

آسایش مسافرین

نویسنده:

مصطفی عیدی دره مرادی

www.ketab.ir

چکیده

امروزه با توسعه سریع سیستم‌های حمل و نقل ریلی درون شهری و برون شهری، تقاضای انرژی مصرفی و همچنین کیفیت سرویس دهی مطلوب‌تر افزایش یافته است. رقابت در این عرصه می‌تواند در نحوه اجرای یک سفر بهینه با اهداف حداقل تاخیر زمانی سفر و حداقل انرژی مصرفی شکل بگیرد. در این پایان‌نامه چگونگی حصول یک سفر کارآمد توسط یک قطار، تحت قیود پروفیل مسیر و حدود سرعت مورد بررسی قرار گرفته است. در این راستا، روش‌های بهینه‌سازی چندهدفه تکاملی NSGA-II و MOPSO و همچنین روش بهینه‌سازی تکاملی یک‌هدفه Krill Herds، برای تولید یک تراژکتوری سرعت با حداقل انرژی مصرفی، حداقل تاخیر زمانی سفر و همچنین با تامین آسایش مسافری، مورد استفاده قرار گرفته است. نتایج به ازای یک زمان سفر معین ۱۲۰۰ ثانیه‌ای نشان داد که تراژکتوری سرعت تعیین شده توسط NSGA-II دارای بهترین عملکرد و کمترین انرژی مصرفی نسبت به دو الگوریتم دیگر است. همچنین هزینه‌های پارتو منته به ازای تعداد اعضا و تکرار یکسان نشان داد که در زمان‌های سفر کوتاه‌تر از حدود ۱۱ ثانیه و طولانی‌تر از ۱۵۰۰ ثانیه، MOPSO می‌تواند دارای نتایج مطلوب‌تری باشد.

با توسعه شبکه‌های الکتریکی حتی در نواحی بین شهری، سیستم‌های تraction راه‌آهن امروزی از انرژی الکتریکی استفاده می‌کنند. در این پایان‌نامه یک سیستم تraction راه‌آهن 2×25 کیلو ولت AC ۵۰ هرتز مورد بررسی قرار گرفته و برای چند مورد از مشکلات اساسی این سیستم نظیر عدم تعادل حدود ۱۱ درصد در جریان بار و همچنین مصرف توان راکتیو بالا، یک SVC هوشمند پیشنهاد شده است. این SVC قادر است بصورت زمان واقعی و توسط الگوریتم بهینه‌سازی چندهدفه NSGA-II، میزان عدم تعادل جریان بار را به $0/98$ درصد تقلیل داده و همچنین همزمان توان راکتیو مورد نیاز سیستم را نیز تامین کند.

واژه‌های کلیدی:

راه‌آهن برقی، بهینه‌سازی مصرف انرژی، تراژکتوری سرعت بهینه، بهبود آسایش مسافری

۱ فصل اول مقدمه.....	۱
۲ فصل دوم مروری بر سیستم‌های تراکشن راه‌آهن.....	۵
۱.۲ سیستم‌های تراکشن الکتریکی.....	۶
۱.۱.۲ محرکه موتور DC.....	۸
۲.۱.۲ محرکه موتور AC.....	۹
۲.۲ تراکشن دیزل الکتریک.....	۱۲
۳.۲ تراکشن هیبریدی.....	۱۳
۳ فصل سوم مروری بر روش‌های بهینه‌سازی.....	۱۵
۱.۳ بهینه‌سازی یک‌هدفه.....	۱۶
۲.۳ مفاهیم بنیادی در بهینه‌سازی چندهدفه.....	۱۷
۳.۳ جستجو و تصمیم‌گیری.....	۲۱
۴.۳ مروری بر روش‌های مرسوم در بهینه‌سازی چندهدفه.....	۲۲
۱.۴.۳ روش مجموع وزن‌دار.....	۲۲
۲.۴.۳ روش مقیدسازی.....	۲۳
۵.۳ الگوریتم‌های تکاملی در بهینه‌سازی یک‌هدفه و چندهدفه.....	۲۴
۱.۵.۳ الگوریتم بهینه‌سازی تکاملی یک‌هدفه Krill Herds.....	۲۷
۲.۵.۳ جستجوی چندهدفه.....	۳۲
۳.۵.۳ الگوریتم بهینه‌سازی چندهدفه تکاملی NSGA-II.....	۳۳
۴.۵.۳ الگوریتم بهینه‌سازی چندهدفه تکاملی MOPSO.....	۳۸
۴ فصل چهارم مدل‌سازی حرکت قطار و توان تراکشن.....	۴۴
۱.۴ فیزیک حرکت وسایل نقلیه.....	۴۵
۱.۱.۴ آشنایی کلی.....	۴۵
۲.۱.۴ کشش سطحی.....	۴۶
۳.۱.۴ مقاومت قطار.....	۴۸
۴.۱.۴ جرم موثر.....	۴۸
۵.۱.۴ معادله عمومی حرکت وسیله نقلیه.....	۴۹
۲.۴ مدل‌سازی و شبیه‌سازی.....	۴۹
۱.۲.۴ سوبیج وضعیت وسایل نقلیه.....	۵۰

۵۲	۲.۲.۴ ورودی‌های عملیاتی
۵۷	۲.۲.۴ شبیه‌ساز حرکت قطار
۵۸	۲.۴ معادلات حالت و توابع هدف

۵ فصل پنجم بهینه‌سازی ترازگتوری سرعت قطار

۶۳	۱.۵ اصل بخش‌بندی مسیر و گراف سرعت
۶۳	۲.۵ ارائه یک استراتژی رانندگی کارآمد
۶۳	۱.۲.۵ ساخت ترازگتوری سرعت
۶۵	۲.۲.۵ تعیین شاخص کنترل با ضریب آسایش مسافری
۶۸	۳.۵ بهینه‌سازی الگوریتم بهینه‌سازی چندهدفه NSGA-II روی مسأله مورد نظر
۶۸	۱.۳.۵ تعیین جمعیت اولیه
۶۹	۲.۳.۵ ابتکار در هدایت فرایند جستجو
۶۹	۳.۳.۵ تعیین پارامتری انتقالی فرایند بهینه‌سازی
۷۱	۴.۵ بهینه‌سازی الگوریتم بهینه‌سازی چندهدفه MOPSO روی مسأله مورد نظر
۷۲	۵.۵ بهینه‌سازی الگوریتم بهینه‌سازی یک‌هدفه KH روی مسأله مورد نظر
۷۲	۶.۵ مانی از مقاوم بودن در روش بهینه‌سازی تکاملی
۷۳	۲.۶.۵ مقاوم بودن در بهینه‌سازی یک‌هدفه
۷۴	۳.۶.۵ مقاوم بودن در بهینه‌سازی چندهدفه تکاملی
۷۵	۷.۵ مورد مطالعاتی
۷۶	۸.۵ نتایج شبیه‌سازی و مقایسه
۷۷	۱.۸.۵ نتایج حاصل از اعمال الگوریتم NSGA-II
۷۸	۲.۸.۵ نتایج حاصل از اعمال الگوریتم MOPSO
۸۰	۳.۸.۵ نتایج حاصل از اعمال الگوریتم KH
۸۱	۴.۸.۵ ترازگتوری‌های سرعت بهینه
۸۵	۹.۵ مقایسه نتایج با یک مرجع
۸۷	۱۰.۵ ارائه یک شیوه برای استفاده از روش‌های پیشنهادی

۶ فصل ششم بهبود کارایی سیستم تراکشن الکتریکی بوسیله کاهش عدم تعادل جریان و همزمان تامین

۸۹	توان راکتیو مورد نیاز
۹۰	۶.۱ ساختار کلی یک سیستم ۲۵.۰۲ کیلو ولت AC اتوترانسفورماتوری
۹۱	۲.۶ عیب‌یابی سیستم و ارائه راه‌حل
۹۲	۳.۶ اجرای SVC
۹۳	۴.۶ متعادل‌سازی جریان بار