



بهینه سازی پار تویی گسسته- پیوسته ی گیربکس اصلی هلیکوپتر سیکورسکی ASH-3D

فرید وکیلی تهامی^{۱*}، رضا حسن نژاد قدیم^۲، اکبر رسولیان^۳

۱- دانشیار، مهندسی مکانیک، دانشگاه تبریز، تبریز

۲- استادیار، مهندسی مکانیک، دانشگاه تبریز، تبریز

۳- دانشجوی کارشناسی ارشد، مهندسی مکانیک، دانشگاه تبریز، تبریز

*f_vakili@tabrizu.ac.ir، ۵۱۶۶۶۱۴۷۶۶ صندوق پستی

چکیده

اطلاعات مقاله

مقاله پژوهشی کامل

دریافت: ۲۸ فروردین ۱۳۹۳

پذیرش: ۱۹ خرداد ۱۳۹۳

ارائه در سایت: ۱۷ آبان ۱۳۹۳

کلید واژگان:

گیربکس هلیکوپتر

خستگی

وزن

بهینه سازی چندهدفه ی گسسته-پیوسته ی

جبهه ی پارتو

امروزه بهینه سازی یکی از موضوعات مهم در علوم مهندسی و صنعت بوده و برای رقابت در عرصه ی طراحی و تولید، استفاده از این روش در طراحی تمامی قطعات مکانیکی امری حیاتی است. از این رو می بایست به دنبال طرحی بهینه بود که در عین سادگی، امکان تولید داشته باشد. در صنایع هوافضا دو مسئله ی وزن و عمر قطعات بسیار حائز اهمیت هستند و از آنجایی که گیربکس یکی از مهم ترین بخش ها در سیستم پیشران هلیکوپتر می باشد مسئله ی بهینه سازی وزن و اطمینان از استحکام خستگی آن از اهمیت دوچندان برخوردار می شود. طرح های موجود بیشتر بر مبنای یکی از این اهداف ارائه شده اند اما در واقع طرحی بهینه خواهد بود که هدف های مختلف را دربر گیرد. از این رو در این مقاله، مقادیر مناسب پارامترهای طراحی شامل مدول عمودی و عرض چرخنده های گیربکس اصلی هلیکوپتر سیکورسکی ASH-3D با استفاده از بهینه سازی چندهدفه ی گسسته-پیوسته ی ترکیبی در جهت طراحی بهینه ی گیربکس از نظر کاهش وزن، افزایش ضریب اطمینان کمینه و کاهش اختلاف ضرایب اطمینان بیشینه و کمینه ی مجموعه ی چرخنده ها تعیین شده و در نهایت نیز نتایج با طرح تولید شده توسط سیکورسکی مقایسه شده است. نتایج به دست آمده در بهینه سازی تک هدفه حاکی از کاهش ۲۷،۲۴ درصدی جرم چرخنده های طرح بهینه در مقایسه با گیربکس صنعتی به کار رفته در هلیکوپتر سیکورسکی ASH-3D می باشند. نتایج بهینه سازی های دوهدفه و سه هدفه نیز به صورت جبهه ی پارتو ارائه و جواب هایی با حالت های حدی به عنوان نمونه آورده شده اند.

Pareto discrete- continuous optimization of Sikorsky ASH-3D helicopter main gearbox

Farid Vakili-Tahami^{1*}, Reza Hassannejad Qadim¹, Akbar Rasoulia¹

1- Department of Mechanical Engineering, University of Tabriz, Tabriz, Iran.

*P.O.B. 5166614766 Tabriz, Iran, f_vakili@tabrizu.ac.ir

ARTICLE INFORMATION

Original Research Paper

Received 17 April 2014

Accepted 09 June 2014

Available Online 08 November 2014

Keywords:

Helicopter Gearbox

Fatigue

Weight

Discrete- Continuous Multi-Objective

Optimization

Pareto Front

ABSTRACT

Nowadays, optimization is becoming one of the most important techniques in engineering and industry to provide competing products in design and manufacturing. Therefore, it is necessary to search for optimum designs with productivity. In aerospace industry reducing weight and improving the reliability of products are major concerns. Regarding the gearbox one of the most important parts in the helicopter propulsion system, these objects should be considered further. However, most of the existing designs consider only one object, hence, it is vital to implement optimization techniques to include different objectives to improve the existing designs and provide optimum products. In this paper, optimum design parameters including module and face width of gears for the main gearbox of Sikorsky ASH-3D helicopter have been determined (modified) using single and multi-objective mixed discrete- continuous optimization method to minimize weight of the gearbox, increase the safety factor and reduce the difference between safety factors of different gears. The results show that the weight of the gears can be reduced by 27.24% compared with the existing gearbox. The results of the multiobjective optimization have also been presented as Pareto front diagram which can be used by manufacturers to satisfy the preferred requirements.

۱- مقدمه

جابه جایی ها، کاربرد وسایل نقلیه ی سریع هم چون هواپیماها و هلیکوپترها افزایش چشم گیری یافته است. در این میان، توسعه ی هلیکوپترها به دلیل کاربردهای استراتژیک و امکان فرود آن ها در اماکن مختلف، سرعت بیشتری داشته است.

در زمینه ی علوم مهندسی و صنایع کاربردی می بایست در میان طرح های مختلف به دنبال طرحی بهینه با هزینه ی کمتر و بازده بالاتر بود که امکان تولید نیز داشته باشد. با توسعه ی گستره ی ارتباطات و الزام افزایش سرعت در

Please cite this article using:

F. Vakili-Tahami, R. Hassannejad Qadim, A. Rasoulia, Pareto discrete- continuous optimization of Sikorsky ASH-3D helicopter main gearbox, *Modares Mechanical Engineering*, Vol. 14, No. 16, pp. 170-180, 2015 (In Persian)

برای ارجاع به این مقاله از عبارت ذیل استفاده نمایید:

از میان سیستم‌های مختلف موجود در یک هلیکوپتر، گیربکس اصلی که وظیفه‌ی انتقال دور خروجی موتور به ملخ اصلی را بر عهده دارد از اهمیت فوق‌العاده‌ای برخوردار است. یکی از مهم‌ترین دلایل کاربرد گیربکس در هلیکوپتر، کاهش نسبتاً زیاد دور موتور (نسبت دور موتور به دور ملخ اصلی حدود ۱۰ تا ۱۰۰ در مدل‌های مختلف) به منظور افزایش گشتاور انتقالی به ملخ اصلی، جلوگیری از آسیب نوک ملخ و کاهش صدای آن می‌باشد.

در صنایع هوافضا، وزن و عمر قطعات بسیار حائز اهمیت می‌باشند و از آنجایی که گیربکس یکی از مهم‌ترین بخش‌ها در سیستم پیشران‌های هلیکوپتر بوده و در وزن سامانه نیز سهم به‌سزایی دارد، بهینه‌سازی وزن یا جرم و خستگی اجزای آن از اهمیت دوچندان برخوردار می‌شود. کاهش وزن در صنایع هوافضا از دو جنبه‌ی مختلف مورد توجه قرار می‌گیرد؛ جنبه‌ی اول اینکه با کاهش وزن، مقدار ماده‌ی مصرفی و در نتیجه هزینه‌ی مواد اولیه کاهش می‌یابد و از طرف دیگر، مقدار مصرف سوخت نیز کاهش می‌یابد که این امر علاوه بر کاهش هزینه‌ی سوخت، باتوجه به محدودیت‌های موجود در زمینه‌ی تولید این سوخت‌ها و مسائل استراتژیکی، مدنظر طراحان و سازندگان هواپیماها و هلیکوپترها قرار دارد. خستگی و افزایش عمر قطعات نیز باتوجه به هزینه‌ی ساخت و یا تعمیر آن‌ها حائز اهمیت است؛ به‌صورتی که با افزایش عمر قطعات از میزان تعمیرات و تعویض قطعات و تأخیرهای بوجودآمده کاسته می‌شود.

کار در زمینه‌ی بهینه‌سازی گیربکس و چرخنده نسبتاً جدید و نوپا می‌باشد. از اولین پژوهش‌های صورت گرفته در این زمینه، مطالعات آنجائوچ [۱] در سال ۱۹۹۶ میلادی می‌باشد که ساختاری را برای چگونگی تصمیم‌گیری در طراحی گیربکس‌ها بر مبنای روابط حاکم بر مسئله ارائه کرده است. ساختار ارائه‌شده به‌صورت یک برنامه‌ی کامپیوتری بوده و به تصمیم‌گیری‌های سودمند در طراحی گیربکس‌ها منجر شده است. این برنامه امکان بهینه‌سازی تابع هدف حجم را با قیودی همچون خستگی و نسبت دنده‌ها با استفاده از روش‌های تحلیلی ریاضی فراهم کرده و جوابی مناسب و نزدیک به حل تحلیلی ارائه می‌نمود؛ علاوه بر آن در مواردی هم که حل تحلیلی ممکن نبود، طراحی بهینه بر مبنای پارامترهای طراحی مسئله پیشنهاد می‌شد. یاکوتا و همکارانش [۲] در سال ۱۹۹۸ میلادی روش حلی به‌منظور دستیابی به وزن بهینه‌ی چرخنده ارائه نموده‌اند. آنان در پژوهش خود به فرمول‌بندی مسئله‌ی بهینه‌سازی تک‌هدفی وزن چرخنده با استفاده از الگوریتم ژنتیکی پرداخته‌اند. تامسون و همکارانش [۳] در سال ۲۰۰۰ میلادی به بهینه‌سازی چندهدفی گیربکس‌های کاهنده با چرخنده‌های ساده پرداخته‌اند. در این پژوهش یک فرمول‌بندی بهینه‌ی چندهدفه برای گیربکس‌های کاهنده ارائه شده است که امکان کاربرد در مسائل بهینه‌سازی مختلف را داشته باشد. این فرمول‌بندی در طراحی گیربکس‌های کاهنده‌ی دومرحله‌ای یا سه‌مرحله‌ای تحت شرایط بارگذاری و معیارهای طراحی یکسان به کار برده شده است و امکان توسعه‌ی فرایندهای طراحی سنتی با استفاده از بهینه‌سازی چندهدفی بنیادی ضمن در نظر گرفتن مصالحه‌ی میان عمر خستگی سطحی و مقدار حجم کمینه را فراهم می‌آورد. نتایج به‌دست‌آمده نشان داده‌اند که برای شرایط بارگذاری یکسان، گیربکس کاهنده‌ی سه‌مرحله‌ای چه از نظر حجم و چه از نظر عمر خستگی سطحی نسبت به گیربکس کاهنده‌ی دو مرحله‌ای بهینه‌تر می‌باشد. مارسلین [۴] در سال ۲۰۰۱ میلادی به بررسی امکان استفاده از روش الگوریتم ژنتیکی و روش انتخاب جریمه برای طراحی بهینه‌ی چرخنده‌ها پرداخته است. طراحی بهینه به‌صورت چندهدفه و با توابع هدف وزن چرخنده‌ها، خطای انتقال قدرت و فاصله‌ی بین محوری صورت گرفته است. در بخش دیگری از این پژوهش نیز مسئله‌ی بهینه‌سازی چندهدفه با استفاده از ضرایب وزنی

به یک مسئله‌ی بهینه‌سازی تک‌هدفه با تابع هدف وزن تبدیل و سپس حل شده است. نتایج نشان می‌دهند که پارامترهای طراحی ارائه‌شده توسط الگوریتم ژنتیکی نسبت به نتایج حاصل از تجزیه و تحلیل هندسی بهینه‌تر می‌باشند. ساوسانی و همکارانش [۵] در سال ۲۰۱۰ میلادی به بهینه‌سازی یک گیربکس با چرخنده‌های ساده با استفاده از دو روش الگوریتم ازدحام ذرات^۱ و الگوریتم شبیه‌سازی تبرید^۲ پرداخته‌اند. هدف اصلی آنان در این پژوهش بهینه‌سازی پارامترهای مختلف طراحی به‌منظور دستیابی به طرح بهینه از نظر وزن بوده است. طرح در نظر گرفته‌شده از سوی آن‌ها تنها شامل یک جفت چرخنده‌ی ساده‌ی درگیر بوده و بهینه‌سازی صورت گرفته نیز به‌صورت تک‌هدفه می‌باشد. ساوسانی و همکارانش برای اعمال قیود مختلف مسئله همچون مقاومت خستگی خمشی و تماسی و فاصله‌ی بین محوری بر روی تابع هدف وزن از محدوده‌ی قیود ارائه‌شده توسط یاکوتا و همکارانش بهره برده‌اند. آنان ابتدا مدل بهینه‌سازی یاکوتا و همکارانش را با استفاده از معادلات استاندارد آگما^۳ بهبود بخشیده و سپس مسئله را حل کرده‌اند. نتایج نشان داده‌اند که مدل بهبودیافته نسبت به مدل یاکوتا و همکارانش، جواب‌های بهینه‌تری به‌دست می‌دهد. به‌علاوه هرچند جواب‌های حاصل از الگوریتم‌های بهینه‌سازی ازدحام ذرات و شبیه‌سازی تبرید تقریباً مشابه هم بوده‌اند اما الگوریتم ازدحام ذرات با تعداد تکرار کمتری مسئله را حل کرده و در نتیجه سرعت همگرایی بیشتری داشته است. سینگ و همکارانش [۶] در سال ۲۰۱۲ میلادی به بهینه‌سازی فرایند طراحی یک چرخنده‌ی داخلی ساده‌ی درگیر با یک چرخنده‌ی ساده‌ی خارجی، با استفاده از الگوریتم ژنتیکی پرداختند. تابع هدف در نظر گرفته‌شده توسط آنان فاصله‌ی بین محوری دو چرخنده بود که رابطه‌ی مستقیم با وزن چرخنده‌ها داشت به این‌صورت که با کمینه‌سازی تابع هدف مسئله، وزن چرخنده‌ها نیز در عمل کاهش می‌یافت. نتایج پژوهش بیانگر این موضوع بود که با پارامترهای طراحی مشابه، فاصله‌ی بین محوری به‌دست‌آمده از روش الگوریتم ژنتیکی در مقایسه با پژوهش‌های صورت گرفته‌ی قبلی کاهش یافته است. با کاهش فاصله‌ی بین محوری، قطر گام دو چرخنده نیز کاهش یافته و در نهایت منجر به کاهش وزن جفت چرخنده‌ی درگیر شده است. سوانتر و کمبل [۷] در سال ۲۰۱۲ میلادی بهینه‌سازی گیربکس‌های شامل چرخنده‌های ساده، مخروطی و حلزونی را ارائه کرده‌اند. فرایند جستجو، ترکیبی از تغییرات هندسی، انتخاب متغیر گسسته و بهینه‌سازی متغیر پیوسته را دربر می‌گرفت. در این پژوهش تابع هدف به‌صورت ترکیب خطی جرم و راندمان چرخنده‌ها در نظر گرفته شده بود که با استفاده از بهینه‌سازی هندسی دنده‌های چرخنده به‌دنبال یافتن راه‌هایی برای ساختن چرخنده‌های کوچکتر و سبکتر بود. در پژوهش مذکور تمامی پیکربندی‌های ممکن برای انواع چرخنده‌های ساده، مخروطی و حلزونی مورد جستجو قرار گرفته و جواب بهینه‌ی مسئله به‌دست آمده است. گلابی و همکارانش [۸] در سال ۲۰۱۴ میلادی به بهینه‌سازی تک‌هدفی یک گیربکس چندمرحله‌ای بر مبنای کمینه‌سازی حجم پرداخته‌اند. در این پژوهش تعداد مراحل گیربکس متغیر در نظر گرفته شده و با توجه به اینکه گیربکس تک‌مرحله‌ای، دو مرحله‌ای و یا سه مرحله‌ای باشد با استفاده از بخش جعبه‌ایز بهینه‌سازی نرم‌افزار متلب^۴ به کمینه‌سازی حجم آن پرداخته شده است. در نهایت نیز با انتخاب مقادیر مختلفی از توان ورودی، نسبت دنده و سختی سطحی، نمودارهای کاربردی از نتایج بهینه‌سازی ارائه شده است.

1- Particle Swarm Optimization

2- Simulated Annealing

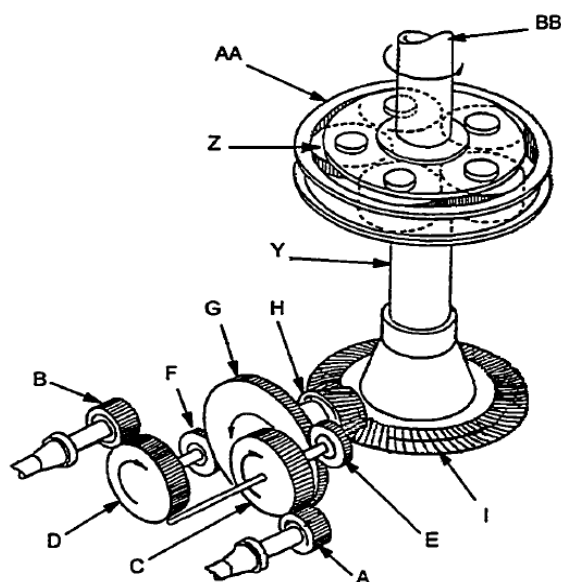
3- American Gear Manufacturers Association (AGMA)

4- MATLAB

گیربکس این هلیکوپتر از پیچیدگی و اهمیت خاصی برخوردار است. همانطور که در شکل ۱ مشاهده می‌شود، این گیربکس از اجتماع تعدادی چرخنده تشکیل یافته اما در آن به‌ناچار از چرخنده‌ی مخروطی برای تغییر راستای دوران افقی موتور به دوران عمودی ملخ اصلی استفاده شده است. علاوه بر آن، سیستم چرخنده‌ی خورشیدی نیز در گیربکس هلیکوپتر به‌کار می‌رود. مشخصات هندسی چرخنده‌های گیربکس در جدول ۱ آمده است. البته بررسی‌های بیشتر نشان می‌دهند که رفتار خستگی چرخنده‌های مارپیچ و مخروطی با یکدیگر متفاوت بوده و به‌همین دلیل بهینه‌سازی‌هایی که همزمان شامل هر دو نوع آنها هستند پیچیده‌تر می‌باشند.

۲- بهینه‌سازی چندهدفه

به‌طور معمول، طراحی مهندسی شامل مجموعه‌ای از اهداف و معیارهاست. در صورت تضاد اهداف، جواب بهینه‌ی یکتا برای بهینه‌سازی وجود نداشته و حل مسئله مستلزم استفاده از روش‌های چندهدفه می‌باشد. شکل کلی مسئله بهینه‌سازی چندهدفه به‌صورت رابطه‌ی (۱) بیان می‌شود [۱۲]:



شکل ۱ طرح شماتیک گیربکس اصلی هلیکوپتر سیکورسکی ASH-3D [۱۱]

جدول ۱ مشخصات هندسی چرخنده‌های گیربکس موجود هلیکوپتر ASH-3D

(نام‌گذاری چرخنده‌ها مطابق شکل (۱) [۱۱])

چرخنده	نوع	تعداد دنده
B و A	مارپیچ*	۴۱
D و C	مارپیچ	۹۶
F و E	مارپیچ	۴۳
G	مارپیچ	۱۰۹
H	مخروطی مارپیچ	۲۵
I	مخروطی مارپیچ	۸۵
Y	مارپیچ	۵۴
Z	مارپیچ	۷۱
AA	مارپیچ	۱۹۶

(*) چرخنده‌های مارپیچ شامل چرخنده‌های ساده نیز می‌شوند.

نمودارهای کاربردی به‌گونه‌ای رسم شده‌اند که تمامی پارامترهای موردنیاز همچون تعداد مراحل گیربکس، مدول و عرض چرخنده‌ها را در اختیار مخاطب قرار می‌دهند.

علی‌رغم استفاده از روش‌های مختلف بهینه‌سازی در طراحی چرخنده‌ها، همچنان نیاز به انجام پژوهش‌های بیشتر در طراحی گیربکس‌های صنعتی به‌خصوص گیربکس هلیکوپتر احساس می‌شود؛ به‌همین دلیل هدف اصلی در مقاله‌ی حاضر، استفاده از روش‌های بهینه‌سازی به‌منظور طراحی بهینه‌ی گیربکس هلیکوپتر با کاربرد صنعتی می‌باشد. از طرف دیگر سیستم گیربکس هلیکوپتر دارای انواع چرخنده‌های مارپیچ و مخروطی است و به‌دلیل تفاوت در رفتار خستگی آنها، استفاده از روش‌های چندهدفه به منظور ارائه‌ی طرح بهینه ضروری می‌باشد.

در پژوهش حاضر به طراحی بهینه‌ی گیربکس اصلی هلیکوپتر ASH-3D با تمرکز بر طراحی بهینه‌ی چرخنده‌ها پرداخته شده است. بدین منظور، با بهره‌گیری از الگوریتم ژنتیکی با متغیرهای گسسته- پیوسته‌ی ترکیبی^۱ با مرتب‌سازی بر اساس داده‌های نامغلوب^۲، به بهینه‌سازی طرح موجود به‌صورت تک‌هدفه، دوهدفه و سه‌هدفه با اهداف کاهش جرم چرخنده‌ها، افزایش ضریب اطمینان کمینه و کاهش اختلاف میان ضرایب اطمینان کمینه و بیشینه‌ی مجموعه‌ی چرخنده‌ها پرداخته شده است. برای محاسبه‌ی ضرایب اطمینان چرخنده‌ها، از روابط خستگی خمشی و تماسی ارائه‌شده برای چرخنده‌های مارپیچ و مخروطی در استانداردهای آگما ۲۰۰۱ و آگما ۲۰۰۵ و [۹، ۱۰] استفاده شده که جزئیات بیشتر در بخش "محاسبات طراحی چرخنده‌ها" بر اساس استاندارد آگما^۳ آمده است. استانداردهای مذکور دو عامل مهم واماندگی چرخنده‌های صنعتی یعنی کندگی ناشی از تنش‌های تماس سطحی و خستگی ناشی از لنگر خمشی را مورد بحث قرار می‌دهند. این مؤسسه از سال ۱۹۱۶ میلادی شروع به تدوین استانداردهای مختلف در این زمینه نموده است که در محافل علمی و صنعتی کشورمان نیز مورد استفاده می‌باشند. پارامترهای طراحی موردنظر در این پژوهش مدول عمودی و عرض چرخنده‌ها می‌باشند که در این بین، عرض چرخنده پارامتری با مقدار پیوسته بوده و مدول عمودی از مجموعه‌ی مرجع مدول‌های استاندارد انتخاب شده و از این‌رو متغیری گسسته محسوب می‌گردد؛ در نتیجه از الگوریتم ژنتیکی با متغیرهای گسسته-پیوسته‌ی ترکیبی برای بهینه‌سازی مسئله استفاده می‌شود.

۲- مشخصات مسئله

گیربکس اصلی هلیکوپتر سیکورسکی ASH-3D^۴ در شکل ۱ به‌صورت شماتیک نشان داده شده است. قدرت پیشرانده‌ی هلیکوپتر ASH-3D توسط دو موتور توربین گازی از نوع General Electric T58-GE-10 تأمین می‌شود که هریک دارای توانی برابر با ۱۴۰۰ اسب بخار (توان کل برابر با ۲۸۰۰ اسب بخار) می‌باشند. دور موتور ورودی به گیربکس اصلی (چرخنده‌های A و B در شکل ۱) برابر با ۱۸۹۶۶ دور در دقیقه و دور خروجی از گیربکس که همان دور ملخ اصلی (شفت BB در شکل ۱) است، برابر با ۲۰۳ دور در دقیقه می‌باشد [۱۱]. به‌دلیل نسبت تغییر دور قابل ملاحظه‌ی حدود ۹۴ برابری، سیستم

1- Mixed discrete- continuous genetic algorithm
2- Non-dominated Sorting Genetic Algorithm (NSGA)
3- AGMA 2001-D04
4- ANSI/AGMA 2005-D03
5- Sikorsky ASH-3D

برای کدگذاری متغیرها از روابط (۴) و (۵) استفاده می‌شود [۱۳]:

$$x_{\text{quant}} = \left(\sum_{m=1}^{N_{\text{gene}}} \text{gene}[m] \times 2^{-m} \right) + 2^{-(M+1)} \quad (۴)$$

$$\zeta_n = x_{\text{quant}} (x_{\text{max}} - x_{\text{min}}) + x_{\text{min}} \quad (۵)$$

در روابط (۴) و (۵) x_{quant} فرم گسسته‌سازی شده‌ی x_{norm} و ζ_n فرم گسسته‌سازی شده‌ی $\bar{x}$ می‌باشند.

الگوریتم ژنتیکی دودویی^۱ با استفاده از بیت‌ها^۲ به حل مسئله می‌پردازد. مقادیر گسسته‌سازی شده‌ی ژن^۳ یا متغیرها به صورت ریاضی با ضرب کردن بردار شامل بیت‌ها در بردار شامل سطوح گسسته‌سازی به دست می‌آیند [۱۳]:

$$\begin{aligned} \zeta_n &= \text{gene} \times Q^T \\ \text{gene} &= [b_1 \ b_2 \ \dots \ b_N] \\ Q &= [2^{-1} \ 2^{-2} \ \dots \ 2^{-N_{\text{gene}}}] \end{aligned} \quad (۶)$$

که در آنها N_{gene} تعداد بیت‌های هر ژن، b_n بیت‌های دودویی (به صورت صفر و یک)، Q بردار گسسته‌سازی و Q^T ترانپوز بردار Q می‌باشند. هر کروموزوم در این پژوهش شامل هشت متغیر طراحی است. چهار متغیر اول معرف مدول‌ها و چهار متغیر بعدی نشانگر عرض چرخنده‌هاست. با توجه به انتخاب مدول‌ها از مجموعه‌ی گسسته‌ی موجود، هر مدول با چهار بیت معادل‌سازی شده است. همچنین، هریک از متغیرهای عرض چرخنده با هشت بیت گسسته می‌شوند. شکل ۲ هر پاسخ را در فضای ده‌دهی و دودویی نشان می‌دهد.

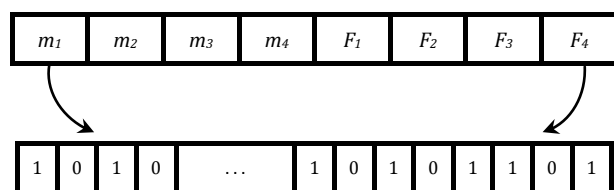
پس از کدگذاری، مقدار شایستگی هریک از داده‌ها به ازای تابع هدف تعیین می‌شود. در مرحله‌ی بعدی، یکی از توابع هدف انتخاب و مرتب می‌شود؛ سپس، جمعیت و مقادیر اهداف دیگر نیز متناظر با ترتیب مقادیر این هدف مرتب می‌شوند. در این مرحله داده‌های نامغلوب شناسایی شده و پس از رتبه‌بندی، از میان جمعیت جدا می‌شوند و این روند تا رتبه‌بندی تمام جمعیت ادامه می‌یابد. اگر مجموعه‌ی توابع هدف به شکل رابطه‌ی (۷) تعریف شود، برای مسئله‌ی کمینه‌سازی، پاسخ x^* پاسخ x را با شرط برقراری (۸) مغلوب می‌کند [۱۴]:

$$\vec{J} = J_1, J_2, \dots, J_n \quad (۷)$$

$$\forall J_i \in \vec{J}, J_i(x^*) \leq J_i(x) \wedge \exists J_i \in \vec{J} : J_i(x^*) < J_i(x) \quad (۸)$$

برای توزیع یکنواخت‌تر داده‌ها، از اشتراک شایستگی^۴ استفاده شده است. بدین منظور ابتدا با توجه به رابطه‌ی (۹) فاصله‌ی اقلیدسی (d_j) بین جفت جواب x و y در فضای بی‌بعد بین صفر و یک محاسبه می‌شود [۱۵]:

$$d_j(x, y) = \sqrt{\sum_{i=1}^n \left(\frac{J_i(x) - J_i(y)}{J_i^{\text{max}} - J_i^{\text{min}}} \right)^2} \quad (۹)$$



شکل ۲ شکل شماتیک هر یک از پاسخ‌ها در فضای ده‌دهی و دودویی

- 1- Binary Genetic Algorithm
- 2- Bit
- 3- Gene
- 4- Fitness Sharing

$$\text{minimize } J(x, p) = [J_1, \dots, J_n]$$

$$\text{subject to } h(x, p) = 0$$

$$g(x, p) \leq 0$$

$$x_{i, LB} \leq x_i \leq x_{i, UB} \quad (i = 1, \dots, m)$$

$$x = [x_1, \dots, x_i, \dots, x_m]$$

$$h = [h_1(x), \dots, h_{r_1}(x)]$$

$$g = [g_1(x), \dots, g_{r_2}(x)] \quad (۱)$$

که در این روابط J, x, p و n به ترتیب بردار توابع هدف، بردار متغیرهای طراحی، بردار ثوابت و تعداد اهداف می‌باشند و هر متغیر طراحی بین دو مقدار حد پایین ($x_{i, LB}$) و حد بالا ($x_{i, UB}$) محدود شده است. بهینه‌سازی ممکن است شامل دسته‌ای از قیود تساوی (h) و نامساوی (g) باشد. در این روابط r_1 و r_2 به ترتیب نشان‌دهنده‌ی تعداد قیود تساوی و نامساوی می‌باشند.

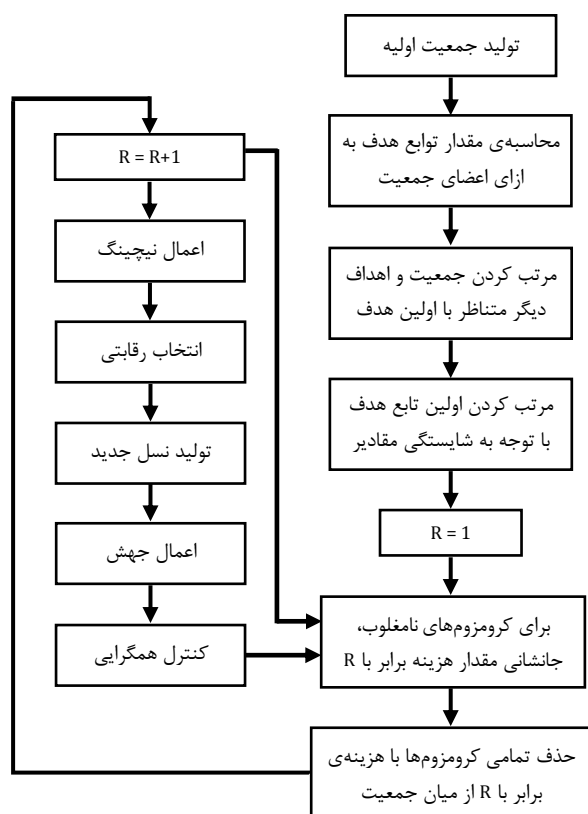
۳-۱- الگوریتم ژنتیکی چندهدفه با مرتب‌سازی نامغلوب

در این بررسی، مسئله با بهره‌گیری از الگوریتم ژنتیکی با مرتب‌سازی نامغلوب حل شده است. الگوریتم ژنتیکی یک روش جستجو و بهینه‌سازی بر پایه‌ی انتخاب طبیعی است که جمعیت داده‌ها را تحت قانون انتخابی مشخصی بهبود می‌دهد. در این بررسی برای بهینه‌سازی تک‌هدفه از الگوریتم ژنتیکی تک‌هدفه‌ی گسسته-پیوسته و برای بهینه‌سازی چندهدفه از الگوریتم ژنتیکی با مرتب‌سازی نامغلوب با متغیرهای طراحی گسسته-پیوسته استفاده شده است. برای بهینه‌سازی با این الگوریتم ابتدا با توجه به دامنه‌ی طراحی، یک جمعیت اولیه از متغیرهای طراحی تولید می‌شود. پس از کدگذاری داده‌ها با توجه به مجموعه‌ی مرجع متغیرهای طراحی گسسته و پیوسته، مقدار توابع هدف به ازای جمعیت موجود محاسبه می‌شود. با توجه به انجام بهینه‌سازی گسسته-پیوسته‌ی ترکیبی، این کار در مورد متغیرهای گسسته و پیوسته با دو روش متفاوت انجام می‌گیرد. در مورد متغیرهای پیوسته، با در نظر گرفتن محدوده‌ی متغیرهای طراحی و مفهوم گسسته‌سازی، فضای پیوسته به مجموعه‌ای از پله‌های گسسته تبدیل می‌شود. با گسسته‌سازی، محدوده‌ی طراحی پیوسته به زیردامنه‌های بدون اشتراک گسسته تقسیم و به هر یک از زیردامنه‌ها، یک مقدار گسسته‌ی منحصربه‌فرد واگذار می‌شود. اختلاف بین مقادیر تابع حقیقی و مرحله‌ی گسسته‌سازی با عنوان خطای گسسته‌سازی شناخته می‌شود. گسسته‌سازی با نمونه‌برداری از یک تابع و جانشانی نمونه‌ها در سطوح گسسته‌سازی معادل آغاز می‌گردد. هر نمونه‌ای که در یکی از سطوح گسسته‌سازی قرار می‌گیرد ممکن است مقداری برابر میانگین، بیشینه و یا کمینه‌ی آن سطح را اختیار کند. به طور کلی واگذاری مقدار میانگین برای نمونه‌های هر سطح ترجیح داده می‌شود؛ چراکه بیشینه‌ی خطا در این حالت برابر با نصف محدوده‌ی سطح موردنظر بوده و این درحالی است که گردکردن مقدار نمونه به مقادیر بیشینه یا کمینه‌ی سطح، خطای گسسته‌سازی را تا اندازه‌ی کل محدوده‌ی سطح افزایش می‌دهد. کدگذاری متغیرهای پیوسته با روابط (۲) و (۳) انجام می‌شود [۱۳]:

$$x_{\text{norm}} = \frac{\bar{x} - x_{\text{min}}}{x_{\text{max}} - x_{\text{min}}} \quad (۲)$$

$$\text{gene}[m] = \text{round} \left\{ x_{\text{norm}} - 2^{-m} - \left(\sum_{x=1}^{m-1} \text{gene}[x] \times 2^{-x} \right) \right\} \quad (۳)$$

که در آنها x_{norm} متغیر بی‌بعد (بین صفر و یک)، $\bar{x}$ متغیر حقیقی، x_{min} مقدار کمینه‌ی متغیرها، x_{max} مقدار بیشینه‌ی متغیرها، $\text{gene}[m]$ فرم دودویی $\bar{x}$ و $\text{round}\{\}$ تابع تقریب به نزدیک‌ترین عدد صحیح می‌باشند. همچنین



شکل ۳ فلوجارت الگوریتم ژنتیکی با مرتب‌سازی نامغلوب

کمینه‌ی موجود می‌باشند. در بهینه‌سازی سه‌هدفه، توابع هدف به صورت کمینه‌سازی جرم، افزایش ضریب اطمینان کمینه‌ی موجود و کاهش اختلاف میان ضرایب اطمینان کمینه و بیشینه‌ی مجموعه‌ی چرخنده‌ها در نظر گرفته شده‌اند. نکته‌ی مهم در مورد ضرایب اطمینان خستگی این است که بایستی همگی بزرگتر از ضریب اطمینان مورد نظر (SF_d) برای محاسبات ضریب اطمینان خستگی خمشی و SH_d برای محاسبات ضریب اطمینان خستگی تماسی باشند تا چرخنده‌ی خاصی محدودکننده‌ی قید خستگی نباشد و از سوی دیگر به منظور استفاده‌ی حداکثری از مواد و ظرفیت کاری چرخنده‌ها، باید اختلاف بین مقادیر ضرایب اطمینان کمینه و بیشینه حداقل باشد. روابط (۱۴) توابع هدف موجود را بیان می‌کنند:

$$\begin{aligned} J^{(1)} &= \text{minimize} \sum_{j=1}^Z M_{Gear_j} \\ J^{(2)} &= \text{maximize} \min SF_{\min}, SH_{\min}^2 \\ &= \text{maximize} FS_{\min} \\ J^{(3)} &= \text{minimize} \max SF_{\max}, SH_{\max}^2 - \min SF_{\min}, SH_{\min}^2 \end{aligned} \quad (14)$$

که در آنها M_{Gear} بیانگر جرم چرخنده‌ها می‌باشد. همان‌طور که در رابطه‌ی (۱۴) مشاهده می‌شود ضریب اطمینان چرخنده (FS) بر اساس استاندارد آگما برابر مقدار کمینه‌ی بین ضریب اطمینان خمشی (SF) و مجذور ضریب اطمینان تماسی (SH^2) در نظر گرفته می‌شود.

شکل کلی قیود حاکم بر این طرح نیز در روابط (۱۵) آمده است:

$$g_1: \min(SF) \geq SF_d$$

$$g_2: \min(SH) \geq SH_d$$

که در آن $J_i^{\min}$ و $J_i^{\max}$ به ترتیب برابر بیشینه و کمینه مقادیر تابع هدف J_i و n تعداد اهداف می‌باشند. پس از آن، مقدار شایستگی^۱ برای هر حل x در نسل t به صورت رابطه‌ی (۱۰) محاسبه می‌شود [۱۵]:

$$nc(x, t) = \sum \max \left\{ \frac{\sigma_{share} - d_j(x, y)}{\sigma_{share}}, 0 \right\} \quad (10)$$

مقدار σ_{share} با رابطه‌ی (۱۱) تعیین می‌شود [۱۶]:

$$\sigma_{share} = \frac{r}{\sqrt[n]{q}} = \frac{\sqrt{\sum_{k=1}^n (J_{k, \max} - J_{k, \min})^2}}{2 \times \sqrt[n]{q}} \quad (11)$$

که در آن q تعداد نقاط اوج فضای حل می‌باشد. پس از انجام محاسبات، تابع هدف جدید برای هر رتبه به شکل رابطه‌ی (۱۲) تعریف می‌شود [۱۵]:

$$f^*(x, t) = \frac{f(x, t)}{nc(x, t)} \quad (12)$$

در مرحله‌ی بعد قسمتی از داده‌های با شایستگی کمتر (در این بررسی نیمی از داده‌های نامناسب‌تر) حذف می‌شوند. برای تولید داده‌های جدید، نخست باید والدین انتخاب شوند که برای این منظور از روش انتخاب رقابتی استفاده شده است. پس از انتخاب والدین، داده‌های جدید با استفاده از عملگر تقاطع تک‌نقطه‌ای^۲ تولید می‌شوند. این عملگر به منظور تولید راه‌حلی جدید دو کروموزوم را باهم ترکیب می‌کند. معمولاً نقاط قطع به صورت تصادفی از میان پدر و مادر انتخاب می‌شوند. با اعمال عملگر جهش از همگرایی الگوریتم به کمینه‌ی محلی جلوگیری می‌شود. بدین منظور می‌توان نوشت [۱۷]:

$$\hat{x} = x + z \quad (13)$$

که در آن x و $\hat{x}$ بردار پاسخ پیش از جهش و پس از اعمال جهش در مبنای دودویی می‌باشند. z نیز نشانگر بردار تغییرات تصادفی است که نقش عملگر جهش را ایفا می‌کند. مقدار نرخ جهش مناسب در رسیدن به پاسخ بهینه اهمیت زیادی دارد؛ به‌طوری‌که با انتخاب نرخ نامناسب، الگوریتم زود هنگام همگرا شده و به پاسخ بهینه نمی‌رسد. این موضوع توسط شجاعی فرد و همکارانش [۱۸] به تفصیل مورد بررسی قرار گرفته و روش مناسبی توسط آنان پیشنهاد شده است که در این تحقیق نیز به منظور بررسی اثر نرخ جهش، این روش پیشنهادی مورد استفاده قرار گرفته است. از این‌رو ابتدا چند مقدار مختلف برای نرخ جهش انتخاب شده و نتایج حاصل از بهینه‌سازی و نرخ همگرایی آنها با یکدیگر مقایسه شده‌اند. لازم به ذکر است که رویه‌های مشابهی در مورد تعداد اعضای جمعیت و ضرایب جریمه نیز تکرار شده و نتایج حاصل با یکدیگر مقایسه شده‌اند. پس از این مرحله، مقدار تابع هدف به‌ازای هریک از داده‌های جدید محاسبه شده و مراحل فوق تا همگرایی الگوریتم ادامه می‌یابد. شکل ۳ فلوجارت مراحل این الگوریتم را نشان می‌دهد که در آن R بیانگر رتبه‌ی متناسب به هر کروموزوم می‌باشد.

۴- فرمول‌بندی مسئله‌ی بهینه‌سازی

در این بررسی با کاربرد الگوریتم ژنتیکی با مرتب‌سازی نامغلوب به طراحی بهینه‌ی تک‌هدفه، دوهدفه و سه‌هدفه‌ی گیربکس اصلی هلیکوپتر ASH-3D پرداخته شده است. تابع هدف مطرح در بررسی تک‌هدفه‌ی مسئله، کمینه‌سازی جرم چرخنده‌های گیربکس می‌باشد. توابع هدف در نظر گرفته‌شده در بهینه‌سازی‌های دوهدفه شامل کمینه‌سازی جرم و افزایش ضریب اطمینان

1- Niche Count
2- Single Point Crossover

$$SH = \frac{S_C Z_N C_H}{Z_E K_T K_R \sqrt{\frac{2T_p K_o}{K_v} \frac{1}{Fd_G^2} \frac{N_G}{N_p} \frac{1.2K_H Z_R}{Z_I}}} \quad (21)$$

که در این روابط S_C تنش خمشی مجاز، S_C تنش تماسی مجاز، S_F ضریب اطمینان خمشی، SH ضریب اطمینان تماسی، F عرض چرخنده، m_t مدول مایل، N_p تعداد دنده‌ی چرخ کوچک، N_G تعداد دنده‌ی چرخ بزرگ می‌باشند. T_p و T_G نیز مقادیر گشتاورهای انتقالی چرخ کوچک و بزرگ و W^t بار مماسی انتقالی بوده و با توجه به معلوم بودن مقدار توان و دور ورودی به گیربکس اصلی به‌دست می‌آیند. d_p و d_G به‌ترتیب قطرهای گام چرخ کوچک و بزرگ بوده و بر اساس مدول مایل و تعداد دنده‌ها تعیین می‌گردند.

K_v ضریب پویایی، K_s ضریب اندازه، Y_I ضریب هندسی خمشی، Y_N ضریب عمر تنش خمشی، Z_N ضریب عمر تنش تماسی، Z_I ضریب هندسی تماسی و Z_E ضریب کشسان به‌همراه دیگر ضرایب موجود در معادلات (۱۸) تا (۲۱) که در جدول ۲ معرفی شده‌اند نیز از روابط، نمودارها و جداول موجود در استانداردهای مرجع همچون استاندارد آگما [۹، ۱۰] به‌دست می‌آیند.

همانطور که در روابط (۱۸) تا (۲۱) مشاهده می‌شود، مؤثرترین پارامترها در طراحی چرخنده‌ها، مدول و عرض چرخنده‌ها می‌باشند چرا که به‌دلیل حساسیت کارکرد سیستم گیربکس هلیکوپتر سایر پارامترها در بهترین حالت قابل‌وصول در صنعت می‌باشند. برای مثال کیفیت ساخت و صافی چرخنده‌ها از نوع سنگ‌زنی کاملاً دقیق، یاتاقان‌بندی از نوع کاملاً دقیق با صلیب مناسب و جنس فولاد ۹۳۱۰ مورد استفاده از مرغوب‌ترین فولادها در ساخت چرخنده می‌باشند. بنابراین در امر بهینه‌سازی گیربکس صنعتی موجود، پارامترهای قابل تغییر زیادی به‌غیر از عرض چرخنده و مدول آن که تأثیر به‌سزایی در طراحی آن داشته باشند، وجود ندارند. البته در صورت طراحی از نقطه‌ی صفر (طرح جدید) چنین محدودیت‌هایی وجود نداشته و بنابراین می‌توان تأثیر پارامترهای مختلف را نیز در نظر گرفت؛ هرچند روند کلی بهینه‌سازی مشابه آنچه که در این تحقیق ارائه شده است خواهد بود.

۴-۲- محاسبات جرم

به‌منظور بهینه‌سازی جرم گیربکس، تابع هدف جرم به‌صورت مجموع حاصل ضرب حجم اجزا در مقدار چگالی آنها در نظر گرفته شده است. با توجه به تمرکز این پژوهش بر بهینه‌سازی چرخنده‌ها، تابع هدف جرم به‌صورت مجموع جرم چرخنده‌ها فرض می‌شود. با در نظر گرفتن شکل هندسی چرخنده‌های مارپیچ به‌صورت استوانه و چرخنده‌های مخروطی به‌صورت مخروط ناقص، توابع جرم چرخنده‌های مارپیچ و مخروطی و تابع هدف جرم گیربکس به‌ترتیب مطابق روابط (۲۲) تا (۲۴) خواهند بود:

$$M_{\text{Helical}} = \frac{\pi}{4} \rho m_t^2 N^2 F \quad (22)$$

$$M_{\text{Spiral Bevel}} = \frac{\pi}{4} \rho F \cos \gamma \times m_t^2 N^2 + 2F^2 \sin^2 \gamma - 2m_t N F \sin \gamma \quad (23)$$

$$M_{\text{total}} = \sum_{i=1}^{z_1} M_{\text{Helical}_i} + \sum_{i=1}^{z_2} M_{\text{Spiral Bevel}_i} \quad (24)$$

در روابط (۲۲) تا (۲۴) پارامترهای ρ ، γ ، z_1 و z_2 به‌ترتیب معرف چگالی، زاویه‌ی گام چرخنده‌ی مخروطی، تعداد چرخنده‌های مارپیچ و مخروطی و M_{Helical} ، $M_{\text{Spiral Bevel}}$ و M_{total} به‌ترتیب بیانگر توابع جرم چرخنده‌های مارپیچ، مخروطی و تمامی چرخنده‌ها می‌باشند.

به‌منظور سادگی انجام مقایسه، تابع هدف جرم برحسب جرم طرح

$$g_3: m_n \in m_{n,\min}, \dots, m_{n,\max}$$

$$g_4: F_{n,\min} \leq F_n \leq F_{n,\max} \quad (15)$$

که در آنها m_n مدول عمودی و F عرض چرخنده‌ها می‌باشند.

برای اعمال قیود نامساوی مطرح‌شده در g_1 و g_2 ، تابع جریمه $(\hat{J})$ به‌کار رفته است. برای قید نمونه‌ی مطرح‌شده در رابطه‌ی (۱۶) تابع جریمه به‌شکل رابطه‌ی (۱۷) به‌کار می‌رود:

$$g(x) \geq g_0 \quad (16)$$

$$\hat{J} = \bar{J} + \kappa \max(0, \pm [g_0 - g(x)]) \quad (17)$$

در این روابط x بردار ورودی و g_0 مقدار حدی قید است. همچنین، κ نشان‌دهنده‌ی مقدار جریمه می‌باشد که عددی نسبتاً بزرگ انتخاب می‌شود. قیود g_3 و g_4 نیز بر روی متغیرهای طراحی اعمال می‌شوند. از آنجایی که انتخاب مقدار ضرایب جریمه‌ی صحیح در همگرایی الگوریتم به پاسخ بهینه اهمیت بالایی دارد، مقادیر مختلف این ضرایب باهم مقایسه شده‌اند.

۴-۱- محاسبات طراحی چرخنده‌ها بر اساس استاندارد آگما

استاندارد آگما [۹ و ۱۰] که توسط انجمن چرخنده‌سازان آمریکا ارائه شده است در عرصه‌ی صنعت کاربرد بسیاری داشته و امکان مقایسه‌ی میان طرح‌های مختلف چرخنده را فراهم می‌سازد. بر اساس این استاندارد، خستگی خمشی و تماسی دو عامل مهم در واماندگی چرخنده‌ها می‌باشند که بر مبنای پارامترهای وابسته به شرایط کاری و ساخت چرخنده بیان می‌گردند. هرچند علاوه بر این دو عامل، خراشیدگی^۱ و سایش^۲ نیز جزو مباحث مهم در واماندگی گیربکس‌های صنعتی می‌باشند، ولی عامل اول بیشتر تحت تأثیر شرایط روانکاری چرخنده‌ها بوده و بنابراین در پارامترهای طراحی خود چرخنده‌ها تأثیر قابل ملاحظه‌ای ندارد. عامل سایش نیز به‌دلیل محدودیت وزن چرخنده‌های مورد استفاده در سیستم انتقال قدرت هلیکوپتر اهمیت خود را از دست می‌دهد [۱۹]. با توجه به روابط (۱۴) و (۱۵)، محاسبه‌ی توابع هدف $J^{(2)}$ و $J^{(3)}$ و اعمال دو قید g_1 و g_2 ، نیازمند محاسبه‌ی ضرایب اطمینان می‌باشند؛ از این‌رو در ادامه به‌منظور بهینه‌سازی خستگی گیربکس، معادلات ضرایب اطمینان خستگی خمشی و تماسی بر اساس استاندارد آگما برای چرخنده‌های مارپیچ و مخروطی به‌ترتیب مطابق روابط (۱۸) تا (۲۱) به‌دست می‌آیند [۹، ۱۰]. این روابط بر اساس خستگی ناشی از لنگر خمشی و تنش‌های تماسی تدوین شده‌اند که در آنها عوامل ابعاد هندسی، تمرکز تنش و اثرات دینامیکی لحاظ شده است. همچنین مؤسسه‌ی آگما پارامترهای صنعتی از جمله کیفیت ساخت، صافی سطح و یاتاقان‌بندی و غیره را بر اساس داده‌های تجربی به‌صورت ضرایب اصلاحی در این روابط اعمال نموده است.

$$SF = \frac{S_t Y_N Y_J F m_t}{W^t K_o K_v K_s K_H K_B K_T K_R} \quad (18)$$

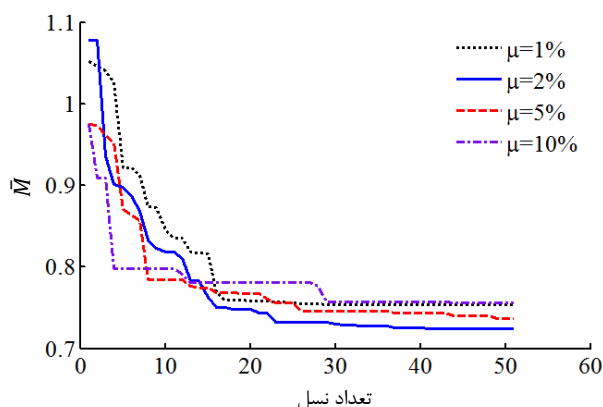
$$SH = \frac{S_C Z_N C_H}{Z_E K_T K_R \sqrt{W^t K_o K_v K_s \frac{K_H}{d_p} \frac{Z_R}{F Z_I}}} \quad (19)$$

$$SF = \frac{S_t K_v Y_N F d_G m_t}{2T_G K_o K_T K_R} \frac{Y_J}{1.2K_H} \quad (20)$$

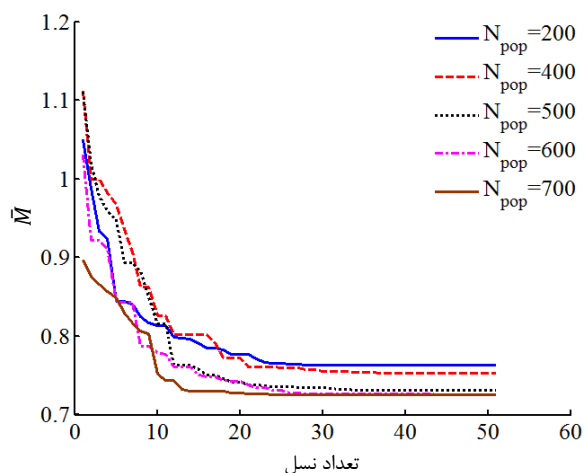
1- Penalty Function
2- Scuffing
3- Wear

جدول ۳ مقادیر و حدود مفروض در حل مسئله

مقدار مفروض	پارامتر
۱/۱	کمینه ضریب اطمینان خمشی مطلوب (SF_d)
۱/۱	کمینه ضریب اطمینان تماسی مطلوب (SH_d)
۱۹۷۷	مقاومت تماسی مجاز [۱۴] (MPa)
۵۰۷	مقاومت خمشی مجاز [۱۴] (MPa)
۳۰	عرض کمینه (mm)
۱۱۰	عرض بیشینه (mm)
۲	مدول کمینه (mm)
۹	مدول بیشینه (mm)



شکل ۴ تغییرات مقدار تابع هدف جرم بی‌بعد با تعداد نسل برای بهترین عضو جمعیت به‌ازای نرخ‌های جهش مختلف



شکل ۵ تغییرات مقدار تابع هدف جرم بی‌بعد با تعداد نسل برای بهترین عضو جمعیت به‌ازای تعداد جمعیت‌های مختلف

ژنتیکی به‌کار برده‌شده تعداد جمعیت برابر با ۶۰۰، تعداد نسل برابر با ۵۰، نرخ جهش برابر دو درصد (۰/۰۲) و تعداد بیت برای هر کروموزوم برابر با ۴۸ در نظر گرفته شده‌اند.

نتایج حاصل از بهینه‌سازی تک‌هدفه با استفاده از الگوریتم ژنتیکی که در آن کمینه‌سازی جرم چرخنده‌ها به‌عنوان تابع هدف در نظر گرفته شده است، بیانگر کاهش جرم چرخنده‌ها تا مقدار ۲۱۶/۷۱ کیلوگرم می‌باشد که از کاهش ۲۷/۲۴ درصدی جرم چرخنده‌های طرح بهینه در مقایسه با گیربکس صنعتی به‌کار رفته در هلیکوپتر سیکورسکی ASH-3D حکایت دارد.

گیربکس صنعتی به‌کاررفته در هلیکوپتر سیکورسکی ASH-3D به‌صورت رابطی (۲۵) بی‌بعدسازی شده است:

$$\bar{M} = \frac{M_{\text{Design}}}{M_{\text{ASH-3D}}} \quad (25)$$

به این صورت که طرح‌های با جرم بی‌بعد ($\bar{M}$) کمتر از یک، نسبت به طرح صنعتی هلیکوپتر سیکورسکی ASH-3D سبک‌تر بوده و طرح‌های با جرم بی‌بعد بزرگتر از یک، سنگین‌تر می‌باشند. لازم به‌ذکر است که جرم تمامی چرخنده‌های گیربکس اصلی به‌کار رفته در هلیکوپتر سیکورسکی ASH-3D، بر مبنای ابعاد هندسی موجود برابر ۲۹۷/۸۶ کیلوگرم برآورد شده است.

۵- نتایج

با کاربرد روش بهینه‌سازی مطرح‌شده، پاسخ‌های مسئله‌ی بهینه‌سازی چندهدفه برای گیربکسی با مشخصات ذکرشده در جدول ۱ به‌دست آمده است. زوایای فشار و مارپیچ برای چرخنده‌های مارپیچ به‌ترتیب برابر ۲۰ و ۳۰ درجه و برای چرخنده‌های مخروطی مارپیچ به‌ترتیب برابر ۲۰ و ۳۵ درجه فرض شده است. دیگر مشخصات و حدود مفروض در جدول ۳ ارائه شده‌اند. همچنین چرخنده‌ها از فولاد ۹۳۱۰ ساخته شده‌اند که مشخصات آن نیز در جدول ۳ آمده است. مدول عمودی به‌عنوان متغیر گسسته‌ی طراحی نیز از میان مجموعه‌ی مدول‌های استاندارد مرجع که در رابطی (۲۶) ارائه شده است انتخاب می‌شود:

$$m_n = 2, 2.25, 2.5, 2.75, 3, 3.5, 4, 4.5, 5, 5.5, 6, 7, 8, 9, 10, 11, 12 \quad (26)$$

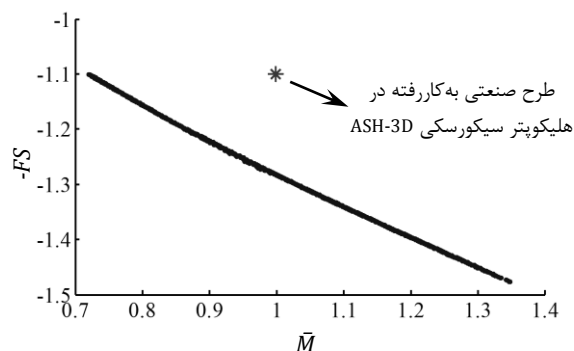
چنان‌که ذکر شد، برای انتخاب تعداد اعضای جمعیت، نرخ جهش و ضرایب جریمه در الگوریتم ژنتیکی، حالت‌های مختلف با یکدیگر مقایسه شده‌اند تا بهترین مقادیر انتخاب شوند. شکل ۴ روند تغییرات مقدار تابع هدف جرم بی‌بعد را بر حسب تعداد نسل برای بهترین عضو جمعیت، به‌ازای نرخ‌های جهش مختلف نمایش می‌دهد. چنان‌که مشاهده می‌شود، نرخ جهش (۰/۰۲) برابر دو درصد مناسب‌تر از دیگر مقادیر است.

برای تعیین تعداد اعضای جمعیت (N_{pop}) نیز الگوریتم تدوین‌شده در حالت‌های مختلف اجرا شده است. نتایج به‌دست‌آمده برای بهترین عضو به‌ازای تعداد اعضای مختلف در شکل ۵ قابل مشاهده است. چنان‌که مشاهده می‌شود، افزایش جمعیت به بیش از ۶۰۰ عضو تأثیری در همگرایی الگوریتم به نقطه‌ی بهینه ندارد.

برای انتخاب ضرایب جریمه‌ی مناسب، بهینه‌سازی با مقادیر مختلف این ضرایب صورت گرفته که نتایج حاصل در جدول ۴ قابل مشاهده است. چنان‌که مشاهده می‌شود، انتخاب ضرایب برابر با ۵ و ۱۰ به‌ترتیب برای K_1 و K_2 به نتیجه‌ای بهتر می‌انجامد. با توجه به توضیحات ارائه‌شده در الگوریتم

جدول ۲ معرفی ضرایب مفروض در معادلات خستگی [۱۰، ۹]

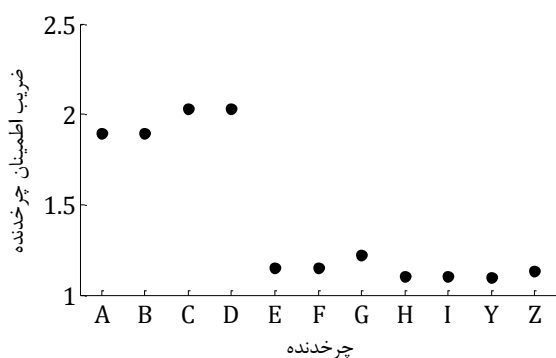
ضریب	مقدار مفروض
ضریب فزونی بار، K_o	۱
ضریب کلفتی طوقه، K_B	۱/۲۹
ضریب دمایی، K_T	۱
ضریب اعتمادپذیری، K_R	۱/۲۵
ضریب پرداخت سطح، Z_R	۱/۱
ضریب نسبت سختی، C_H	۱



شکل ۶ جبهه‌ی جواب‌های بهینه در بهینه‌سازی دوهدفه

جدول ۵ نمونه‌ی مقادیر پارامترهای بهینه‌سازی در بهینه‌سازی دوهدفه

جواب دارای کمترین ضریب اطمینان		جواب دارای کمترین جرم		چرخنده (مطابق شکل ۱)
F (mm)	m_n (mm)	F (mm)	m_n (mm)	
۷۹/۳۲	۲	۴۰/۱۸	۲	D و C و B و A
۹۹/۲۷	۲	۴۲/۴۶	۲/۲۵	G و F و E
۱۰۸/۱۹	۹	۹۵/۶۰	۷	I و H
۱۰۹/۹۳	۳	۶۴/۴۸	۳	AA و Z و Y



شکل ۷ توزیع ضرایب اطمینان چرخنده‌ها برای طرح دارای کمینه جرم چرخنده‌ها (نام‌گذاری چرخنده‌ها مطابق شکل ۱)

کاهش اختلاف میان ضرایب اطمینان کمینه و بیشینه‌ی مجموعه‌ی چرخنده‌ها می‌باشد که به منظور استفاده‌ی حداکثری از ظرفیت ماده‌ی چرخنده‌ها و یکنواختی بیشتر توزیع ضرایب اطمینان مورد توجه قرار می‌گیرد؛ به این صورت که هرچه میزان اختلاف میان ضرایب اطمینان کمینه و بیشینه، بیشتر باشد چرخنده‌ی دارای ضریب اطمینان کمینه به عنوان عامل محدودکننده از نظر خستگی عمل کرده و تعیین‌کننده‌ی میزان بار انتقالی گیربکس خواهد بود، در نتیجه چرخنده‌ی دارای ضریب اطمینان بیشینه تحت باری قرار می‌گیرد که به مراتب کمتر از ظرفیت کاری آن است و به این ترتیب گیربکس نمی‌تواند تحت ظرفیت تنشی کامل خود عمل کند. در شکل ۹ نیز تابع هدف جرم برحسب طرح گیربکس صنعتی به کاررفته در هلیکوپتر ASH-3D بی‌بعدسازی شده است.

همان‌طور که مشاهده می‌شود در بهینه‌سازی سه‌هدفه نیز اهداف طراحی

نتایج بهینه‌سازی دوهدفه با استفاده از الگوریتم ژنتیکی با مرتب‌سازی نامغلوب به صورت جبهه‌ی پارتو (جبهه‌ی جواب‌های بهینه) در شکل ۶ نمایش داده شده است. به منظور مقایسه‌ی نتایج حاصل با طرح گیربکس صنعتی موجود به کاررفته در هلیکوپتر سیکورسکی ASH-3D، نقطه‌ی متناظر با مقدار جرم و ضریب اطمینان کمینه‌ی آن نیز در شکل ۶ نشان داده شده است.

همان‌طور که مشاهده می‌شود اهداف طراحی باهم متناقض بوده و از این رو جواب یکتا برای مسئله‌ی بهینه‌سازی وجود ندارد؛ بنابراین طرح‌های با ضریب اطمینان کمینه‌ی بیشتر، جرم بیشتری خواهند داشت و بالعکس. با توجه به اینکه یکی از توابع هدف مسئله افزایش ضریب اطمینان کمینه‌ی گیربکس می‌باشد، به منظور تبدیل مسئله‌ی بیشینه‌سازی به یک مسئله‌ی کمینه‌سازی، تابع این هدف با یک علامت منفی ($-FS$) تعریف شده است؛ زیرا هرچه مقدار این تابع کمینه‌تر باشد مقدار عددی آن از نظر قدرمطلق که بیانگر مقدار ضریب اطمینان کمینه می‌باشد، بزرگتر است.

همان‌طور که در شکل ۶ مشاهده می‌شود مسئله‌ی بهینه‌سازی دوهدفه‌ی موجود دارای جواب بهینه‌ی منحصر به فردی نمی‌باشد؛ از این رو در جدول ۵، مقادیر پارامترهای بهینه‌سازی مدول عمودی (m_n) و عرض چرخنده‌های (F) مربوط به دو جواب متمایز که یکی دارای کمترین جرم و دیگری بیشترین ضریب اطمینان می‌باشند، ارائه شده‌اند. از میان جواب‌های به دست آمده، به علت اهمیت جرم در طراحی هلیکوپتر، جوابی که حداقل جرم چرخنده‌ها را داشته و در عین حال ضرایب اطمینان تک‌تک چرخنده‌ها در آن از مقدار مطلوب ۱/۱ بیشتر است، انتخاب شده و ضرایب اطمینان چرخنده‌های مختلف پس از انجام محاسبات در شکل ۷ ارائه شده‌اند.

نتایج به دست آمده برای ضرایب اطمینان خمشی و تماسی چرخنده‌ها از رفتار متفاوت چرخنده‌های مخروطی و مارپیچ در خستگی‌های خمشی و تماسی حکایت دارند؛ به طوری که در یک بارگذاری ثابت، در خستگی خمشی چرخنده‌های مخروطی دارای ضریب اطمینان کمینه بوده و تعیین‌کننده‌ی خستگی می‌باشند اما در خستگی تماسی چرخنده‌های مارپیچ ضریب اطمینان کمینه را داشته و عامل تعیین‌کننده‌ی خستگی هستند. این موضوع به وضوح در شکل ۸ که ضرایب اطمینان خستگی خمشی و تماسی چرخنده‌های گیربکس صنعتی هلیکوپتر سیکورسکی ASH-3D را نشان می‌دهد، قابل مشاهده است. لازم به ذکر است که چرخنده‌ی داخلی AA (رجوع شود به شکل ۱) به علت دربرگیری چرخنده‌های خورشید و سیاره‌ای، ابعاد نسبتاً بزرگ و ضریب اطمینان بالایی داشته و در شکل ۸ ارائه نشده است.

نتایج بهینه‌سازی سه‌هدفه نیز به صورت جبهه‌ی پارتویی سه‌بعدی که به شکل یک رویه‌ی فضایی می‌باشد، در شکل ۹ نمایش داده شده است. تابع هدف سومی که علاوه بر توابع هدف کمینه‌سازی جرم و افزایش ضریب اطمینان کمینه‌ی چرخنده‌ها، در بهینه‌سازی سه‌هدفه در نظر گرفته می‌شود

جدول ۴ مقایسه‌ی همگرایی به ازای مقادیر مختلف ضرایب جرمیه

ردیف	K_1	K_2	جرم تمامی چرخنده‌های گیربکس اصلی (kg)	طرح انتخابی
آ	۵	۷	۲۱۷۰۰۵	
ب	۵	۱۰	۲۱۶۰۷۱	*
پ	۷	۱۵	۲۲۰۰۴۷	
ت	۱۰	۱۵	۲۱۷۰۳۰	

۶- اعتبارسنجی

اعتبارسنجی نتایج حاصل، در این تحقیق می‌تواند به دو صورت بررسی شود. در قسمت اول نتایج حاصل از گیربکس بهینه‌شده با گیربکس صنعتی موجود مقایسه می‌گردد که در صورت وجود اختلاف فاحش که مشکلات تولید یا مونتاژ را دربر خواهد داشت، می‌توان نتیجه گرفت که فرایند بهینه‌سازی به نتیجه‌ی مطلوبی نرسیده است؛ علاوه بر آن تأمین هدف اصلی که کاهش وزن گیربکس موجود می‌باشد نیز می‌بایست مورد بررسی قرار گیرد. بدین منظور نتایج حاصل از این تحقیق با مشخصات چرخنده‌های گیربکس صنعتی موجود که توسط کارخانه‌ی سازنده مورد استفاده قرار گرفته، در جدول ۷ مقایسه شده است. همانطور که ملاحظه می‌شود ضمن اینکه تغییرات هندسی چرخنده‌ها در محدوده‌ی قابل وصول در تولید صنعتی می‌باشند، وزن کل چرخنده‌ها در ۲۷/۲۴ درصد کاهش یافته و همچنین ضریب اطمینان و توزیع آن در چرخنده‌های مختلف از وضعیت مطلوب‌تری برخوردار شده‌اند.

در قسمت دوم، مقایسه‌ی نتایج حاصل از روش‌های مختلف بهینه‌سازی مدنظر می‌باشد که در آن برای اعتبارسنجی، نتایج حاصل از بهینه‌سازی سه‌هدفه با نتایج حاصل از روش مجموع توابع هدف وزن‌دار مقایسه شده‌اند. بدین منظور، ترکیب خطی وزن‌دار اهداف مطابق رابطه‌ی (۲۷) به عنوان تابع هدف فرض شده است [۲۰]:

$$\bar{J} = \sum_{i=1}^n \lambda_i \bar{J}^{(i)} \quad (27)$$

که در آن $\bar{J}^{(i)}$ و λ_i به ترتیب تابع هدف بی‌بعد و ضریب وزنی i ام می‌باشند. با استفاده از این روش، مسئله‌ی بهینه‌سازی چندهدفه، به مسئله‌ای با یک هدف کاهش می‌یابد که با تغییر ضرایب وزنی، جواب‌های مختلف مسئله‌ی بهینه‌سازی به دست می‌آیند. ضرایب بی‌بعدسازی بایستی به گونه‌ای انتخاب شوند که شرایط معادلات (۲۸) برقرار باشند [۲۰]:

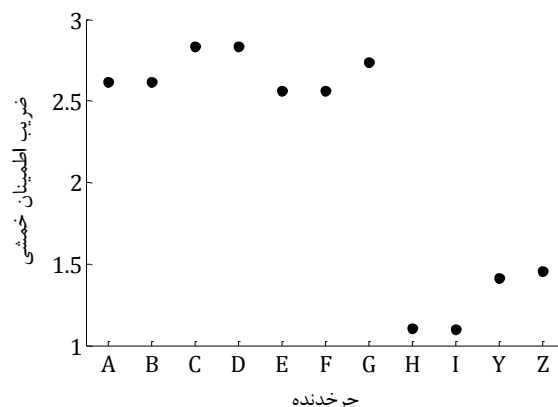
$$\begin{aligned} 0 \leq \bar{J}^i \leq 1 \\ \sum_{i=1}^n \lambda_i = 1 \end{aligned} \quad (28)$$

چنانچه x^{**} بردار پاسخ در بهینه‌سازی تک‌هدفه باشد، تابع هدف با استفاده از رابطه‌ی (۲۹) بی‌بعدسازی می‌شود [۲۰]:

$$\bar{J}^i = \frac{J_i - J_i^U}{J_i^N - J_i^U} \quad (29)$$

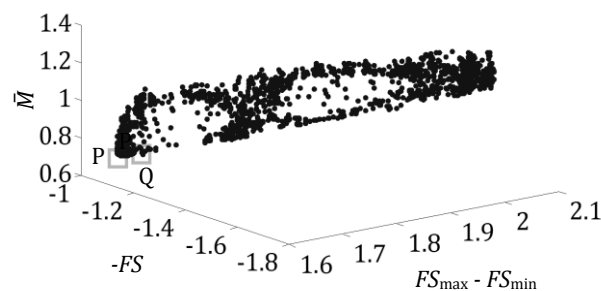
که در آن، J_i^U مقدار تابع هدف به‌ازای x^{**} بوده و J_i^N نیز مطابق رابطه‌ی (۳۰) محاسبه می‌شود [۲۰]:

$$J_i^N = \max [J_i(x^{1*}), J_i(x^{2*}), J_i(x^{3*})] \quad (30)$$



شکل ۸ توزیع ضرایب اطمینان خمشی و تماسی برای گیربکس صنعتی هلیکوپتر سیکورسکی ASH-3D (نام‌گذاری چرخنده‌ها مطابق شکل ۱)

باهم متناقض بوده و از این‌رو جواب یکتا برای مسئله‌ی بهینه‌سازی وجود ندارد؛ در نتیجه مقادیر پارامترهای بهینه‌سازی مدول عمودی و عرض چرخنده‌ها برای سه جواب متمایز که یکی دارای کمترین جرم، دومی بیشترین ضریب اطمینان و دیگری کمترین اختلاف میان ضرایب اطمینان کمینه و بیشینه می‌باشند، در جدول ۶ ارائه شده‌اند.



شکل ۹ جبهه‌ی پارتو یا جبهه‌ی جواب‌های بهینه در بهینه‌سازی سه‌هدفه

جدول ۶ نمونه‌ی مقادیر پارامترهای بهینه‌سازی در بهینه‌سازی سه‌هدفه

جواب دارای کمترین اختلاف میان ضرایب اطمینان کمینه و بیشینه		جواب دارای بیشترین ضریب اطمینان		جواب دارای کمترین جرم		چرخنده (مطابق شکل ۱)
F (mm)	m_n (mm)	F (mm)	m_n (mm)	F (mm)	m_n (mm)	
۴۰/۱۳	۲	۷۹/۳۲	۲	۴۰/۱۸	۲	A و B و C و D
۹۵/۰۸	۲	۹۹/۲۷	۲	۴۲/۴۶	۲/۲۵	E و F و G
۱۰۷/۷۹	۹	۱۰۸/۱۹	۹	۹۵/۶۰	۷	H و I
۶۴/۴۷	۳	۱۰۹/۹۳	۳	۶۴/۴۸	۳	Y و Z و AA

جدول ۷ مقایسه‌ی مقدار متغیرهای طراحی در گیربکس صنعتی موجود با طرح بهینه‌ی به‌دست‌آمده

گیربکس صنعتی به‌کار رفته در هلیکوپتر سیکورسکی ASH-3D		طرح بهینه‌ی به‌دست‌آمده	
چرخنده	مدول عمودی m_n (mm)	عرض چرخنده F (mm)	مدول عمودی m_n (mm)
A و B و C و D	۲	۵۹/۰۶	۲
G و F و E	۲/۷۵	۶۸/۲۵	۲/۲۵
I و H	۷	۹۵/۶۱	۷
AA و Z و Y	۳	۸۷/۲۵	۳
جرم تمامی چرخنده‌های گیربکس اصلی (kg)		۲۹۷,۸۶	۲۱۶,۷۱
ضریب اطمینان کمینه		۱/۱	۱/۱
بیشترین اختلاف ضرایب اطمینان کمینه و بیشینه		۱/۸۵	۱/۶۲

جرم چرخنده‌های طرح بهینه در مقایسه با گیربکس صنعتی به‌کار رفته در هلیکوپتر سیکورسکی ASH-3D می‌باشد. نتایج بهینه‌سازی‌های دوهدفه (شکل ۶) و سه‌هدفه (شکل ۹) نیز به‌صورت جبهه‌ی جواب‌های بهینه ارائه شده‌اند. در بهینه‌سازی‌های دوهدفه و سه‌هدفه، با توجه به وجود تناقض میان اهداف طراحی، جواب یکتا برای مسئله‌ی بهینه‌سازی وجود نداشته و هریک از جواب‌های روی جبهه‌ی پارتو از نظر حداقل یکی از اهداف بهینه‌سازی بر جواب‌های دیگر غلبه دارد؛ از این‌رو در بهینه‌سازی‌های دوهدفه (جدول ۵) و سه‌هدفه (جدول ۶) مقادیر پارامترهای طراحی برای جواب‌هایی با حالت‌های حدی به‌عنوان نمونه آورده شده‌اند.

۸- فهرست علائم

C_H	ضریب نسبت سختی
d	قطر گام چرخنده (mm)
F	عرض چرخنده (mm)
FS	ضریب اطمینان معادل یا مؤثر
g	قیود نامساوی
h	قیود تساوی
J	بردار توابع هدف
K_B	ضریب کلفتی طوقه
K_H	ضریب توزیع بار
K_o	ضریب فزونی بار
K_R	ضریب اعتمادپذیری
K_s	ضریب اندازه
K_T	ضریب دمایی
K_v	ضریب پویایی
$\bar{M}$	جرم بی‌بعد
m_n	مدول عمودی (mm)
m_t	مدول مایل (mm)
N	تعداد دنده‌ی چرخنده
N_{pop}	تعداد اعضای جمعیت
p	بردار ثوابت
S_c	تنش تماسی مجاز (MPa)

نتایج حاصل از روش مجموع توابع هدف وزن‌دار با دو نقطه‌ی P و Q در شکل ۹ قابل مشاهده‌اند که در نقطه‌ی Q ضرایب وزنی سه هدف برابر بوده و در نقطه‌ی P، برای اهداف اول تا سوم ضرایب وزنی به‌ترتیب برابر با ۰/۲، ۰/۲ و ۰/۱ می‌باشند. از آنجاکه بیشترین دغدغه‌ی طراحان گیربکس سیستم محرکه‌ی هلیکوپتر کاهش وزن آن می‌باشد، ضریب وزنی برای این پارامتر غالباً مقدار بیشتری به‌خود می‌گیرد که برای مثال در این تحقیق برابر ۰/۷ انتخاب شده است ولی در هر حال پارامترهای ضریب اطمینان و توزیع مناسب آن نیز اهمیت خود را دارند. با توجه به اینکه نقطه‌ی شروع فرایند بهینه‌سازی، مقادیر گیربکس موجود می‌باشند که سال‌هاست عملاً از نظر استحکام پاسخگوی نیازهای طراحی بوده‌اند لذا به‌نظر می‌رسد از نظر ضریب اطمینان تغییر چندانی در طرح موجود لازم نباشد. به‌همین دلیل ضریب وزنی این پارامتر می‌تواند کم اثر درنظر گرفته شود (برای مثال ۰/۲). به‌منظور بررسی تأثیر این ضرایب، مقادیر متفاوت دیگری نیز می‌توان انتخاب نمود برای مثال نقطه‌ی Q در شکل ۹ حالتی را نشان می‌دهد که در آن هر سه ضریب مقدار یکسانی را دارند. چنان‌که مشهود است، پاسخ‌های به‌دست‌آمده روی جبهه‌ی پارتوی سه‌بعدی قرار دارند.

۷- نتیجه‌گیری و جمع‌بندی

در این مقاله پس از گسترش معادلات خستگی چرخنده‌های گیربکس اصلی هلیکوپتر سیکورسکی ASH-3D، به بهینه‌سازی تک‌هدفه‌ی مسئله با استفاده از الگوریتم ژنتیکی و نیز بهینه‌سازی دوهدفه و سه‌هدفه به‌روش الگوریتم ژنتیکی با مرتب‌سازی نامغلوب پرداخته شده و دو پارامتر طراحی مدول عمودی (m_n) و عرض چرخنده‌ها (F) برای هریک از چرخنده‌های موجود تعیین گردیده است. در بهینه‌سازی تک‌هدفه، تابع هدف به‌صورت کاهش جرم چرخنده‌ها تعیین شده و در ادامه، در بهینه‌سازی دوهدفه تابع هدف افزایش ضریب اطمینان کمینه‌ی موجود و نیز در بهینه‌سازی سه‌هدفه، تابع هدف کاهش اختلاف میان ضرایب اطمینان کمینه و بیشینه‌ی مجموعه‌ی چرخنده‌ها به مسئله اضافه شده‌اند. از آنجایی‌که پارامتر مدول عمودی (m_n) از میان مجموعه‌ی مدول‌های استاندارد مرجع انتخاب شده و متغیری گسسته به‌شمار می‌آید و در مقابل پارامتر عرض چرخنده‌ها (F) نیز متغیری پیوسته است، بهینه‌سازی با استفاده از متغیرهای گسسته-پیوسته‌ی ترکیبی صورت می‌گیرد. نتایج به‌دست‌آمده در بهینه‌سازی تک‌هدفه حاکی از کاهش ۲۷/۲۴ درصدی

۱۰- مراجع

- [1] M. Ognjanovic, Decisions in gear train transmission design, *Research in Engineering Design*, Vol. 8, No. 3, pp. 178-187, 1996.
- [2] T. Yokota, T. Taguchi, M. Gen, A solution method for optimal weight design problem of the gear using genetic algorithms, *Computers & industrial engineering*, Vol. 35, No. 3, pp. 523-526, 1998.
- [3] D. F. Thompson, S. Gupta, A. Shukla, Tradeoff analysis in minimum volume design of multi-stage spur gear reduction units, *Mechanism and Machine Theory*, Vol. 35, No. 5, pp. 609-627, 2000.
- [4] J. Marcelin, Genetic optimisation of gears, *The International Journal of Advanced Manufacturing Technology*, Vol. 17, No. 12, pp. 910-915, 2001.
- [5] V. Savsani, R. Rao, D. Vakharia, Optimal weight design of a gear train using particle swarm optimization and simulated annealing algorithms, *Mechanism and machine theory*, Vol. 45, No. 3, pp. 531-541, 2010.
- [6] A. K. Singh, H. P. Gangwar, R. Saxena, A. Misra, Optimization of Internal Spur Gear Design Using Genetic Algorithm, *MIT International Journal of Mechanical Engineering*, Vol. 2, No. 1, pp. 22-30, 2012.
- [7] A. Swantner, M. I. Campbell, Topological and parametric optimization of gear trains, *Engineering Optimization*, Vol. 44, No. 11, pp. 1351-1368, 2012.
- [8] S. i. Golabi, J. J. Fesharaki, M. Yazdipoor, Gear train optimization based on minimum volume/weight design, *Mechanism and Machine Theory*, Vol. 73, pp. 197-217, 2014.
- [9] A. Standard, Fundamental rating factors and calculation methods for involute spur and helical gear teeth, *ANSI/AGMA*, pp. B88, 2001.
- [10] A. Standard, Design Manual for Bevel Gears, *ANSI/AGMA* 2005-D03, 2005.
- [11] V. B. Jammu, D. Lewicki, K. Danai, Structure-based connectionist network for fault diagnosis of helicopter gearboxes, *Journal of Mechanical Design*, Vol. 120, No. 1, pp. 100-105, 1998.
- [12] M.H. Shojaeifard, R. Talebitooti, M. Torabi, R. Ahmadi, Optimization of inhomogeneous rotating discs by the ingredient method, *Modares Mechanical Engineering*, Vol.14, No.1, pp. 27-34, 2014 (In Persian).
- [13] R. L. Haupt, S. E. Haupt, *Practical genetic algorithms*, John Wiley & Sons, 2004.
- [14] K. Anagnostopoulos, G. Mamanis, A portfolio optimization model with three objectives and discrete variables, *Computers & Operations Research*, Vol. 37, No. 7, pp. 1285-1297, 2010.
- [15] A. Konak, D. W. Coit, A. E. Smith, Multi-objective optimization using genetic algorithms: A tutorial, *Reliability Engineering & System Safety*, Vol. 91, No. 9, pp. 992-1007, 2006.
- [16] K. Deb, D. E. Goldberg, An investigation of niche and species formation in genetic function optimization, in *Proceeding of, Morgan Kaufmann Publishers Inc.*, pp. 42-50, 1989.
- [17] R. Spallino, S. Rizzo, Multi-objective discrete optimization of laminated structures, *Mechanics Research Communications*, Vol. 29, No. 1, pp. 17-25, 2002.
- [18] M.H. Shojaeifard, R. Talebitooti, S. Yarmohammadi Satri, Enhancing rollover threshold of fuel tanks based on designing optimization algorithm, *Modares Mechanical Engineering*, Vol.13, No.1, pp. 1-12, 2013 (In Persian).
- [19] A. Standard, Effect of Lubrication on Gear Surface Distress, *AGMA* 925-A03, 2003.
- [20] I. Y. Kim, O. De Weck, Adaptive weighted-sum method for bi-objective optimization: Pareto front generation, *Structural and multidisciplinary optimization*, Vol. 29, No. 2, pp. 149-158, 2005.

 S_F ضریب اطمینان خمشی

 S_H ضریب اطمینان تماسی

 S_t تنش خمشی مجاز (MPa)

 t تعداد نسل

 T گشتاور انتقالی (N.mm)

 W^t بار مماسی انتقالی (N)

 x بردار متغیرهای طراحی

 y بردار متغیرهای طراحی

 Y_f ضریب هندسی خمشی

 Y_N ضریب عمر تنش خمشی

 Z_E ضریب کشسان ($\sqrt{\text{MPa}}$)

 Z_I ضریب هندسی تماسی

 Z_N ضریب عمر تنش تماسی

 Z_R ضریب پرداخت سطح

علائم یونانی

 Γ زاویه ی گام چرخنده ی مخروطی (degree)

 ρ چگالی (kgm^{-3})

 λ ضریب وزنی

 μ نرخ جهش

زیر نویس ها

 d مقدار مورد نظر

 P چرخ کوچک

 G چرخ بزرگ

۹- تشکر و سپاسگزاری

در این بخش، نویسندگان بر خود فرض می دانند تا کمال تشکر و سپاسگزاری خود را از مهندسان شرکت پشتیبانی و نوسازی هلیکوپترهای ایران (پنها) به ویژه جناب آقای مهندس طباطبایی ابراز دارند؛ چراکه راهنمایی های ارزشمند و کمک های بی دریغ ایشان نقش به سزایی در به ثمر رسیدن این پژوهش داشته است.