



بهینه‌سازی توزیع آب کanal BP14 شبکه آبیاری فومنات با استفاده از الگوریتم جامعه مورچگان

علیرضا عمامی^{۱*} - ساحله کاکوبی^۲

تاریخ دریافت: ۱۳۹۰/۶/۱۳

تاریخ پذیرش: ۱۳۹۱/۵/۱۰

چکیده

تحویل و توزیع نامناسب آب در کانال‌ها، موجب نارضایتی کشاورزان، عدم رعایت عدالت در توزیع و افزایش تلفات بهره‌برداری خواهد شد. بنابراین برنامه‌ریزی توزیع و تحویل بهینه آب و ضعیت عملکرد شبکه را به طور قابل ملاحظه‌ای افزایش خواهد داد. با گسترش رایانه و روش‌های حل ریاضی این امکان فراهم شده است تا با توسعه مدل‌های شبیه‌سازی و بهینه‌سازی، بهره‌برداری بهینه از شبکه‌های آبیاری تعیین گردد. در این پژوهش، از روش بهینه‌سازی الگوریتم جامعه مورچگان به منظور تهیه برنامه بهینه توزیع آب در کanal BP14 شبکه آبیاری فومنات واقع در غرب استان گیلان استفاده شده است. این کanal به طول ۶۸۵۲ متر و با مقطع ذونقه و متوسط ظرفیت ۲/۵ مترمکعب بر ثانیه و سطح زیر پوشش ۲۱۰۰ هکتار می‌باشد. برنامه تحویل و توزیع بهینه این کanal در دو حالت تک‌هدفی شامل کاهش ظرفیت کanal و دوهدفی شامل کاهش ظرفیت کanal و زمان توزیع به دست آمد. مقایسه نتایج پژوهش حاضر با نتایج حاصل از الگوریتم ژنتیک نشان داد که الگوریتم ژنتیک در حالت تک‌هدفی، ظرفیت کanal را ۹۰ لیتر بر ثانیه کمتر و زمان تکمیل برنامه آبیاری را ۱۰ ساعت بیشتر بدست آورد. همچنین تعداد تنظیمات دریچه سراب و کمبود آب تحویلی به ترتیب یک و ۰/۰۴ درصد کمتر از الگوریتم ژنتیک به دست آمد. در حالت دو هدفی الگوریتم جامعه مورچگان نسبت به الگوریتم ژنتیک ظرفیت کanal را ۱۰۵ لیتر بر ثانیه کمتر و زمان تکمیل برنامه آبیاری ۴۱ ساعت بیشتر تعیین نموده است.

واژه‌های کلیدی: تحویل آب، برنامه‌ریزی بهینه، شبکه‌های آبیاری، عملکرد شبکه

می‌کند. چندین روش برای مشخص کردن هر یک از عوامل اصلی وجود دارند. بر حسب ثابت می‌باشد که متغیر بودن یک یا تعدادی از این عوامل سه نوع برنامه‌ریزی تحویل و توزیع گردشی^۳، بر حسب تقاضا و توافقی^۴ در کanal‌های آبیاری تعریف شده است. برنامه‌ریزی توزیع گردشی و بر حسب تقاضا به ترتیب دارای کمترین و بیشترین انعطاف‌پذیری می‌باشند. برنامه‌ریزی توزیع توافقی حالت بینایینی از دو سیستم گردشی و بر حسب تقاضا می‌باشد که انعطاف‌پذیری آن بر حسب شرایط می‌تواند در سطوح مختلفی تعیین گردد. ولی یکی از بزرگترین نقاط ضعف این نوع سیستم توزیع، مسائل و مشکلات اجتماعی ناشی از اجرای آن می‌باشد. بهترین راه برای جلوگیری از این مسائل و مشکلات تهیه برنامه‌ریزی توزیع آب بر اساس شرایط خاص هر کanal می‌باشد. برنامه‌ریزی تحویل آب در کanal‌ها تاکنون اغلب به صورت توصیفی و مبتنی بر قضاوت کارشناسی صورت می‌گرفته که با توجه به پیچیدگی موضوع و تاثیر عوامل مختلف

مقدمه

با توجه به محدودیت منابع آب و خاک و پایین‌بودن عملکرد اغلب پروژه‌های آبیاری، بازنگری و اصلاح روش‌های مرسوم در طراحی و بهره‌برداری شبکه‌ها و ارزیابی و بهبود عملکرد آنها امری ضروری به نظر می‌رسد. به طور کلی بهبود برنامه‌ریزی تحویل آب در کanal‌های آبیاری باعث ارتقاء عملکرد کanal‌ها می‌گردد^(۹). برنامه‌ریزی تحویل آب علاوه بر موقع بجهه‌برداری از کanal‌های آبیاری، در زمان طراحی آنها نیز مورد توجه قرار می‌گیرد. زیرا نوع برنامه تحویل آب روی نوع و اندازه سازه‌ها، ظرفیت کanal‌ها و در نهایت هزینه احداث تاثیر می‌گذارد. چگونگی بجهه‌برداری از سازه‌ها خود تابعی از نوع سازه است که به تبع آن متأثر از نوع برنامه‌ریزی تحویل آب می‌باشد. محدودیت برنامه‌های تحویل آب را روش تعیین شدت جریان (دبی)، دور آبیاری و طول زمان تحویل آب مشخص

۱ و ۲- استادیار و دانشجوی کارشناسی ارشد سازه‌های آبی دانشگاه علوم کشاورزی و منابع طبیعی ساری
(Email : emadia355@yahoo.com) - نویسنده مسئول:

3- Rotational Delivery
4- On- Demand Delivery
5- Arranged Delivery

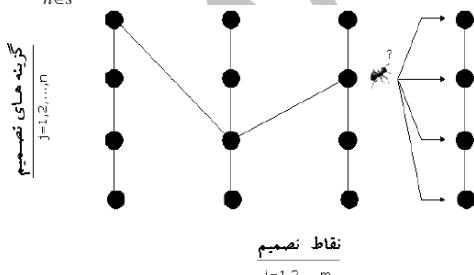
شبکه توزیع آبرسانی شهری مقایسه نمودند. ناگش کومار و جانگاردی (۱۶) از الگوریتم جامعه مورچگان برای بهره‌برداری مخازن چند منظوره استفاده کردند. شوچولی و همکاران (۱۸) برای تخمین پارامترهای مدل جریان آب زیرزمینی، از سیستم جامعه مورچگان در ترکیب شبکه‌سازی بازیخت استفاده نمودند. جلالی (۱) از این الگوریتم در طراحی و بهره‌برداری بهینه از هیدروسیستم‌ها استفاده نمود. افشار و همکاران (۷) با توسعه الگوریتم ACO از آن در مسئله بهره‌برداری مخازن سدها استفاده کردند. قدوسی (۳) از این الگوریتم برای بهره‌برداری بهینه از کanal‌های آبیاری با توجه به انواع جریان‌های غیرماندگار از دیدگاه بهره‌برداری برای یک برنامه توزیع مشخص، استفاده نمود. افشار (۸) الگوریتم جامعه مورچه‌های پیوسته را برای بهینه‌سازی طراحی شبکه‌های فاضلاب به کار برد. در پژوهش حاضر از مدل بهینه‌سازی جامعه مورچگان که یک روش بهینه‌سازی فراکاوشی می‌باشد چهت تعیین برنامه‌ریزی بهینه توزیع آب استفاده شده است. نمونه‌ای از کاربرد این مدل در شبکه آبیاری فومنات ارائه شده است و نتایج آن با نتایج الگوریتم ژنتیک در شرایط مشابه در همین کanal مورد مقایسه و ارزیابی قرار گرفته است.

مواد و روش‌ها

الگوریتم بهینه‌سازی جامعه مورچگان

این الگوریتم توسط دوریگو و گامبارلا (۱۱) در سال ۱۹۹۷ بر پایه روش سیستم مورچه‌ها معروفی گردید. برای استفاده از الگوریتم جامعه مورچگان در مسائل بهینه‌سازی باید مسئله به صورت یک گراف تعریف شود. شکل ۱ نمونه‌ای از این گراف را نشان می‌دهد. یک مورچه که در گره i واقع شده است، گره بعدی خود را بر اساس رابطه احتمال انتقال زیر انتخاب می‌نماید:

$$P_{ij} = \frac{\tau_{ij}}{\sum_{h \in s} \tau_{ih}} \quad (1)$$



شکل ۱- گراف الگوریتم بهینه‌سازی جامعه مورچگان

که در آن P_{ij} احتمال انتخاب گره j توسط مورچه‌ای است که به گره i رسیده است، s کل گره‌های قابل دسترس توسط مورچه‌ای است که در گره i واقع شده، h ، گره‌هایی که تاکنون انتخاب نشده

ممکن است همواره مناسب‌ترین برنامه نباشد. با پیشرفت‌های اخیر در زمینه علوم کامپیوتر و ارائه الگوریتم‌های جدید با سرعت و همگرایی بالا برای مسائل بهینه‌سازی به نظر می‌رسد روش بهینه‌سازی روش مناسبی برای حل مسئله تحویل آب در کanal‌های آبیاری است. سوپریوانشی و ردی (۲۰) برای اولین بار در سال ۱۹۸۶ مدل ریاضی برنامه‌ریزی توزیع آب در کanal را معرفی نمودند. آنها از مدل برنامه‌ریزی خطی برای بهره‌برداری بهینه در کanal استفاده کردند. وانگ و همکاران (۲۱) با توسعه مدل برنامه‌ریزی صفر و یک آنرا بر روی کanal فنگ‌جیاشان در چین بکار برند. ردی و همکاران (۱۷) با استفاده از برنامه‌ریزی صفر و یک بصورت تک هدفی اقدام به تهیه برنامه بهینه تحویل آب در یک کanal نمودند. منعم و نامداریان (۱۵) مدلی برای توزیع بهینه آب با استفاده از روش عددی بهینه‌سازی SA^۱ ارائه کردند و آنرا بر روی کanal AMX در شبکه آبیاری ورامین مورد آزمون قرار دادند. منعم و همکاران (۴) با استفاده از الگوریتم ژنتیک برنامه بهینه توزیع و تحویل آب را در کanal از شبکه آبیاری فومنات ارائه دادند. مادر و همکاران (۱۴) با استفاده از الگوریتم ژنتیک برنامه بهینه توزیع آب را در کanal فنگ‌جیاشان چین ارائه دادند و نتایج کار خود را با مدل وانگ مقایسه نمودند. منعم و نوری (۵) از روش بهینه‌سازی PSO^۲ برای توزیع بهینه آب در کanal AMX از شبکه ورامین استفاده کردند و آن را با SA^۳ مقایسه نمودند. توسعه روش‌های جدید بهینه‌سازی می‌تواند شیوه‌های حل مسائل را از نظر سرعت همگرایی و یافتن پاسخ بهینه سراسری بهبود بخشد. یکی از روش‌های نوین بهینه‌سازی مسائل پیچیده مهندسی، روش جامعه مورچه‌ها است که برای اولین بار توسط دوریگو در سال ۱۹۹۱ ارائه گردید (۱۰). تئوری این روش با الهام گرفتن از رفتار جستجوی غذا توسط جامعه مورچه‌ها بنا شده است. الگوریتم‌های ACO^۴ در مهندسی آب نیز همانند علوم دیگر مورد استفاده قرار گرفته است. عباس‌پور و همکاران (۶) از الگوریتم‌های ACO برای تخمین پارامترهای هیدرولیکی خاک‌های غیرآشیاع استفاده نمودند. سیمپسون و همکاران (۱۹) با استفاده از این الگوریتم مساله طراحی شبکه‌های آبرسانی را مدل نموده و پارامترهای آن را تنظیم نمودند. مایر و همکاران (۱۲) از این الگوریتم در یک سیستم شبکه توزیع آبرسانی شهری جهت یافتن جواب‌های نزدیک به بهینه استفاده کردند و آن را با الگوریتم ژنتیک مقایسه نمودند. چین و همکاران (۲۲) دو الگوریتم AS^۵ و الگوریتم مورچه‌های کمینه‌بیشینه^۶ را در مساله طراحی

1- Simulated Annealing

2- Particle Swarm Optimization

3- Ant Colony Optimization

4- Ant System

5- Max- Min Ant System

جستجوی موضعی پس از هر تکرار مقادیر متغیرهای تصمیم در ۱۰ مرحله بیانگر استفاده از نتیجه‌های جستجوهای قبلی در هدایت مسیر شده و با مقادیر متناظر شدن با خش میانی مرچه‌ای که بهترین تابع هدف را به دست آورده، جایگزین می‌گردد. تعداد مرچه‌ها در این مرحله بیانگر استفاده از نتیجه‌های جستجوهای پیش می‌رود که امکان به منظور یافتن نقطه بهینه است. اگر تعداد آن کم باشد، جستجو بیشتر با استفاده از جستجوهای تصادفی پیش می‌رود که امکان رسیدن به بهینه سراسری کم می‌شود. مقادیر زیاد آن در حدود ۲۰ مرچه، جستجو را بیشتر به استفاده از اطلاعات مرحله قبل منحصر می‌کند و باعث گیر افتادن جستجو در بهینه موضعی می‌شود. بنابراین در این پژوهش از ۱۰ مرچه که تقریباً مقدار متعادلی دارد استفاده شده است. پس از اعمال فرایند فوق مجدداً تابع هدف محاسبه و بهترین مقدار تابع هدف بعنوان مقدار بهینه معرفی می‌گردد. فرمان مسیر در هر دوره در طی یک فرایند به هنگام‌سازی تغییر می‌کند. هدف از به هنگام‌سازی فرمان، تمرکز بیشتر فرایند جستجوی مرچه‌ها بر یک نقطه مناسب از فضای جستجو است که امید آن می‌رود با جستجوی متمرکزتر در آن منطقه جواب مطلوب‌تری به دست آید. راهکار اصلی برای این فرایند، ابتدا تبیخیر فرمان است که باعث کاهش میزان فرمان با یک شدت نسبی (ρ) تعریف شده در هر زمان می‌گردد پس از آن، تقویت فرمان است که با افزودن عبارت به هنگام کننده به فرمان‌های مسیرهای طی شده توسط بهترین مرچه صورت می‌گیرد. شکل به هنگام‌سازی فرمان در الگوریتم جامعه مرچگان به صورت رابطه ۴ است.

$$\tau_{ij} \leftarrow (1 - \rho)\tau_{ij} + \rho\Delta\tau_{ij} \quad \forall i, j \in [1, n] \quad (4)$$

که در آن $\rho \in [0, 1]$ پارامتری است که میزان از دست دادن فرمان را در هر دوره تبیخیر نشان می‌دهد، n تعداد گره‌های گراف تعریف شده و $\Delta\tau_{ij}$ یک مقدار به هنگام‌سازی است (۱۲). در روش بهینه‌سازی جامعه مرچگان دو الگوریتم متفاوت وجود دارد. در الگوریتم اول که بهترین مرچه هر تکرار (IB)^۵ نامیده می‌شود در هر تکرار فرمان مسیری که توسط مرچه با بهترین تابع هدف طی شده، به هنگام‌سازی می‌شود. ولی در الگوریتم دوم که الگوریتم بهترین مرچه تا آن تکرار (GB)^۶ نامیده می‌شود، تابع هدف بهترین مرچه هر تکرار با تابع هدف بهترین مرچه تکرار قبلی مقایسه شده و در صورت بهتر بودن جواب تابع هدف بهترین مرچه در تکرار فعلی، فرمان این مرچه به هنگام‌سازی می‌شود. در غیر اینصورت مسیری که بهترین مرچه تکرار قبلی طی نموده است به هنگام‌سازی می‌شود. در رابطه

و در این مرحله می‌توانند انتخاب گردند و η_{ij} فرمان^۱ مصنوعی مسیر (j, i) است که به منظور یافتن یک جواب مناسب در مرچه‌های واقعی استفاده می‌شود. در الگوریتم مرچه‌ها انتخاب بین دو مسیر به صورت آماری صورت می‌گیرد بدین ترتیب مسیری که فرمان بیشتری داشته باشد یا عبارت دیگر مرچه‌های بیشتری قبل از آن عبور کرده باشند، انتخاب می‌شود. با توجه به رابطه ۱، مقادیر بزرگ فرمان مسیر η_{ij} باعث افزایش احتمال انتخاب آن مسیر می‌گردد که مشابه عملکرد مرچه‌های حقیقی است. هنگامی که یک مرچه در گره i از گراف تصمیم واقع شده است فایده حاصل از حرکت به گره j با η_{ij} که همان هدایت کننده کاوشی است نمایش داده می‌شود. با ترکیب مقادیر کاوشی و فرمان، رابطه احتمال انتقال به صورت رابطه ۲ تعریف می‌شود.

$$P_{ij} = \frac{\tau_{ij}^\alpha \eta_{ij}^\beta}{\sum_{h \in s} \tau_{ih}^\alpha \eta_{ih}^\beta} \quad (2)$$

مقادیر هدایت کننده کاوشی بزرگتر نیز همانند فرمان، سبب افزایش احتمال انتخاب یک مسیر مشخص می‌گردد. دو پارامتر α و β در رابطه ۲ جهت تنظیم وزن فرمان و اطلاعات هدایت کننده کاوشی مورد استفاده قرار می‌گیرند. دوریگو و گامباردلا (۱۱) با پیشنهاد اصلاحاتی در روش احتمال انتقال، امکان کنترل بیشتری بر تعادل بین استفاده از جستجوی تصادفی به منظور خروج از نقاط بهینه موضعی (اكتشاف)^۲ و اطلاعات جستجو در مراحل قبل (بهره‌برداری)^۳ را فراهم کردند. این روش انتقال شبیه تصادفی نسبی^۴ به صورت زیر

تعریف می‌گردد:

$$j = \begin{cases} \arg \max_{h \in s} \tau_{ih}^\alpha \eta_{ih}^\beta & \text{if } q \leq q_0 \\ L & \text{otherwise} \end{cases} \quad (3)$$

که در آن، در صورتی که مقدار تصادفی q که به طور یکنواخت بین $[0, 1]$ توزیع شده، کوچکتر از q_0 (پارامتر ورودی در محدوده $[0, 1]$) باشد بهترین ترکیب فرمان و هدایت کننده کاوشی انتخاب می‌گردد. در غیر این صورت انتخاب بعدی معادل L است که بر اساس احتمال P_{ij} در رابطه ۲ محاسبه می‌شود. با استفاده از این روش، امکان واسنجی میزان اكتشاف فراهم می‌گردد. در روش‌های مبتنی بر جمعیت همانند روش مرچگان که مجموعه‌ای از مرچه‌ها می‌باشد، می‌توان با جستجوی بیشتر اطراف پاسخ بهینه محاسبه شده، از دام نقاط بهینه موضعی خارج و پاسخ‌های بهتر را به دست آورد. در

1- Pheromone

2- Exploration

3- Exploitation

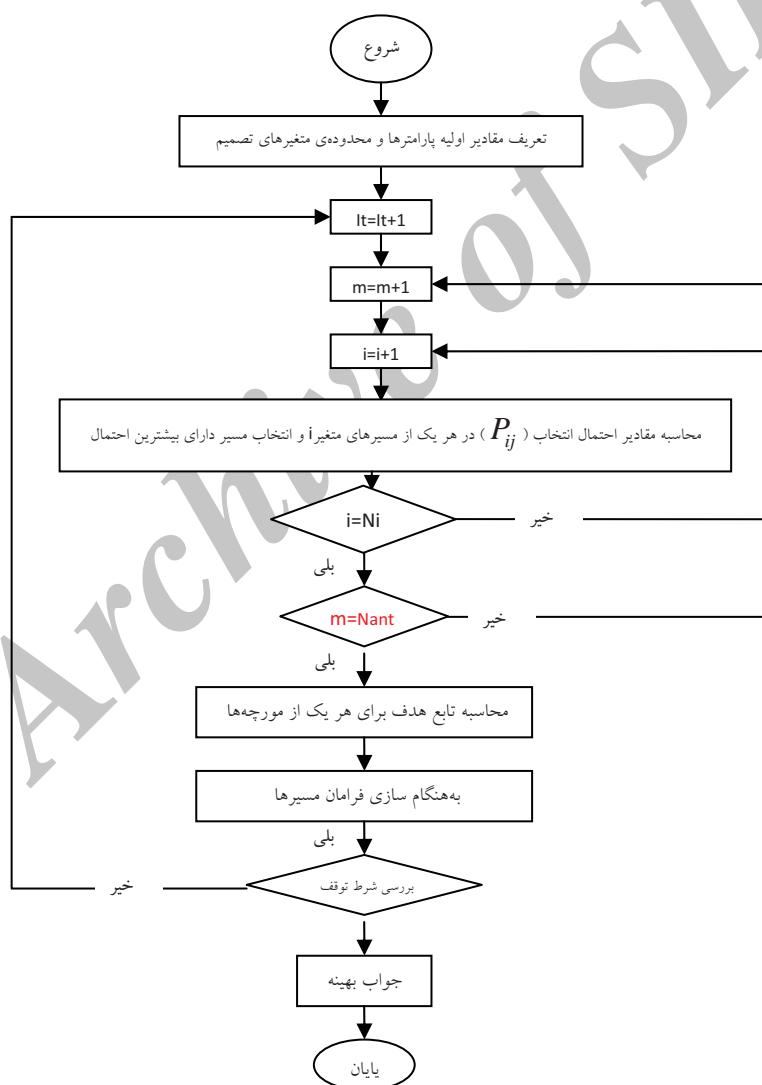
4- Pseudo Random Proportional Rule

مجموع حداکثر دبی انسعباتی که همزمان آبگیری می‌کنند یکی از قیود مسئله می‌باشد که باید برابر یا کمتر از حداکثر ظرفیت کanal اصلی باشد. قید دیگر مجموع زمان بهره‌برداری در هر بلوک آبیاری (حداکثر تعداد آبگیرهایی که بصورت همزمان آبیاری می‌کنند) است، بطوریکه مجموع زمان تحویل آب در هر بلوک آبیاری نباید از دور آبیاری تجاوز نماید. تابع هدف به دو صورت تک هدفی رابطه ۵ و دوهدفی رابطه ۶ در نظر گرفته شد که در این پژوهش بهصورت کمینه‌سازی مورد بررسی قرار گرفته است. در حالت تک هدفی کاهش ظرفیت کanal توزیع کننده در طول دور آبیاری و در حالت دوهدفی، علاوه بر کاهش ظرفیت کanal توزیع کننده، کاهش زمان مورد نیاز برای تکمیل برنامه آبیاری نیز منظور گردید.

$\Delta\tau_{ij} = \frac{1}{L^+}$ که L^+ در الگوریتم IB مقدار تابع هدف بهترین مورچه هر تکرار و در الگوریتم GB مقدار تابع هدف بهترین مورچه تا آن تکرار می‌باشد (۱۲). با توجه به نتایج تحقیق جلالی و همکاران (۱۲) و قدوسی (۳) در این پژوهش نیز از الگوریتم GB استفاده شده است. فلوچارت این الگوریتم در شکل ۲ نشان داده شده است که در آن i_t شماره تکرار، m شماره مورچه، N شماره متغیر تصمیم، N_i حداکثر تعداد متغیرها و N_{ant} حداکثر تعداد مورچه‌ها می‌باشد.

تشریح اجزای الگوریتم بهینه‌سازی

متغیرهای تصمیم‌گیری، قیدها و تابع هدف اجزای اصلی هر مسئله بهینه‌سازی است. جریان تحویلی و مدت توزیع آب، متغیرهای تصمیم‌گیری در مورد مسئله توزیع آب در شبکه می‌باشند.



شکل ۲- فلوچارت الگوریتم جامعه مورچگان

مجموع ۲۱۰۰ هکتار می‌باشد. به منظور تحویل آب کانال درجه یک به کانال‌های درجه دو برنامه مشخصی وجود ندارد و تمام کانال‌های درجه دو بطور همزمان آبگیری می‌کنند. نیاز آبی شبکه ۵۰ میلی‌متر دور آبیاری ۱۵ روز در نظر گرفته شد (۲). شکل ۳ شمای کلی کانال و انشعبات مورد مطالعه را نشان می‌دهد.

به منظور جلوگیری از تاثیر غالب یک متغیر بر متغیر دیگر، متغیرهای مورد استفاده در توابع هدف بصورت بدون بعد در نظر گرفته شده است. برای بی‌بعد کردن زمان و ظرفیت کانال به ترتیب حداقل زمان برای تکمیل برنامه آبیاری بر دور آبیاری و حداقل ظرفیت محاسبه شده کانال توسط مدل بر مقدار متوسط ظرفیت محاسبه شده تقسیم شد.

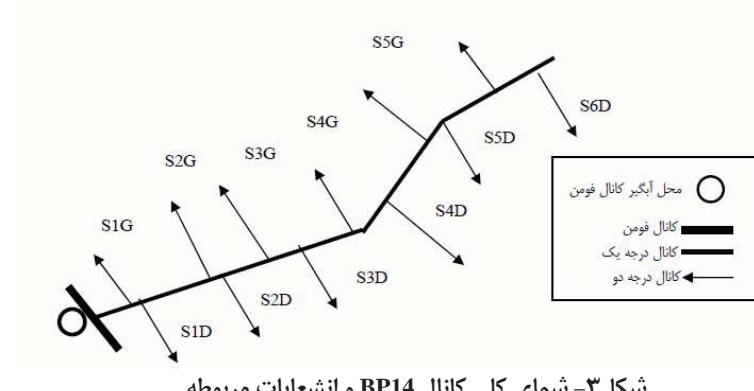
$$\text{Min } F = Q \quad (5)$$

$$\text{Min } F = Q + T \quad (6)$$

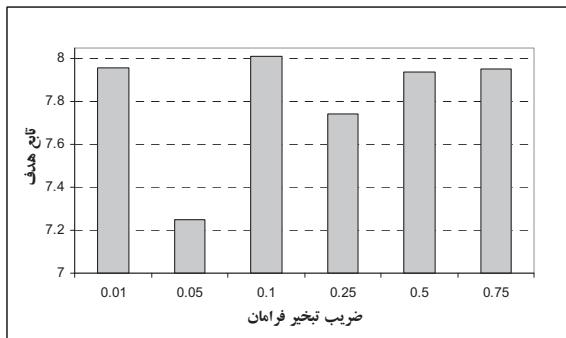
که در آن Q حداقل ظرفیت کانال و T حداقل زمان مورد نیاز برای تکمیل برنامه آبیاری می‌باشد. در این مسئله دبی تصادفی با توجه به نوع دریچه هر آبگیر و حداقل ظرفیت دریچه، در محدوده مجاز تولید می‌شود. با دبی تولیدشده برای هر انشعب مدت زمان تحویل آب برای تامین نیاز آبی محاسبه می‌گردد. ظرفیت کانال توزیع کننده در هر مقطع زمانی محاسبه می‌شود و از بین آنها بیشترین مقدار بعنوان حداقل ظرفیت کانال توزیع کننده منظور می‌گردد. زمان موردنیاز برای تکمیل برنامه آبیاری هر بلوک محاسبه گردیده و بیشترین آنها، بعنوان حداقل زمان موردنیاز برای تکمیل برنامه آبیاری انتخاب می‌شود (۴).

کاربرد مدل

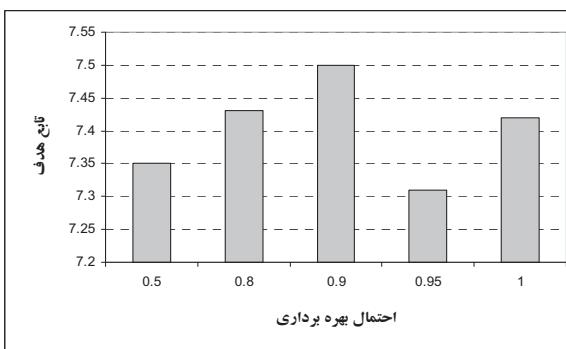
در این پژوهش کانال درجه یک BP14 از شبکه آبیاری فومنات واقع در غرب گیلان به منظور آزمون و کاربرد مدل مورد استفاده قرار گرفت. طول این کانال ۶۸۵۲ متر با مقطع ذوزنقه بوده و ظرفیت آن در ابتدا ۳ مترمکعب بر ثانیه و در انتهای ۱/۸ مترمکعب بر ثانیه می‌باشد. منع اصلی تامین آب منطقه فومنات سد سفیدرود می‌باشد که آب منحرف شده از این سد توسط تونل و کانال فومن به واحدهای عمرانی شبکه آبیاری فومنات منتقل می‌شود. در این کانال ۷ سرریز نوک اردکی به منظور تنظیم سطح آب و ۱۲ آبگیر نیرپیک از نوع xx2 وجود دارد. همچنین مساحت اراضی تحت پوشش انشعبات در



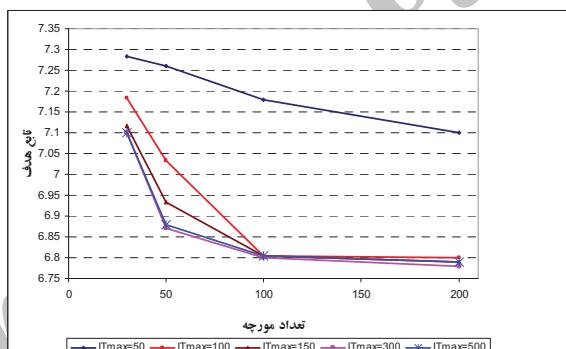
شکل ۳- شمای کلی کانال BP14 و انشعبات مربوطه



شکل ۴- مقادیر متوسط تابع هدف رابطه ۵ با ضرایب مختلف تبخیر فرمان در ده اجرا



شکل ۵- مقادیر متوسط تابع هدف رابطه ۵ به ازاء مقادیر مختلف احتمال بیهودگاری در ده اجرا



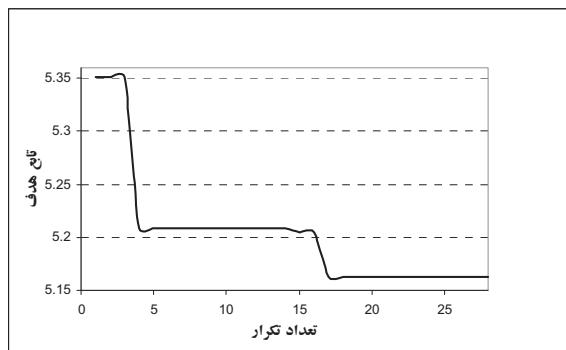
شکل ۶- مقادیر متوسط تابع هدف رابطه ۵ در تکرارهای مختلف بر حسب تعداد مرحله در ده اجرا

جدول ۱- پارامترهای بهینه الگوریتم جامعه مورچگان

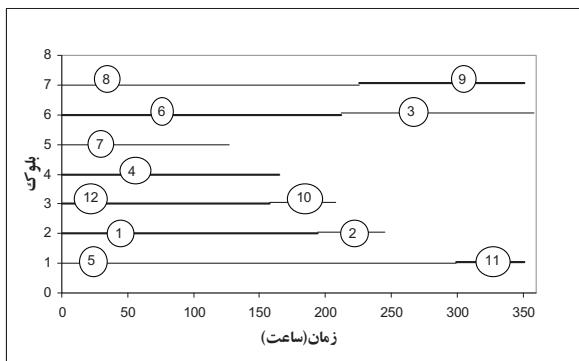
تعداد مرحله	q_0	ρ	α	β
۳۰۰	۱۰۰	۰/۹۵	۰/۰۵	۱

پس از اجرای مدل، ۱۲ انشعباب کanal BP14 در هر دو تابع هدف در ۷ بلوک آبیاری به طور تصادفی توزیع شدند. در شکل ۸ توزیع انشعبابات در بلوک‌های آبیاری و همچنین تکمیل برنامه آبیاری در هر بلوک در حالت تک هدفی برای کanal BP14 نشان داده شده است.

با استفاده از مقادیر مناسب پارامترهای الگوریتم جامعه مورچگان مسئله توزیع آب در کanal BP14 از شبکه آبیاری فومنات برای دو حالت تک هدفی و دو هدفی بر اساس توابع هدف تعریف شده در روابط ۵ و ۶ حل گردید. در شکل ۷ تغییرات متوسط تابع هدف برای یافتن پاسخ بهینه در حالت تک‌هدفی نشان داده شده است.



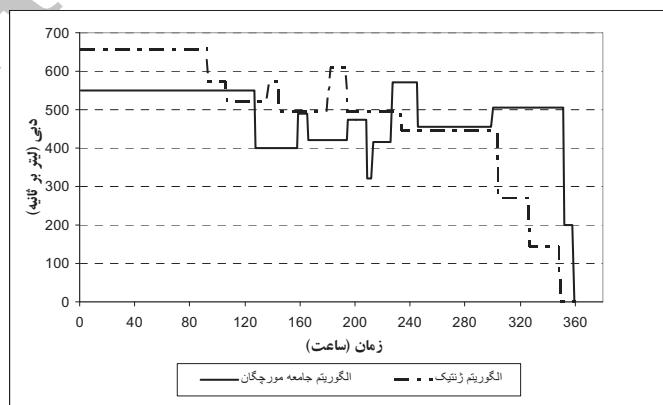
شکل ۷- تغییرات تابع هدف رابطه ۵ در فرایند بهینه‌سازی



شکل ۸- نمودار زمانبندی تحویل بهینه آب به انشعابات با استفاده از الگوریتم جامعه مورچگان

با عملگرهای برازش، انتخاب، ادغام و جهش، برای برنامه‌ریزی بهینه توزیع و تحویل آب در همین کanal استفاده کرده است. به منظور مقایسه دو الگوریتم فوق نتایج حاصله با نتایج خوشناز (۲) با توابع هدف مشابه مقایسه گردید. حداکثر جریان ورودی به کanal در تحقیق خوشناز، ۴۶۴ لیتر بر ثانیه محاسبه شده است و تعداد تنظیمات سراب کanal توزیع کننده ۱۲ تنظیم می‌باشد (۲). جهت بررسی نتایج بهینه‌سازی در دو حالت، عوامل مختلف پاسخ بهینه مربوط به هر یک از آنها در جداول ۲ و ۳ ارائه شده است.

شکل ۹ هیدروگراف ورودی کanal BP14 را در حالت تک‌هدفی نشان می‌دهد. با توجه به شکل ۹ حداکثر دبی کanal توزیع کننده با استفاده از الگوریتم جامعه مورچگان ۵۷۰ لیتر بر ثانیه و تعداد تنظیمات دریچه سراب کanal توزیع کننده ۱۱ تنظیم بدست آمد. تعداد تنظیمات دریچه سراب، تعداد تغییرات ظرفیت کanal توزیع کننده می‌باشد. بدین صورت که در هر ساعتی که دبی کanal توزیع کننده نسبت به ساعت قبل تغییر کند، نیاز به تنظیم سازه تنظیم کننده سراب می‌باشد. خوشناز (۲) در تحقیق جداگانه‌ای از الگوریتم ژنتیک



شکل ۹- هیدروگراف ورودی کanal BP14

جدول ۲- عوامل جواب بهینه در حالت تک هدفی

الگوریتم	ظرفیت کanal (لیتر بر ثانیه)	زمان تکمیل آبیاری (ساعت)	تعداد تنظیمات	کمبود (درصد)
جامعه مورچگان	۰/۱۳	۱۱	۳۵۸	۵۷۰
ژنتیک	۰/۱۷	۱۲	۳۴۸	۶۶۰

* درصد حجم آبی که آبگیرها کمتر از مقدار نیاز واقعی خود دریافت می‌کنند.

جدول ۳- عوامل جواب بهینه در حالت دوهدفی

الگوریتم	ظرفیت کanal (لیتر بر ثانیه)	زمان تکمیل آبیاری (ساعت)	تعداد تنظیمات	کمبود (درصد)
جامعه مورچگان	۰/۱۱	۱۲	۲۹۴	۶۹۰
ژنتیک	۰/۲۷	۱۲	۲۵۳	۷۹۵

تامین دو هدف اشاره شده توسط مدل باعث بهبود قابل ملاحظه‌ای برای ظرفیت کanal توزیع کننده گردیده اما هدف زمان تکمیل برنامه آبیاری به مقدار کمتری تامین گردیده است که نشان دهنده اثر یک پارامتر بر روی پارامتر دیگر درتابع دو هدفی می‌باشد. اگر هدف بهره‌بردار کاهش زمان آبیاری بدلیل محدودیت‌های زمانی باشد، باید از تابع دوهدفی استفاده شود. ولی در مرحله طراحی، برنامه‌ریزی توزیع باید بر اساس تابع تک هدفی دبی انجام شود زیرا کاهش ظرفیت باعث کاهش هزینه‌های اجرایی خواهد شد.

نتیجه‌گیری

در این پژوهش برنامه توزیع بهینه آب در دو حالت تک هدفی و دو هدفی برای کanal BP14 تهیه شد که در حالت تک هدفی، فقط کاهش ظرفیت کanal و در حالت دوهدفی علاوه بر کاهش ظرفیت کanal، کاهش دور آبیاری نیز مدنظر قرار گرفت. ظرفیت و زمان تکمیل برنامه آبیاری در حالت تک هدفی به ترتیب ۵۷۰ لیتر بر ثانیه و ۳۵۸ ساعت و برای دو هدفی به ترتیب ۶۹۰ لیتر بر ثانیه و ۲۹۴ ساعت بود. در حالت تک هدفی، مدل، ظرفیت کanal را نسبت به حالت دوهدفی، ۱۲۰ لیتر بر ثانیه کمتر بودست آورد در حالیکه زمان تکمیل برنامه آبیاری در حالت دوهدفی ۶۴ ساعت کمتر از حالت تک هدفی بودست آمد. مقایسه نتایج الگوریتم جامعه مورچگان نسبت به الگوریتم ژنتیک نشان دهنده عملکرد بهتر الگوریتم جامعه مورچگان در کاهش ظرفیت و مقدار کمبودها است. این در حالی است که الگوریتم ژنتیک در ارتباط با کاهش زمان تکمیل برنامه آبیاری عملکرد بهتری نسبت به الگوریتم جامعه مورچگان داشته است.

با توجه به اینکه ظرفیت کanal در حالت بهینه کمتر از مقدار موجود بودست آمده است می‌توان اظهار داشت که برنامه‌ریزی بهینه نسبت به شرایط موجود بهتر است. مقایسه نتایج پژوهش حاضر با نتایج تحقیق خوشنواز نشان دهنده برتری الگوریتم جامعه مورچگان نسبت به الگوریتم ژنتیک در حالت تک هدفی می‌باشد. در الگوریتم جامعه مورچگان حداقل ظرفیت کanal به میزان ۹۰ لیتر بر ثانیه کمتر بوده و تعداد تنظیمات دریچه سراب کanal به تعداد یک تنظیم کمتر می‌باشد. میزان کمبود در الگوریتم جامعه مورچگان به میزان ۰/۰۴ درصد کمتر از الگوریتم ژنتیک محاسبه شده است. در حالت دو هدفی، علاوه بر کاهش ظرفیت کanal، کاهش زمان تکمیل آبیاری نیز مدنظر می‌باشد. الگوریتم جامعه مورچگان حداقل ظرفیت کanal را به میزان ۱۰۵ لیتر بر ثانیه کمتر محاسبه کرده است. در صورتی که زمان تکمیل آبیاری در الگوریتم ژنتیک ۴۱ ساعت کمتر از الگوریتم جامعه مورچگان بودست آمد. تعداد تنظیمات دریچه سراب کanal در هر دو روش به تعداد ۱۲ تنظیم می‌باشد. میزان کمبود با توجه به بیشتر بودن زمان تکمیل آبیاری در الگوریتم جامعه مورچگان، ۱۶/۰ درصد کمتر از الگوریتم ژنتیک بودست آمد. در دو حالت روش ژنتیک از نظر زمان تکمیل دور آبیاری نسبت به الگوریتم جامعه مورچگان برتری دارد. زمان تحويل آب از تقسیم حجم آب موردنیاز به دبی تحويلی بودست می‌آید، با توجه به اینکه حجم آب موردنیاز ثابت می‌باشد با افزایش مقدار دبی تحويلی، زمان تحويل کاهش و یا با کاهش مقدار دبی تحويلی، زمان افزایش می‌باشد. الگوریتم جامعه مورچگان حداقل ظرفیت کanal را در حالت دو هدفی به میزان ۱۲۰ لیتر بر ثانیه بیشتر از حالت تک هدفی بودست آورد؛ اما زمان تکمیل آبیاری در حالت دو هدفی به میزان ۶۴ ساعت کمتر از حالت تک هدفی بودست آمد. زیرا

منابع

- جلالی م. ر. ۱۳۸۴. طراحی و بهره‌برداری بهینه هیدروسیستم‌ها، با الگوریتم جامعه مورچه‌ها، یک رهیافت فرآکاوشی جدید. رساله دکتری. مهندسی آب. دانشکده عمران. دانشگاه علم و صنعت.

- ۲- خوشنواز ص. ۱۳۸۱. تخصیص بهینه آب در شبکه آبیاری با استفاده از الگوریتم ژنتیک. پایان‌نامه کارشناسی ارشد. آبیاری و زهکشی. دانشکده کشاورزی. دانشگاه تهران.
- ۳- قدوسی ح. ۱۳۸۵. طبقه‌بندی جامع جریان‌های غیرماندگار از دیدگاه بهره‌برداری در کانال‌های آبیاری و تهیه مدل‌های ریاضی مدیریت بهینه آنها. رساله دکتری. سازه‌های آبی. دانشکده کشاورزی. دانشگاه تربیت مدرس.
- ۴- منعم م. ج، نجفی م. ر. و خوشنواز ص. ۱۳۸۶. برنامه‌ریزی بهینه تحویل آب در کانال‌های آبیاری با استفاده از الگوریتم ژنتیک. مجله تحقیقات منابع آب ایران، ۱۱-۱ (۳): ۱۱-۱.
- ۵- منعم م. ج، نوری م. ع. ۱۳۸۹. کاربرد الگوریتم بهینه‌سازی PSO در توزیع و تحویل بهینه آب در شبکه‌های آبیاری. مجله آبیاری و زهکشی ایران، ۴ (۱): ۷۳-۸۲.
- 6- Abbaspour K. C., Schulin R., and Van Genuchten M. T. 2001. Estimating Unsaturated soil hydraulic parameters using ant colony optimization. Advance Water Resources, 24(8): 827- 841.
- 7- Afshar M. H., Katabchi H., and Rasa E. 2006. Elitist Continuous Ant colony Optimization Algorithm: Application to Reservoir operation Problems. International Journal of Civil Engineering, 4(4): 274- 285.
- 8- Afshar M. H. 2010. A parameter free Continuous Ant Colony Optimization Algorithm for the optimal design of storm sewer networks: Constrained and unconstrained approach. Advances in Engineering Software, 41:188-195.
- 9- Chamber R. 1988. Managing Canal Irrigation: Practical Analysis from south Asia, Cambridge University Press.
- 10- Dorigo M. 1991. Ant colony Optimization, New Optimization Techniques in Engineering. by onwubolu, G. C., and B. V. Babu, Springer- Verlag Berlin Heidelberg, 101- 116.
- 11- Dorigo M., and Gambardella L. M. 1997. Ant colony System: A cooperative Learning approach to the traveling salesman problem. IEEE Transaction on Evolutionary Computation, 1(1):53- 66.
- 12- Jalali M. R., Afshar A. and Marino M. A. 2006. Reservoir operation by ant colony optimization algorithms. Iranian Journal of Science and Technology, (IJST), 1(30): 107- 117.
- 13- Maier H.R., Simpson A.R., Zecchin A. C., Foong W. K., Phang K. Y., Seah H. Y., and Tan C. I. 2003. Ant colony optimization for design of water distribution system. Journal of Water Resources Planning and Management., ASCE, 129(3): 200- 209.
- 14- Mathur Y. P., Sharma G., and Pawde A. W. 2009. Optimal operation scheduling of Irrigation canals using Genetic Algorithm. International Journal of Recent Trends in Engineering, 1(6): 11- 15.
- 15- Monem M. J. and Namdarian R. 2005. Application of Simulated Annealing (SA) Techniques of optimal water Distribution in Irrigation canals. Journal of Irrigation and Drainage, 54(1): 365- 373.
- 16 - Nagesh Kumar D. and Janga Reddy M. 2005. Ant colony Optimization for Multi- purpose Reservoir operation. Water Resources Management, 20: 879- 898.
- 17- Reddy J. M., Wilamowski B., and Sharmasarkar F.C. 1999. Optimal Scheduling Irrigation for lateral canals. ICID Journal, 48(3): 1- 12.
- 18- Shouja Li. Yingxi Liu. and HeYu. 2006. Parameter Estimation Approach in Groundwater Hydrology using Hybrid Ant colony system. Irwin (Eds): ICIC 2006, LNBI 4115, 182- 191.
- 19- Simpson A.R., Maier H.R., Foong W. K., phang K. Y., Seah H. Y., and Tan C. L. 2001. Selection of parameters for ant colony optimization applied to the optimal design of water distribution system. Proc., Int. Congress on Modeling and Simulation, Canberra, Australia, 1931- 1936.
- 20- Suryavanshi A. R. and Reddy J. M. 1986. Optimal Operation Scheduling of irrigation distribution system. Agricultural Water Management, 11: 23- 30.
- 21- Wang Z. R., Mohan J. and Feyan J. 1995. Improved 0- 1 Programing model for optimal flow Scheduling in irrigation canals. Journal of Irrigation and Drainage system, 9: 105- 116.
- 22- Zecchin A. C., Maier H. R., Simpson A. R., Roberts A., Berrisford M. J., and Leonard M. 2003. Max- Min ant system applied to water distribution system optimization. Modsim 2003- International Congress on Modeling and Simulation, Modeling and Simulation Society of Australia, 795- 800.

Water Delivery Optimization in BP14 Canal of Fumanat Irrigation Network Using Ants Colony System Algorithm

A. Emadi^{1*} - S. Kakouie²

Received: 04-09-2011

Accepted: 31-07-2012

Abstract

Poor delivery and distribution water in irrigation canals will cause the discontent of farmers, disrespect of equity in water delivery and increase operational losses. Therefore optimal water delivery scheduling will increase performance condition network, considerably. With the spread of computers and mathematical methods, it is possible that develop simulation and optimization mathematical models for optimal operation. In this study, Ants Colony System (ACS) optimization algorithm is used for development optimal water delivery in BP14 canal of Fumanat irrigation network in west of Gilan province. This canal has a length of 6852 meters with a trapezoidal cross section and capacity of $2.5 \text{ m}^3/\text{s}$ and land cover area of 2100 ha. The optimal delivery schedule canal is derived for two cases; single objective, canal capacity minimization and two objective including minimize canal capacity and delivery time. Comparison of the research with results obtained from Genetic Algorithm (GA) showed that ACS algorithm to GA in single objective state resulted in less canal capacity (90 l/s) and more irrigation schedule complement duration (10 hours). Also, the number of upstream gate regulations and water delivery deficiency obtained 1 and 0.04 percent, respectively. In two objective state, ACS determined less canal capacity (105 l/s) and more irrigation schedule complement duration (41 hours).

Keywords: Water delivery, Optimal Scheduling, Irrigation network, Performance network

1,2- Assistant Professor and MSc Student, Department of Water Engineering, Sari Agricultural Sciences and Natural Resources University

(*-Corresponding Author Email: emadia355@yahoo.com)