمین دبی مورد استفاده قرار می‌گیرد (Bogle 1997; Knight et al. 2007). توزیع سرعت جریان در مجاري باز، پیچیده و سه بعدی است و به دست آوردن رابطه‌ای کلی که بیانگر توزیع سرعت جریان در کانال‌هایی با خصوصیات متفاوت باشد، به سادگی میسر نیست (Waldon 2004).

تاکنون یک تعریف و مدل‌سازی کامل برای پروفیل‌های سرعت در جریان آشفته ارائه نشده است. در راستای بررسی جریان در مجاري باز و بسته، روش‌های عددی و همچنین نتایج آزمایشگاهی گسترده‌ای ارائه شده است. بررسی سه بعدی جریان در کانال‌های باز در پژوهش هانگ و همکاران انجام شده است (Huang et al. 2002).

آزمایش‌هایی به منظور تعیین توزیع سرعت در مقطع و همچنین تخمین سرعت متوسط عمقی در کanal مستطیلی و مثلثی انجام شده است. فلوم آزمایشگاهی که آزمایش‌های مقطع مثلثی در آن انجام شد، دارای طول ۸ متر بود. محل اندازه‌گیری سرعت توسط دستگاه سرعت‌سنج در فاصله $4/8$ متری از ابتدای کanal انتخاب شد. از سرعت‌سنج مدل Low Speed Probe 403 با دقت ۱ درصد در برداشت سرعت، در محدوده ۱۵۰ تا ۱۵۰ سانتی‌متر بر ثانیه استفاده شد. نتایج آزمایشگاهی مورد اشاره نشان داد که در این نقطه، جريان توسعه یافته است. سرعت نقطه‌ای در فواصل عرضی و عمقی معین توسط مولینه برداشت شد. سرعت آب در فاصله $0/6$ تا $1/0$ سانتی‌متری از سطح آزاد سیال نیز توسط لوله پیتو با دقت ۵ درصد، اندازه‌گیری شد و به عنوان سرعت سطحی آب در نظر گرفته شد. جداره شیشه‌ای به عنوان اولین زبری در آزمایش‌ها مد نظر قرار گرفت. دومین و سومین نوع زبری، مربوط به دانه‌های شن به ترتیب با قطر متوسط $3/5$ میلی‌متر و 11 میلی‌متر بود که به بدنه توسط چسب، چسبانده شد. به منظور تعیین ضریب زبری مانینگ (n) با توجه به نحوه توزیع زبری جداره، از معادله مانینگ که از دقت بیشتری نسبت به سایر معادلات برخوردار است، استفاده شد

$$n = \frac{AR^{\frac{2}{3}}S_0^{\frac{1}{2}}}{Q} \quad (1)$$

که در آن سطح مقطع جريان، Q دبی، S_0 شبکه کanal و R_h شعاع هیدرولیکی مقطع است. با انجام چندين آزمایش در دبی‌ها و ارتفاع‌های مختلف آب، مقادیر ضریب زبری مانینگ برای شیشه و زمانی که کل مقطع با دانه‌های شن به ترتیب با قطر متوسط $3/5$ میلی‌متر و 11 میلی‌متر پوشیده باشند، به ترتیب برابر با $0/009$ ، $0/0225$ و $0/0228$ محاسبه شد.

مقاطع مثلثی مورد استفاده در این پژوهش، در دو حالت مختلف از نظر شکل هندسی در نظر گرفته شد. در شکل ۱ زوایای داخلی مثلث‌های متقاضی از نظر هندسی برابر با $46/13$ و $53/13$ درجه با شیب جانبی s ($s:1$) به ترتیب برابر با $0/42$ و $0/05$ است. سه نوع زبری در این مقطع در نظر گرفته شده است. در شکل ۲ انواع

۷ شکل با بستر مقاوم عملأً رودخانه دارای شکلی مثلثی خواهد بود. بررسی شرایط جريان در این مقاطع از اهمیت ویژه‌ای برخوردار است. بررسی منابع علمی نشان داد که اطلاعات کمی در مورد توزیع سرعت در این مقاطع وجود دارد.

در پژوهش‌های مختلف وضعیت کانتورهای سرعت در داکت‌های مثلثی در اعداد رینولدز مختلف بررسی شده است. نتایجی در رابطه با بررسی جريان‌های ثانویه در داکت‌های مثلثی و توزیع سلول‌های جريان‌های ثانویه نیز ارائه شده است اما در کلیه موارد، مقطع مثلثی بسته که بیشتر در مجاري عرضی عبوری از زیر راهها استفاده می‌شود، مورد تحقیق قرار گرفته است (Aly et al. 1978; Cope & Hanks 1972; Bandopadhayay & Hinwood 1973).

تعداد محدودی از پژوهشگران به کanal‌های باز با سطح مقطع مثلثی، پرداخته‌اند. پژوهش‌هایی در مورد تخمین سرعت متوسط عمقی در مجاري مثلثی باز، تعیین توزیع تنش بر بشی در مقاطع مثلثی باز، توزیع سرعت و تنش بر بشی در مقطع مثلثی باز بری یکنواخت و غیر یکنواخت انجام شده است (Sooky 1969; Lane 1953; Maghrebi & Givehchi 2010).

در اغلب پژوهش‌ها توزیع زبری بر روی جداره کanal یکسان در نظر گرفته می‌شود. اما در عمل به دلایل مختلف از جمله فرسایش و رسوب‌گذاری ممکن است توزیع غیر یکنواخت زبری در دو جداره مقطع مثلثی ایجاد شود (Maghrebi & Givehchi 2010).

در این پژوهش روشی نوین به منظور تخمین کانتورهای سرعت در مجاري روباز مثلثی شکل با توزیع زبری غیر یکنواخت با بهره‌گیری از سیستم تطبیقی استنتاج فازی- عصی^۱ ارائه شده است. با استفاده از اطلاعات تخمینی دبی و همچنین توزیع سرعت متوسط عمقی که کاربرد فراوان به ویژه در تخمین ضریب توزیع آلدگی دارد، محاسبه می‌شود. این مدل در کanal‌های منشوری شکل و با هندسه‌های متداول و توزیع زبری‌های مختلف قابل استفاده است.

۲- روش کار

۱-۲- اطلاعات آزمایشگاهی

داده‌های این پژوهش، از مطالعات آزمایشگاهی قبلی نویسنده جمع آوری شده است (Givehchi 2009)، در آن پژوهش

^۱ Adaptive Neuro-Fuzzy Inference System (ANFIS)

مقطع، A مساحت سطح مقطع جریان، U سرعت متوسط و Fr عدد فرود جریان است. نام هر آزمایش ترکیبی از نام های درنظر گرفته شده برای هندسه و الگوی زبری و ارتفاع آب رأس مثلث در آزمایش است.

۲-۲- سیستم تطبیقی استنتاج فازی- عصبی
ریاضیات مبهم یا فازی، با توزیع و احتمال قابل توصیف نیستند (Teshnehlab et al. 2008) شبکه های عصبی که توان استخراج دانش از اطلاعات عددی را دارند، از عناصر عملیاتی ساده ای به صورت موازی و تعداد دلخواهی نرون تشکیل می شوند که مجموعه ورودی را به خروجی ربط می دهند (Wol Pert 1992). اصطلاح ANFIS مخفف عبارت "سیستم استنتاج فازی تطبیق پذیر مبتنی بر شبکه های عصبی مصنوعی" است (Chang & Chang 2006).

این سیستم پیاده سازی یک سیستم فازی سوگنو به صورت ساختار شبکه ای پیش رو نده است. مدل های فازی- عصبی که در سال ۱۹۹۳ گسترش یافت، منطق فازی را با شبکه های عصبی مصنوعی ترکیب می نماید (Jang 1993). علت اصلی ترکیب سیستم های فازی با شبکه های عصبی مصنوعی، استفاده از قابلیت یادگیری شبکه های عصبی است (Jeon 2007). در شکل ۳ معماري مدل ANFIS معادل یک سیستم فازی تاکاگی- سوگنو با دو ورودی A و B و یک خروجی F و دو قانون ارائه شده است.

ساختار شبکه تطبیقی شامل یک مجموعه از گره های متصل به هم است که به طور مستقیم به هم مرتبط شده اند و در آن هر گره یک واحد پردازشگر محسوب می شود. با استفاده از این شبکه، مشکل اصلی استفاده از سیستم استنتاج فازی که بهینه سازی پارامترهای مورد استفاده در مدل بود، رفع می شود. بخشی از این گره ها تطبیقی هستند، به این معنی که خروجی شان به پارامترهای وابسته به این گره ها بستگی دارد. گره های مربعی، گره تطبیقی شامل تابع بوده و گره های دایره ای گره های ثابتی هستند که هیچ تابعی بر روی آن ها اعمال نمی شود (شکل ۳). به منظور طراحی نگاشت غیر خطی بین فضای ورودی و خروجی، این پارامترها مطابق با داده های آموختی و بر اساس فرایند یادگیری بهنگام می شوند.
برای تعیین ساختار مدل، روش های متعددی پیشنهاد شده است که پر کاربرد ترین آن ها، روش افزار شبکه ای و خوش بندی فازی

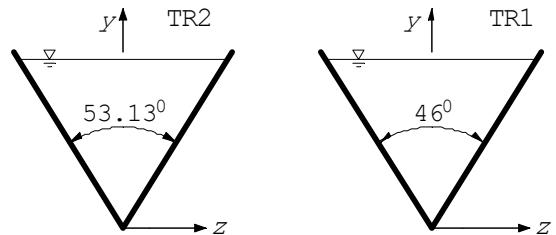


Fig. 1. Various shapes of triangular sections
شکل ۱- شکل های مختلف مقاطع مثلثی

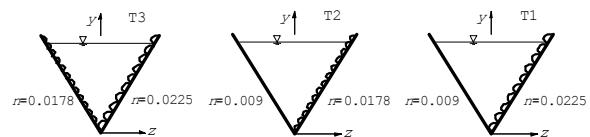


Fig. 2. Types of different roughness distributions for triangular sections
شکل ۲- انواع توزیع های مختلف زبری برای مقاطع مثلثی

توزیع های مختلف زبری برای هر یک از اشکال شکل ۱ نشان داده شده است. مقطع TR1، با سه ارتفاع آب ۱۵، ۲۵ و ۳۵ سانتی متر و مقطع TR2 با دو ارتفاع آب ۱۵ و ۲۵ سانتی متر در هر یک از توزیع های زبری نشان داده شده در شکل ۲، مورد آزمایش قرار گرفتند. شب طولی کanal در همه آزمایش ها ۰/۰۰۰۶ متر در این تحقیق ۱۵ آزمایش مورد بررسی قرار گرفت. نام و مشخصات هندسی و هیدرولیکی آزمایش ها در جدول ۱ ارائه شده است. در این جدول H ارتفاع آب در رأس مثلث، Q دبی اندازه گیری شده

جدول ۱- نام، مشخصات هندسی و هیدرولیکی آزمایش ها
Table 1. Name, Geometry and hydraulic parameters of experiments

Experiment	Name	H (cm)	A (cm ²)	Q(lit/s)	U(ms ⁻¹)	Fr
1	TR1-T1-H15	15	95.4	1.59	0.165	0.136
2	TR1-T1-H25	26.5	297.9	6.55	0.222	0.138
3	TR1-T1-H35	34	117	12.17	0.250	0.136
4	TR1-T2-H15	18.3	142	3.1	0.223	0.167
5	TR1-T2-H25	25	265.1	6.79	0.261	0.166
6	TR1-T2-H35	34	490.4	15.41	0.304	0.165
7	TR1-T3-H15	16	108.6	1.47	0.140	0.112
8	TR1-T3-H25	26.2	291.2	5.14	0.179	0.111
9	TR1-T3-H35	35	519.6	11.16	0.206	0.110
10	TR2-T1-H15	14.3	106.3	1.89	0.180	0.152
11	TR2-T1-H25	25.6	340.9	8.18	0.235	0.150
12	TR2-T2-H15	15	117	2.53	0.221	0.182
13	TR2-T2-H25	25	325.1	9.0	0.267	0.170
14	TR2-T3-H15	15	117	1.65	0.145	0.119
15	TR2-T3-H25	25	325.1	6.32	0.188	0.120

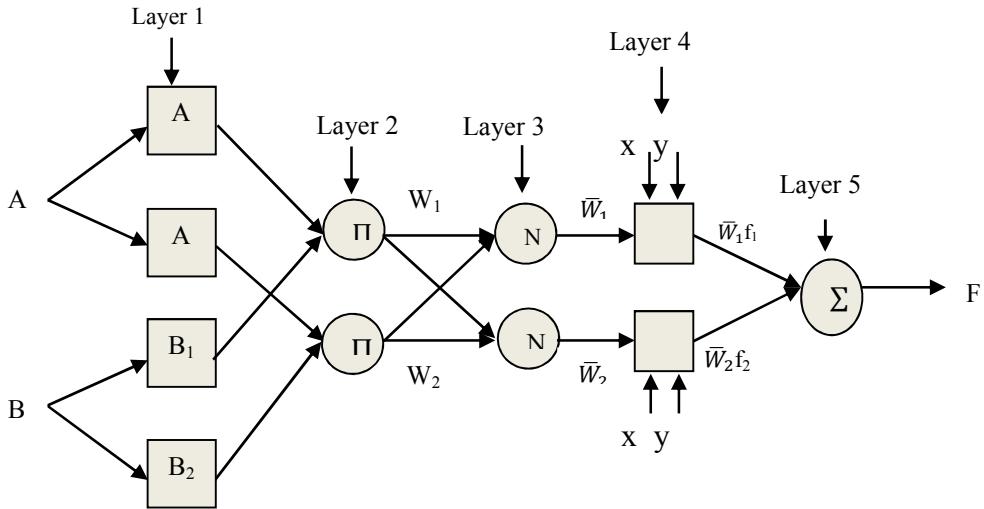


Fig. 3. Architecture of ANFIS model based on Takagi- Sugeno Fuzzy Inference System with two inputs, two rules and one output

شکل ۳- معماری مدل ANFIS معادل سیستم استنتاج فازی تاکاگی- سوگنو با دو ورودی، دو قانون و یک خروجی

هدف آنالیز ابعادی، شناخت پارامترهای مؤثر در پدیده مورد مطالعه و تعیین نسبت‌های بی‌بعد این پارامترها و بیان ارتباط بین این نسبت‌ها است. به منظور بررسی و تخمین سرعت متوسط عمقی در مقاطع مثلثی باز مقارن با زبری غیریکنواخت، استفاده از تحلیل ابعادی و ساخت گروه‌های بی‌بعد به منظور تعیین روشی فرآگیر، ضروری به نظر می‌رسد. با استفاده از متغیرهای بی‌بعد به جای متغیرهای اصلی، از تعداد کمتری کمیت متغیر استفاده می‌شود. از طرف دیگر تعداد آزمایش‌ها به منظور تعیین رابطه حاکم بر پدیده مورد مطالعه کاهش می‌یابد. همچنین متغیرهای بی‌بعد حاصل از آنالیز ابعادی به سیستم آحاد بستگی ندارد و در هر سیستمی قابل استفاده است. با استفاده از قضیه پی باکینگهام^۱، کمیت‌های بدون بعد انتخاب شده و در نهایت شکل کلی معادله حاکم بر توزیع سرعت در مقاطع مثلثی به صورت زیر ارائه می‌شود

$$\frac{u(y,z)}{\sqrt{gH}} = f\left(\frac{y}{T}, \frac{z}{T}, \frac{H}{T}, S_L, S_R, n_L, n_R\right) \quad (3)$$

بنابراین برای ساخت شبکه ANFIS، با استفاده از معادله بی‌بعد^۲، پارامترهای $\frac{H}{T}$, $\frac{z}{T}$, $\frac{y}{T}$, S_L , S_R و n_R به عنوان پارامترهای مؤثر ورودی و $\frac{u(y,z)}{\sqrt{gH}}$ به عنوان خروجی به مدل‌ها معرفی شد. وارد کردن داده‌ها به صورت خام باعث کاهش سرعت و دقت شبکه‌ها می‌شود.

کاهشی است. تفاوت عمدۀ این دو روش در چگونگی تعیین تابع عضویت فازی است (Haykin 1999). در روش افزار شبکه‌ای، نوع و تعداد تابع عضویت بردار اطلاعات ورودی توسط اطلاعات ورودی تعیین می‌شود. در روش خوشه‌بندی فازی کاهشی، نوع تابع عضویت با توجه به خصوصیات بردار اطلاعات ورودی و دسته‌بندی موجود در آن‌ها توسط خود مدل تعیین می‌شود (Chiu 1994; Rumelhart & McClelland 1986).

۲-۳- سازمان‌دهی داده‌ها

با توجه به نتایج پژوهش‌های دیگر پژوهشگران و مشاهدات فیزیکی، مهم‌ترین عوامل مؤثر بر سرعت موضعی در راستای طولی کanal ($u(y, z)$) در مختصات y و z در مقاطع مثلثی روباز با هندسه متقارن و زبری غیریکنواخت عبارت از H ارتفاع سیال در محل راس مثلث، T عرض سطح آزاد آب، S_L و S_R به ترتیب شیب وجوده چپ و راست مقطع، g شتاب ثقل، n_R ، n_L ، به ترتیب ضریب زبری مانینگ در جداره‌های چپ و راست مقطع، S_0 شیب طولی کanal و وضعیت سلول‌های جریان ثانویه می‌باشد. اثر جریان‌های ثانویه در اطلاعات سرعت آزمایشگاهی وجود دارد. با صرف نظر کردن شیب کanal به دلیل عدم تغییر آن در آزمایش‌های انجام شده، می‌توان رابطه این پارامترها را مطابق زیر بیان نمود

$$f(u(y, z), y, z, H, T, S_L, S_R, n_L, n_R, g) = 0 \quad (4)$$

¹ π Buckingham

روباز، از پارامترهای $\frac{y}{T}, \frac{z}{T}, \frac{H}{T}, S_L, S_R$ و n_L, n_R به عنوان داده‌های ورودی شبکه استفاده شد. در جدول ۲ نتایج مدل فازی-عصبی با پارامترهای ورودی مختلف نشان داده شده است. بررسی مدل‌ها و پاسخ‌های به دست آمده، نشان داد که استفاده از سه پارامتر ورودی $\frac{y}{T}$ ، $\frac{z}{T}$ در راستای تخمین $\frac{u(y,z)}{\sqrt{gH}}$ نتایج ضعیفی را رائمه می‌دهد. در این حالت نتایج قسمت ارزیابی برابر با ضریب همبستگی $44/64$ درصد، جذر میانگین مجذورات خطای $0/0288$ و میانگین خطای مطلق $0/0245$ است. این در حالی است که اضافه کردن پارامترهای S_L و n_L یا S_R به عنوان اطلاعات ورودی به مراتب نتایج بهتری را نشان می‌دهد. مقایسه نتایج حاکی از آن است که پارامترهای زبری نسبت به پارامترهای شیب جداره‌ها تأثیر بیشتری بر روی مقدار سرعت تخمینی دارد. به گونه‌ای که مقادیر $R^2(\%)$ ، $RMSE$ و MAE حاصل از مدل‌سازی شبکه با استفاده از پارامترهای نسبت ابعاد و زبری جداره‌های کanal، به ترتیب برابر با $0/0131$ ، $0/0109$ و $0/0104$ درصد به دست می‌آید. همچنین ترکیب پارامترهای نسبت ابعاد، زبری و شیب جداره‌ها با یکدیگر باعث بهبود نتایج می‌شود. با مقایسه نتایج سیستم‌های استنتاج عصبی-فازی، مدل‌های با هفت پارامتر ورودی از مدل‌های با پنج و یا سه پارامتر ورودی دارای قدرت ارزیابی بهتری است. مقادیر ضریب همبستگی، جذر میانگین مجذورات خطای و میانگین خطای مطلق حاصل از مدل‌سازی با استفاده از هفت پارامتر ورودی به ترتیب برابر با $0/0130$ ، $0/0139$ و $0/0099$ درصد است. در این پژوهش، تعداد توابع عضویت برابر با ۲ در نظر گرفته شده است. مدل فازی-عصبی استفاده شده در این پژوهش، شامل روش افزار شبکه‌ای و روش خوشبندی فازی کاهاشی است. در روش افزار شبکه‌ای،تابع عضویت بخش نتیجه به دو صورت

برای احتراز از چنین شرایطی و همچنین به منظور یکسان کردن ارزش داده‌ها برای شبکه، عمل استانداردسازی صورت می‌گیرد. لذا داده‌ها با استفاده از معادله ۴ بین دو عدد $1/0$ و $0/9$ استاندارد می‌شوند

$$x_i = 0.8 \left(\frac{x - x_{\min}}{x_{\max} - x_{\min}} \right) + 0.1 \quad (4)$$

که در این معادله، x_i مقدار استاندارد شده، x مقدار واقعی و x_{\min} و x_{\max} به ترتیب مقادیر حداقل و حداکثر داده‌ها می‌باشند. در این پژوهش به منظور سنجش کارایی مدل از معیارهای ضریب همبستگی، میانگین خطای مطلق و جذر میانگین مجذورات خطای که به ترتیب توسط معادلات زیر ارائه می‌شود، استفاده شد

$$R^2 = 1 - \frac{\sum_{i=1}^N (f_{\text{observed}} - f_{\text{predicted}})^2}{\sum_{i=1}^N (f_{\text{observed}} - \bar{f}_{\text{observed}})^2} \quad (5)$$

$$MAE = \frac{1}{N} \sum_{i=1}^N |f_{\text{observed}} - f_{\text{predicted}}| \quad (6)$$

$$RMSE = \sqrt{\frac{1}{N} \sum_{i=1}^N (f_{\text{observed}} - f_{\text{predicted}})^2} \quad (7)$$

$f_{\text{predicted}}$ مقدار مشاهده شده که در این معادلات، $\bar{f}_{\text{observed}}$ مقدار پیش‌بینی شده و N تعداد داده‌ها است. میانگین مشاهده شده داده مورد نظر است.

به منظور مدل‌سازی سرعت موضعی در مقاطع مثلثی با توزیع زبری غیر یکنواخت با استفاده از ANFIS، کل داده‌ها که برابر 1703 داده است، به دو دسته آموزش و ارزیابی تقسیم‌بندی شدند که به ترتیب برابر با 1203 و 500 داده است.

۳- نتایج و بحث

در این پژوهش، به منظور تخمین سرعت موضعی در مجاری مثلثی

جدول ۲- نتایج مدل فازی-عصبی با پارامترهای ورودی مختلف

Table 2. Results of neuro-fuzzy model with different input parameters

Input parameters	Training			Validation		
	$R^2(\%)$	RMSE	MAE	$R^2(\%)$	RMSE	MAE
$\frac{y}{T}, \frac{z}{T}, \frac{H}{T}$	52.15	0.0262	0.0226	44.64	0.0288	0.0245
$\frac{y}{T}, \frac{z}{T}, \frac{H}{T}, S_L, S_R$	52.12	0.0263	0.0226	46.61	0.0280	0.0241
$\frac{y}{T}, \frac{z}{T}, \frac{H}{T}, n_L, n_R$	92.24	0.0106	0.0081	88.19	0.0131	0.0109
$\frac{y}{T}, \frac{z}{T}, \frac{H}{T}, S_L, S_R, n_L, n_R$	92.18	0.0106	0.0080	88.39	0.013	0.0099

جدول ۳ - نتایج مدل فازی- عصبی با توابع عضویت مختلف ورودی وتابع عضویت ثابت خروجی

Table 3. Results of neuro-fuzzy model with different membership functions of input and fixed output membership function

Membership functions	Training			Validation		
	R ² (%)	RMSE	MAE	R ² (%)	RMSE	MAE
Gbellmf	82.90	0.01572	0.0126	80.45	0.01701	0.01260
Gaussmf	82.96	0.01569	0.0196	80.04	0.01718	0.01279
Gauss2mf	82.53	0.01589	0.0214	80.85	0.01683	0.01264
Trimf	80.58	0.01675	0.0293	76.20	0.01874	0.01434
Dsigmf	79.92	0.01703	0.0130	78.66	0.01778	0.01354
Pimf	79.30	0.01729	0.0132	78.28	0.01793	0.01370
Trapmf	81.28	0.01644	0.0126	79.35	0.01748	0.01334
Psigmf	79.92	0.01703	0.0130	78.66	0.01778	0.01354

جدول ۴- نتایج مدل فازی- عصبی با توابع عضویت مختلف ورودی وتابع عضویت خطی خروجی

Table 4. Results of neuro-fuzzy model with different membership functions of inputs and linear output

Membership functions	Training			Validation		
	R ² (%)	RMSE	MAE	R ² (%)	RMSE	MAE
Gbellmf	91.18	0.01123	0.0086	84.33	0.01424	0.01090
Gaussmf	91.85	0.01085	0.0083	87.28	0.01370	0.01069
Gauss2mf	90.23	0.01144	0.0094	79.53	0.01522	0.01132
Trimf	92.18	0.01063	0.0080	88.39	0.01304	0.00990
Dsigmf	90.14	0.01194	0.0093	76.13	0.01869	0.01394
Pimf	89.79	0.01214	0.0093	78.64	0.01814	0.01323
Trapmf	89.97	0.01204	0.0092	82.45	0.01619	0.01213
Psigmf	90.17	0.01191	0.0093	77.63	0.01867	0.01338

جدول ۵- نتایج ارزیابی مدل‌های ANFIS با روش خوشبندی فازی کاهاشی

Table 5. Validation results of ANFIS models using reduction fuzzy clustering method

r	Training			Validation		
	R ² (%)	RMSE	MAE	R ² (%)	RMSE	MAE
0.9	89.97	0.01204	0.00930	86.13	0.01424	0.01092
0.7	87.31	0.01354	0.01050	78.60	0.01790	0.01305
0.5	89.58	0.01227	0.01204	82.67	0.01602	0.01226
0.3	94.14	0.00920	0.00950	49.98	0.03449	0.01790

به عنوان یک کاندیدا برای مرکز یک دسته اطلاعات (مجموعه فازی) مورد بررسی قرار می‌دهد. اگر یک نقطه دارای تعداد زیادی نقاط همسایگی باشد، شاخص تراکم بالای خواهد داشت. پس از محاسبه شاخص تراکم برای هر نقطه، نقطه‌ای که دارای بالاترین شاخص تراکم است، به عنوان مرکز اولین خوشبندی انتخاب می‌شود. فرایند تعیین مرکز خوشبندی، ساعت تأثیر (r) و دانسته متناظر آن تا جایی تکرار می‌شود که تعداد مناسبی از مرکز خوشبندی‌ها تولید شوند. با استفاده از خوشبندی‌های به دست آمده، توابع عضویت متغیرهای ورودی تعیین می‌شود. از ترکیب توابع عضویت متناظر متغیرهای ورودی و ارتباط آن‌ها با متغیر خروجی، قوانین تعریف می‌شوند. نتایج جدول ۵ حاکی از آن است که کاهاشی^۲، باعث افزایش خطای در نتایج ارزیابی می‌شود. همان‌گونه که در جدول ۵ مشاهده می‌شود، شعاع تأثیر برابر با ۰/۰۳ تأثیر چشمگیری بر نتایج نهایی مدل داشته

ثابت و خطی مدل‌سازی می‌شود (جدول ۳ و ۴). مقایسه نتایج ارائه شده در جداول ۳ و ۴ نشان می‌دهد که مدل‌های با تابع عضویت خروجی خطی نسبت به مدل‌های با تابع عضویت خروجی ثابت نتایج بهتری را ارائه می‌دهد. با توجه به جدول ۴، شبکه با تابع عضویت خروجی خطی، تابع عضویت مثلثی در مقایسه با سایر توابع عضویت ورودی، نتیجه مطلوب‌تری دارد. نتایج حاصل از مدل‌های ANFIS با روش خوشبندی فازی کاهاشی در جدول ۵ ارائه شده است. روش خوشبندی فازی کاهاشی، روشه است برای دسته‌بندی داده‌ها که طی آن مجموعه داده‌ها بر اساس شباهتشان، به مجموعه‌ای از خوشبندی‌ها تبدیل می‌شوند. در انجام خوشبندی این نکته باید مد نظر قرار بگیرد که داده‌های موجود در یک خوشبندی، حداقل شباهت را نسبت به هم و حداقل تفاوت را با داده‌های خوشبندی دیگر داشته باشند. این روش هر کدام از نقاط داده‌ای را

با توجه به نتایج اندازه‌گیری شده آزمایشگاهی و مدل‌سازی شده، محل حداقل سرعت در تمام شرایط جریان، در زیر سطح آزاد است. این موضوع ناشی از این است که سرعت در سطح آزاد سیال به دلیل وجود جریان‌های ثانویه و مقاومت هوا در مقابل حرکت سیال کمتر از سرعت ماذکریم است. کانتورهای سرعت در مجاري سیال نشان می‌دهد که خطوط هم سرعت در نزدیکی دیوارهای مثلثی نشان می‌دهد که خروجی خطی است. بنابراین این مدل به عنوان بهترین مدل انتخاب شده است. ساختار مدل ANFIS نهایی مورد استفاده در این پژوهش دارای هفت متغیر ورودی است که هر کدام دوتابع عضویت مثلثی دارد.

در این مطالعه با استفاده از اطلاعات سرعت موضعی که با استفاده از سیستم فازی-عصبی به دست آمد، کانتورهای سرعت تعیین شده است. مقادیر تخمینی سرعت موضعی در مقطع TR1-T3-H15 با مقادیر R^2 و RMSE، MAE به ترتیب برابر با $0.95/0.21$ و $0.016/0.013$ دارای نتایج بهتری است. در شکل‌های ۴ و ۵ کانتورهای سرعت شبیه‌سازی شده در مقابل اطلاعات آزمایشگاهی ترسیم شده است. شکل ۴ مربوط به مقطع TR1-T3-H15 است. شکل ۵ کانتورهای سرعت را برای مقطع TR1-T2-H25 با مقادیر R^2 و RMSE، MAE برابر با $0.021/0.025$ و $0.021/0.026$ ارائه می‌دهد که نسبت به مقطع دیگر دارای بدترین نتیجه است.

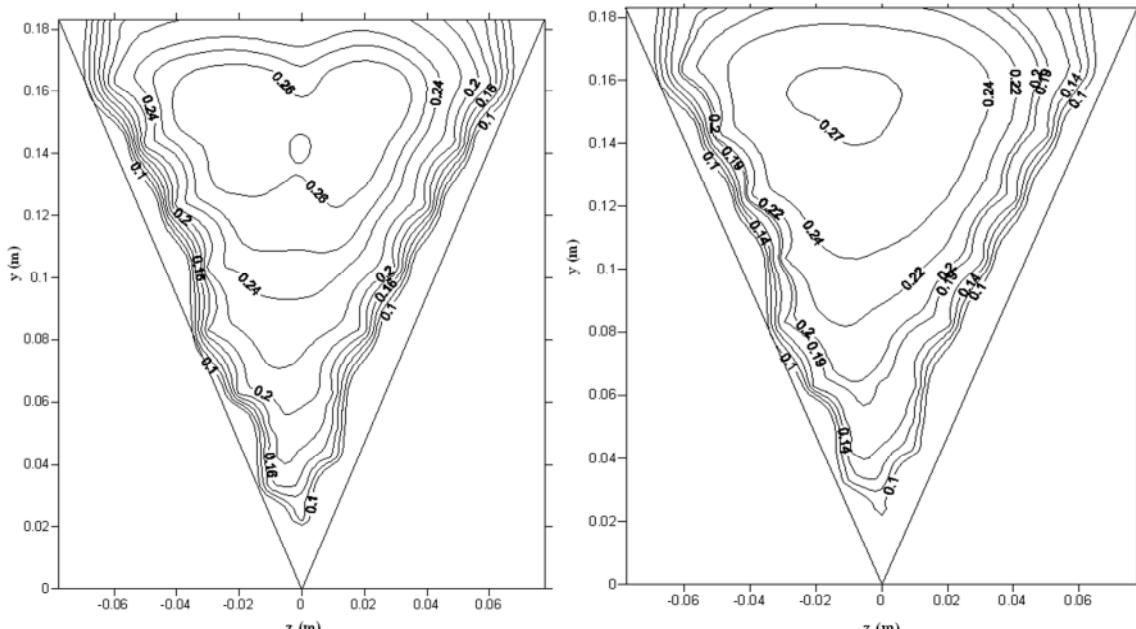


Fig.4. Velocity contours (m/s) for TR1-T3-H15 section using
(a) The experimental data and (b) predicted data

شکل ۴- کانتورهای سرعت (m/s) برای مقطع TR1-T3-H15 با استفاده از

(a) داده‌های آزمایشگاهی و (b) داده‌های تخمینی

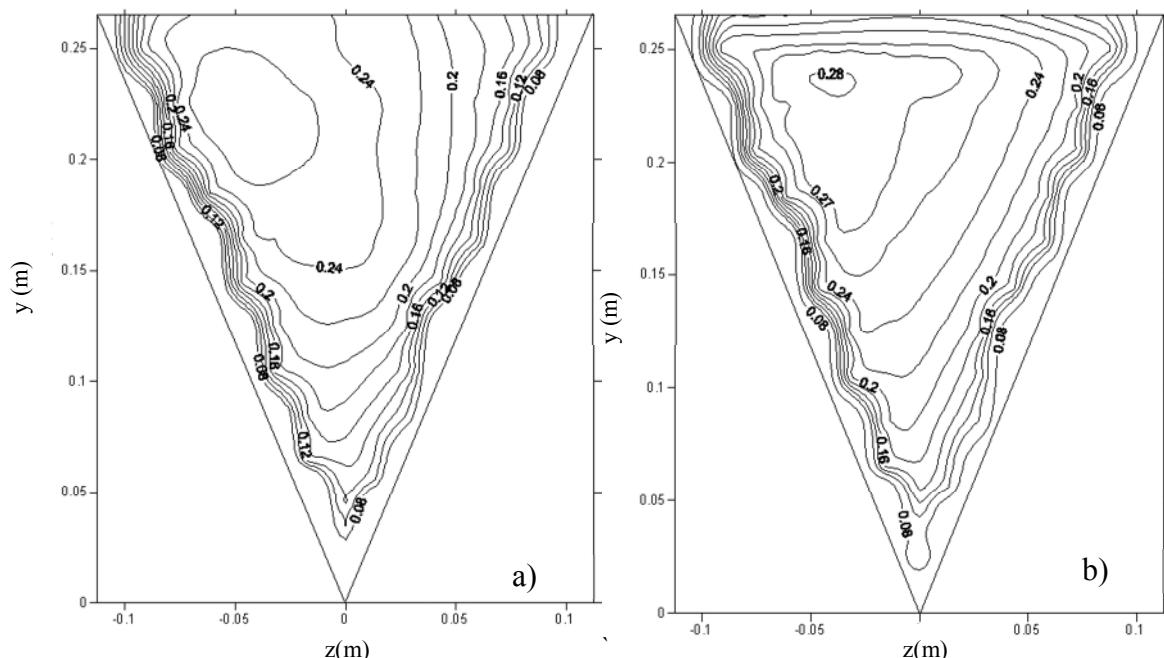


Fig.5. Velocity contours (m/s) for TR1-T2-H25 section using
(a) The experimental data and (b) predicted data

شکل ۵-کانتورهای سرعت (m/s) برای مقطع TR1-T2-H25 با استفاده از

(a) داده‌های آزمایشگاهی و (b) داده‌های تخمینی

می‌باشد که نشان‌دهنده این است که ANFIS توانسته است سرعت و
دبی جریان عبوری از هر مقطع را با دقت مناسب پیش‌بینی نماید.
در این پژوهش با استفاده از اطلاعات سرعت موضعی که با استفاده
از سیستم فازی-عصبی بدست می‌آید، مقادیر سرعت متوسط
عمقی نیز تعیین شده است. نتایج مقایسه مقادیر مربوط به سرعت
متوسط عمقی حاصل از اطلاعات سرعت موضعی مدل‌های
ANFIS و آزمایشگاهی در هر مقطع در جدول ۷ ارائه شده است.
نتایج نشان می‌دهند که مقاطع با زبری مانینگ ۰/۰۲۲۵ و ۰/۰۰۹
(مقطع T1 در شکل ۲) نسبت به مقاطع دیگر دارای تطبیق بیشتری
با اطلاعات آزمایشگاهی است. مقادیر تخمینی سرعت متوسط
عمقی در مقطع TR1-T1-H15 با مقادیر R^2 و RMSE

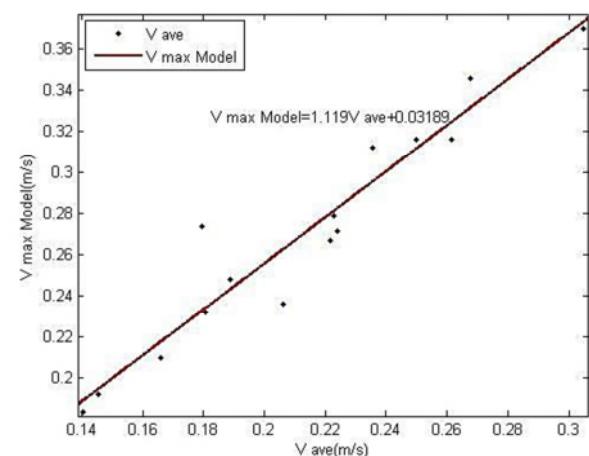


Fig.6. Linear relationship between V_{max} and V_{ave}
شکل ۶-رابطه خطی بین V_{ave} و V_{max}

دقت دبی عبوری از مقطع با استفاده از مقادیر سرعت تخمین زده
شده به روش ANFIS ارزیابی شد. مقادیر دبی آزمایشگاهی (Q_{obs})
و تخمینی (Q_{model}) در جدول ۶ نشان داده شده است. درصد خطای
دبی با استفاده از رابطه $100 \times (Q_{model} - Q_{obs}) / Q_{obs}$ تعیین
می‌شود. مقادیر درصد خطای ارائه شده در جدول ۶ در محدوده
۳/۰۳ و ۳/۰۵۳ بوده و دارای درصد خطای متوسط ۲/۲۶ درصد

جدول ۷- نتایج مقایسه مقادیر سرعت متوسط عمقی حاصل از اطلاعات سرعت موضعی مدل های ANFIS و آزمایشگاهی در هر مقطع

Table 7. Comparing depth-averaged velocity values resulted from local velocity information of ANFIS and experimental models in each section

Expermiet	Name	R ² (%)	RMSE	MAE
1	TR1-T1-H15	71.97	0.17	0.16
2	TR1-T1-H25	64.92	0.23	0.21
3	TR1-T1-H35	64.82	0.26	0.24
4	TR1-T2-H15	21.14	0.22	0.22
5	TR1-T2-H25	5.590	0.27	0.26
6	TR1-T2-H35	29.53	0.31	0.29
7	TR1-T3-H15	1.57	0.14	0.13
8	TR1-T3-H25	0.99	0.17	0.16
9	TR1-T3-H35	0.73	0.21	0.19
10	TR2-T1-H15	68.74	0.20	0.19
11	TR2-T1-H25	67.71	0.26	0.24
12	TR2-T2-H15	26.06	0.23	0.22
13	TR2-T2-H25	35.77	0.29	0.28
14	TR2-T3-H15	20.47	0.15	0.14
15	TR2-T3-H25	20.32	0.21	0.19

جدول ۶- نتایج مقادیر دبی آزمایشگاهی و تخمینی برای همه مقاطع
بررسی شده

Table 6. Results of laboratory and predicted discharge for all examined sections

Test number	Test name	Q _{obs} (cm ³ /s)	Q _{model} (cm ³ /s)	Error (%)
1	TR1-T1-H15	1.59	1.58	0.75
2	TR1-T1-H25	6.55	6.63	-1.19
3	TR1-T1-H35	12.17	12.25	-0.67
4	TR1-T2-H15	3.10	3.18	-2.63
5	TR1-T2-H25	6.79	6.93	-2.03
6	TR1-T2-H35	15.41	14.96	2.92
7	TR1-T3-H15	1.47	1.52	-3.53
8	TR1-T3-H25	5.14	5.23	-1.73
9	TR1-T3-H35	11.16	10.72	3.93
10	TR2-T1-H15	1.89	1.92	-1.66
11	TR2-T1-H25	8.18	8.03	1.90
12	TR2-T2-H15	2.53	2.59	-2.14
13	TR2-T2-H25	9.00	8.70	3.28
14	TR2-T3-H15	1.65	1.70	-2.64
15	TR2-T3-H25	6.32	6.13	2.91

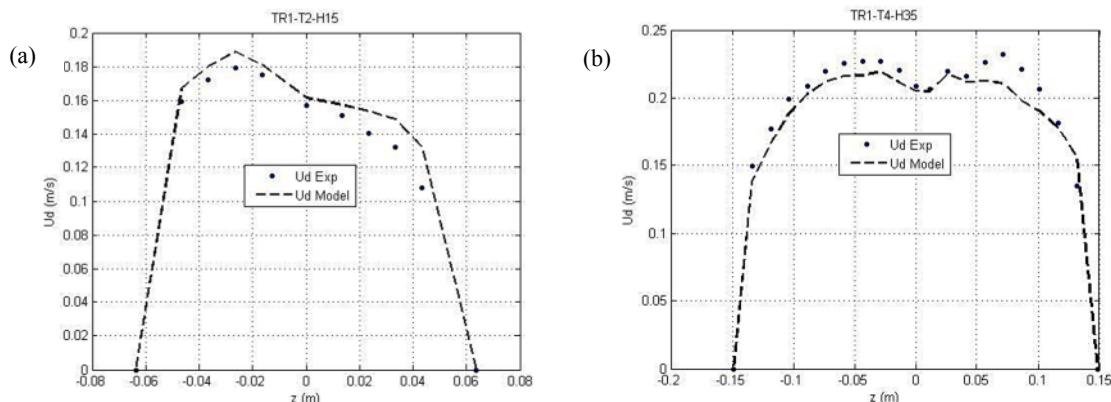


Fig 7. Depth- averaged velocity profile of the sections based on experimental data and predicted values
(a) TR1-T1-H15, (b) TR1-T3-H35

شکل ۷- پروفیل سرعت متوسط عمقی مربوط به مقاطع بر اساس اطلاعات آزمایشگاهی و مقادیر تخمینی

TR1-T3-H35 (b) TR1-T1-H15 (a)

به ویژه در مجاري مثلثي رو باز به خوبی شرح دهد و يا شبیه سازی کند، وجود ندارد. در اين پژوهش يك مدل فازی-عصبي به منظور تخمین سرعت متوسط عمقی در جريان مجاري باز مثلثي ارائه شد. مدل ANFIS ارائه شده در اين پژوهش، با استفاده از داده های اندازه گيری شده در فلوم آزمایشگاهی آموزش داده شدند. مدل فازی-عصبي استفاده شده در اين پژوهش، شامل هفت پارامتر $\mu(y,z)$ بود $\frac{H}{\sqrt{gH}}, \frac{z}{T}, \frac{y}{T}, S_{Left}, S_{Right}, n_{Left}$ و خروجي

که به روش افراز شبکه ای با تابع عضویت خروجی خطی، تابع

(بدترین انطباق) نشان داده شده است. مقایسه مقادیر آزمایشگاهی در آنها جداره های سمت راست و چپ، دارای ضریب زبری مانینگ به ترتیب برابر با $0.225/0.178$ می باشند. با زبر شدن با مقادیر تخمینی نشان دهنده انطباق خوب بین اطلاعات آزمایشگاهی و مدل ANFIS است.

۴- نتیجه گیری

به علت پیچیدگی و غیرخطی بودن پروفیل های سرعت در جريان کanal های باز، هیچ رابطه یا تابع ساده ای که بتواند پروفیل ها را

بر مبنای اطلاعات سرعت تخمین زده شده توسط مدل با دقت زیادی منطبق بر مقادیر آزمایشگاهی است. رهیافت جدید ارائه شده را می‌توان در جریان کانال‌های باز، با زبری‌های متفاوت و با هندسه‌های مختلف تعمیم داد.

عضویت مثلثی است. نتایج نشان دادند که روش فازی-عصبی در راستای شبیه‌سازی پروفیل‌های سرعت در کانال‌های مثلثی باز، دارای تطابق بالایی با اطلاعات آزمایشگاهی است. همچنین مقادیر دبی و پروفیل‌های سرعت متوسط عمیقی محاسبه شده

References

- Aly, A.M.M., Trupp, A.C. & Gerrard, A.D., 1978, "Measurements and prediction of fully developed turbulent flow in an equilateral triangular duct", *J. Fluid. Mech.*, 85, (1), Pp 57-83.
- Bandopadhayay, P. C. & Hinwood, J. B., 1973, "On the coexistence of laminar and turbulent flow in a narrow triangular duct", *J. Fluid Mech.*, 59, 775.
- Bogle, G. V., 1997, "Stream velocity profiles and longitudinal dispersion", *Journal of Hydraulic Engineering*, 123(9), 816-820.
- Huang, J., Weber, L. J., & Lai, Y.G., 2002, "Three-dimensional numerical study of flows in open-channel junctions", *Journal of Hydraulic Engineering*, 128(3), 268-280.
- Cope, R.C. & Hanks, R. W., 1972, "Transitional flow in isosceles transitional ducts", *Ind. Eng. Chem. Fund.*, 1, 105-117.
- Cremers, C.J. & Eckert, E.R.G., 1962, "Hot wire measurements of turbulence correlations in a triangular duct", *J. Appl. Mech. Trans.*, 29, 609-614.
- Chang, F. J. & Chang, Y. T., 2006, "Adaptive neuro-fuzzy inference system for prediction of water level in reservoir", *Advances in Water Resources*, 29, 1-10.
- Coleman, N.L., 1986, "Effects of suspended sediment on the open-channel velocity distribution", *Water Resources Research*, 22(10), 1377-1384.
- Chiu, C.L. & Tung, N.C., 2002, "Maximum velocity and regularities in open-channel flow", *Journal of Hydraulic Engineering*, 128(4), 390-398.
- Chiu, S.L., 1994, "Fuzzy model identification based on cluster estimation", *J. Intell. Fuzzy Syst.*, 2, 267-278.
- Givehchi, M., 2009, "Estimation of depth- averaged velocity and boundary shear stress in an open channel and their use in estimatin the longitudinal diffusion coeffiient", PhD Thesis, University of Mashhad, Iran. (In Persian)
- Knight, D.W., Omran, M. & Tang, X., 2007, "Modeling depth-averaged velocity and boundary shear in trapezoidal channels with secondary flows", *Journal of Hydraulic Engineering*, 133(1), 39-47.
- Lane, E.W., 1953, "Progress report on studies on the design of stable channels by the Bureau of Reclamation", *Am. Soc. Civil Engineers*, 79 (280), 1-30
- Magharebi, M. F., & Givehchi, M., 2010, "Estimating of the depth-averaged velocity and shear stress in triangular open channel", *Journal of Water and Wastewater*, Vol. 21 No. 2 (74), 71-80. (In Persian)
- Sarma, K.V.N., Lakshminaraynan, P., & Rao, N.S.L., 1983, "Velocity distribution in smooth rectangular open channels", *Journal of Hydraulic Engineering*, 109(2), 270-289.
- Sookiy, A.A., 1969, "Longitudinal dispersion in open channels", *J. Hydr. Div., Am. Soc. Civil Eng.*, 95(4), 1327-1346.

- Teshnehab, M., Saffarpour, N., & Afyouni, D., 2008, *Fuzzy control & fuzzy systems*, Translate (written by Wong, L.), 2nd Ed., K.N. Toosi University of Technology, Tehran, Iran. (In Persian)
- Waldon, M. G., 2004, "Estimation of average stream velocity", *Journal of Hydraulic Engineering*, 130(11), 1119-1122.
- Wark, J. B., Samuels, P. G. & Ervine, D. A., 1990, "A practical method of estimating velocity and discharge in a compound channel", White, W. R. (Ed.), *River flood hydraulics*, Wiley, New York.
- Wolpert, D.H., 1992, "Stacked generalization", *Neural Networks*, 5 (2), 241-259.
- Haykin, S., 1999, *Neural networks: A comprehensive foundation*, 2nd Edition, Prentice-Hall, N.Y.
- Jang, J. -S. R., 1993, "ANFIS: Adaptive-network-based fuzzy inference system", *IEEE Transactions on Systems, Man and Cybernetic*, 23(3), 665-685.
- Jeon, J., 2007, "Fuzzy and neural network models for analyses of piles", PhD Thesis, Dept. of Civil Engineering, North Carolina.
- Rumelhart, D.E., & McClelland, J. L., 1986, *Parallel distributed processing*, MIT Press, Cambridge, MA.
- Yang, H.C. & Chang, F.J., 2005, "Modeling combined open channel flow by artificial neural networks", *Journal of Hydrol. Process*, 19, 3747-3762.