

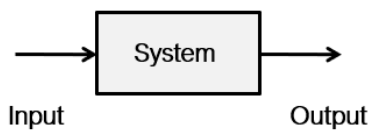
## ปฏิบัติการที่ 10 การวิเคราะห์ค่าเหมาะที่สุดของโครงสร้าง

### วัตถุประสงค์

1. เพื่อให้ผู้เรียนเข้าใจกระบวนการวิเคราะห์ค่าเหมาะที่สุด
2. เพื่อให้ผู้เรียนสามารถประยุกต์กระบวนการวิเคราะห์ค่าเหมาะที่สุดกับการออกแบบโครงสร้างได้

### บทนำ

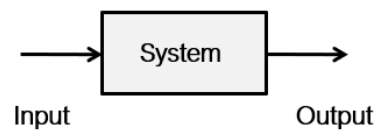
การวิเคราะห์ค่าเหมาะที่สุดเป็นกระบวนการทางคณิตศาสตร์โดยเป็นกระบวนการโดยอ้อม กล่าวคือในกระบวนการวิเคราะห์สมการโดยปกติเป็นการกำหนดค่าตัวแปรต้นเพื่อให้ได้ผลลัพธ์ที่เป็นตัวแปรตาม แต่การวิเคราะห์ค่าเหมาะที่สุดเป็นการวิเคราะห์สมการเพื่อหาค่าตัวแปรต้นจากระบบที่กำหนดค่าตัวแปรตามที่ต้องการไว้ก่อน (Haftka & Gürdal, 2012)



Direct problem solving

$$X + Y = Z$$

$$\begin{matrix} X = 1 \\ Y = 2 \end{matrix} \longrightarrow Z = 3$$



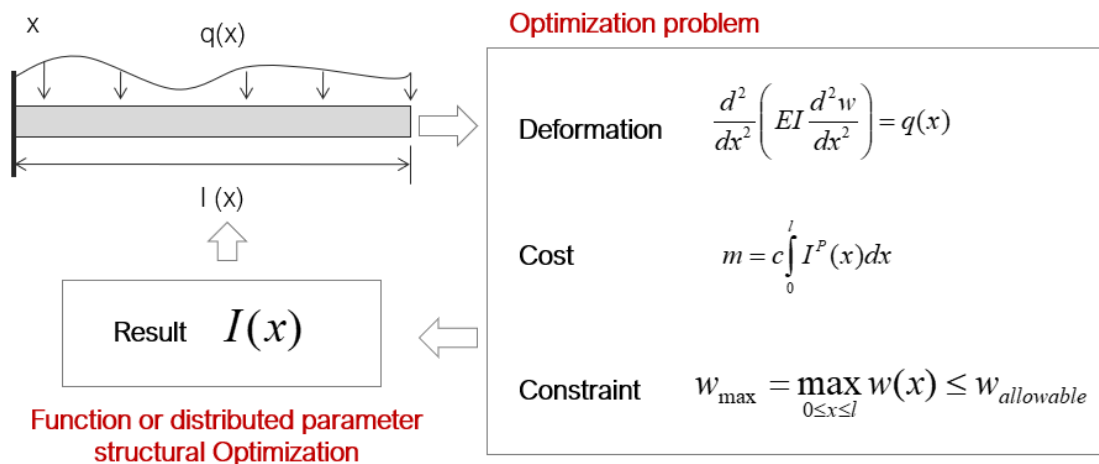
Indirect problem solving

$$X + Y = Z$$

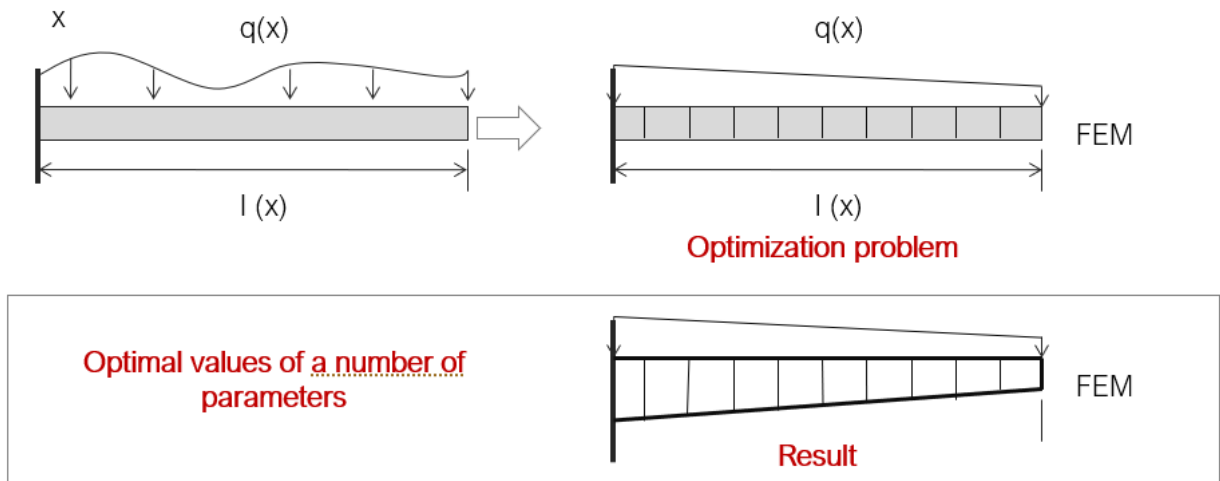
$$Z = 3 \longrightarrow \begin{matrix} X = ? \\ Y = ? \end{matrix}$$

### ภาพที่ 224 เปรียบเทียบการวิเคราะห์สมการแบบตรง กับ การวิเคราะห์สมการแบบทางอ้อม

ซึ่งระบบ (system) ในครอบคลุมถึงเงื่อนไขเฉพาะทางต่าง ๆ เช่น ทางวิศวกรรมโครงสร้าง ระบบสามารถคำนวณการตอบสนองทางโครงสร้างเช่น Deformation เพื่อให้ได้ตัวแปรต้น เป็นค่า โมเมนต์ความเฉื่อยของหน้าตัดคาน



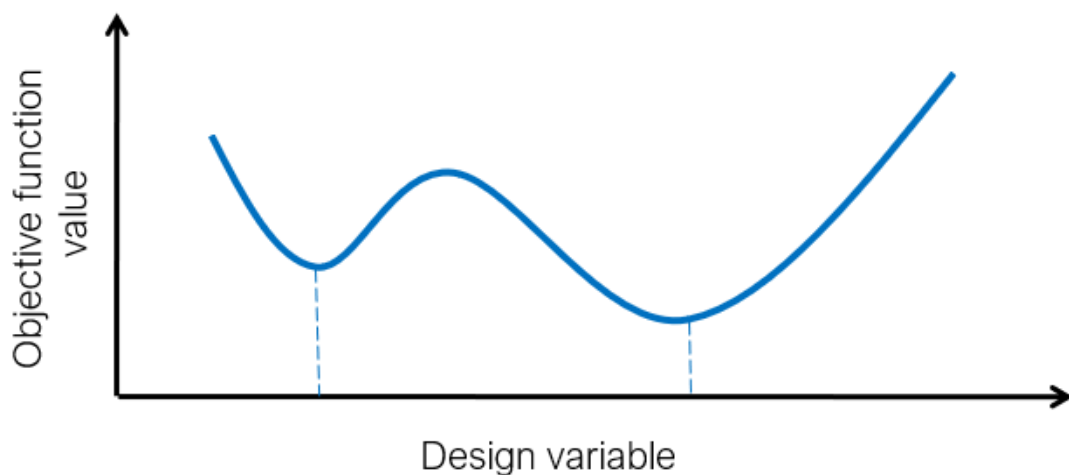
### ภาพที่ 225 การจำลองระบบโครงสร้างคานให้อยู่ในรูปสมการวิเคราะห์ค่าเหมาะที่สุด



ภาพที่ 226 การกำหนดขนาดหน้าตัดเป็นตัวแปรทำให้ได้รูปร่างของคาน

การกำหนดตัวแปรต้นในทางการวิเคราะห์โครงสร้างเป็นการกำหนดตัวแปรออกแบบ ซึ่งสามารถเป็นได้ทั้ง ขนาดหน้าตัดของโครงสร้าง (Sizing Optimization) และ รูปร่างของโครงสร้าง (Shape Optimization) และ ทอพอโลยีของโครงสร้าง (Topology Optimization) (Martin P Bendsøe & Sigmund, 1995)

อย่างไรก็ตาม วัตถุประสงค์ในการวิเคราะห์ มีความเหมือนกันคือ การสร้างความสัมพันธ์ระหว่างตัวแปรออกแบบและ ค่าของฟังก์ชันวัตถุประสงค์ (Objective function) โดยผลที่เหมาะสมที่สุด ดูจากตัวแปรออกแบบที่ทำให้เกิดค่า ฟังก์ชันวัตถุประสงค์น้อยที่สุด



ภาพที่ 227 ความสัมพันธ์ระหว่างเซตของตัวแปรออกแบบและฟังก์ชันวัตถุประสงค์

ตัวอย่างเช่น การแปลงระบบโครงสร้าง ให้อยู่ในรูปของสมการเมทริกซ์ ตัวแปรออกแบบเป็นตำแหน่งของจุดรองรับ โดยมีวัตถุประสงค์คือการวิเคราะห์น้ำหนัก (มวล) ของโครงสร้างที่น้อยที่สุด สามารถสร้างระบบสมการวิเคราะห์ค่าเหมาะที่สุดได้ดังต่อไปนี้

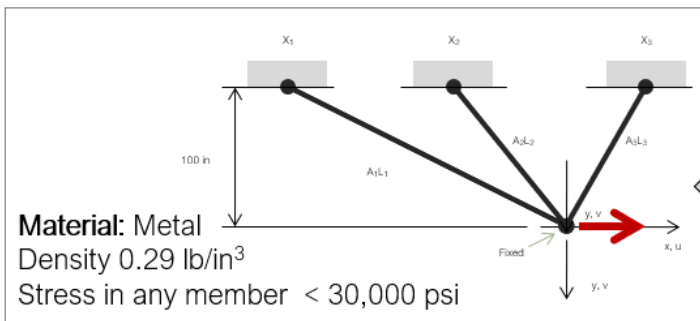
Illustrative problem 2

Step 2 : objective function

Minimize

$$m = 0.29(A_1L_1 + A_2L_2 + A_3L_3)$$

where  $L = \sqrt{x_i^2 + 100^2}; i = 1,2,3$



Math Model

$$k_{11}(X)u + k_{12}(X)v = 10,000$$

$$k_{12}(X)u + k_{22}(X)v = 0$$

Where

$$k_{11}(X) = E \sum_{i=1}^3 \frac{A_i x_i^2}{L_i^3}$$

$$k_{12}(X) = -E \sum_{i=1}^3 \frac{100 A_i x_i}{L_i^3}$$

$$k_{22}(X) = E \sum_{i=1}^3 \frac{10,000 A_i}{L_i^3}$$

Illustrative problem 2

Step 4 : optimization problem

Minimize  $m = 0.29(A_1L_1 + A_2L_2 + A_3L_3)$

where  $L = \sqrt{x_i^2 + 100^2}; i = 1,2,3$

Subjected to

Tension  $g_i = 30,000 - E \frac{(-ux_i + 100v)}{L_i^2} \geq 0$

Compression  $g_{i+3} = E \frac{(-ux_i + 100v)}{L_i^2} + 30,000 \geq 0$

Min. Section Area  $g_{i+6} = A_i - 0.1 \geq 0$

$$k_{11}(X)u + k_{12}(X)v = 10,000$$

$$k_{12}(X)u + k_{22}(X)v = 0$$

Where

$$k_{11}(X) = E \sum_{i=1}^3 \frac{A_i x_i^2}{L_i^3}$$

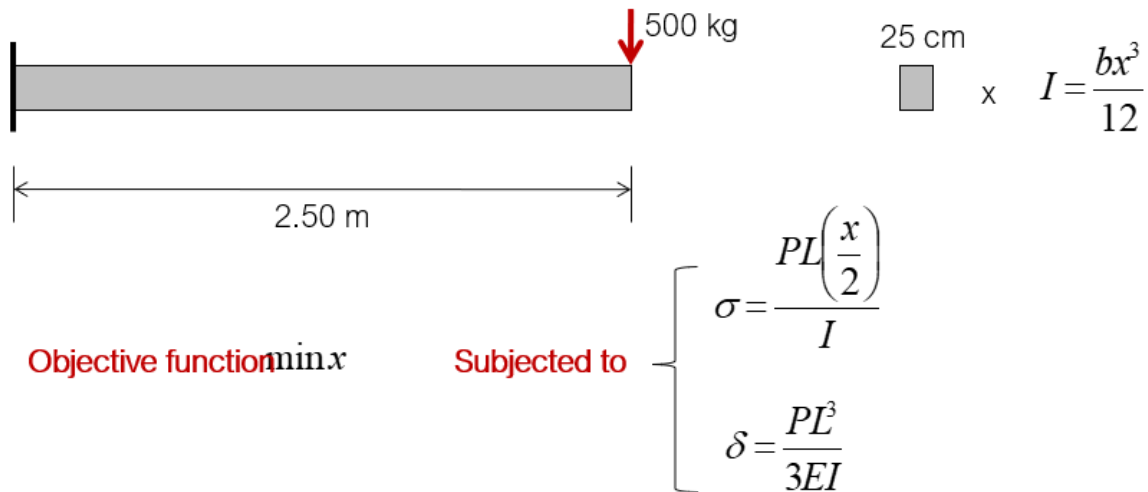
$$k_{12}(X) = -E \sum_{i=1}^3 \frac{100 A_i x_i}{L_i^3}$$

$$k_{22}(X) = E \sum_{i=1}^3 \frac{10,000 A_i}{L_i^3}$$

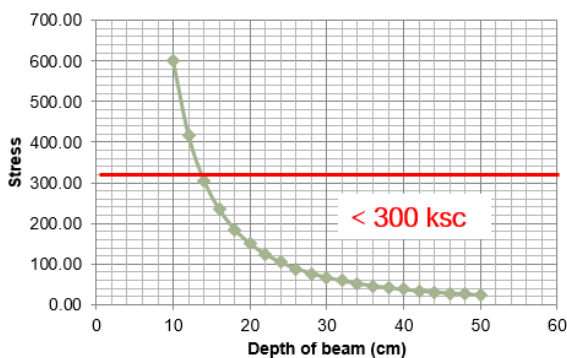
How to solve the system with 6 design variables ?

“Indirect problem solving”

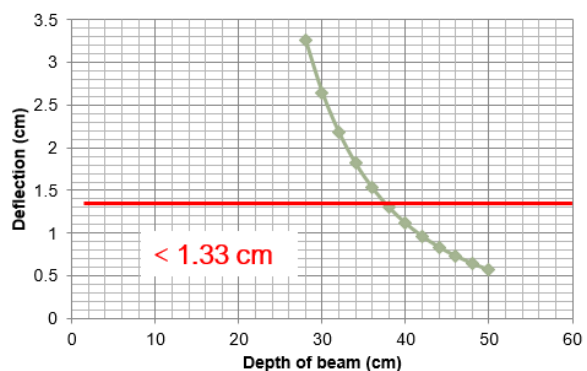
ในรูปแบบปัญหาที่มีความซับซ้อนน้อยลง เช่นการกำหนดตัวแปรออกแบบเป็น ขนาดความลึกของหน้าตัดเพียงตัวแปรเดียว โดยมีสมการข้อจำกัดคือ หน่วยแรงที่ยอมให้ และการเปลี่ยนรูปของโครงสร้าง



โดยเมื่อพิจารณาหน่วยแรงที่ยอมให้เป็นข้อจำกัดการออกแบบ ความลึกต่ำสุดของคานจะอยู่ที่ 12.5 เซนติเมตร แต่ถ้าพิจารณาการเปลี่ยนรูปความลึกของคานที่น้อยที่สุดคือ 38 เซนติเมตร ดังนั้น ค่าความลึกที่สอดคล้องกับเงื่อนไขข้อจำกัดทั้ง 2 คือ ความลึกถูกกำหนดโดยเงื่อนไขการเปลี่ยนรูปของโครงสร้าง



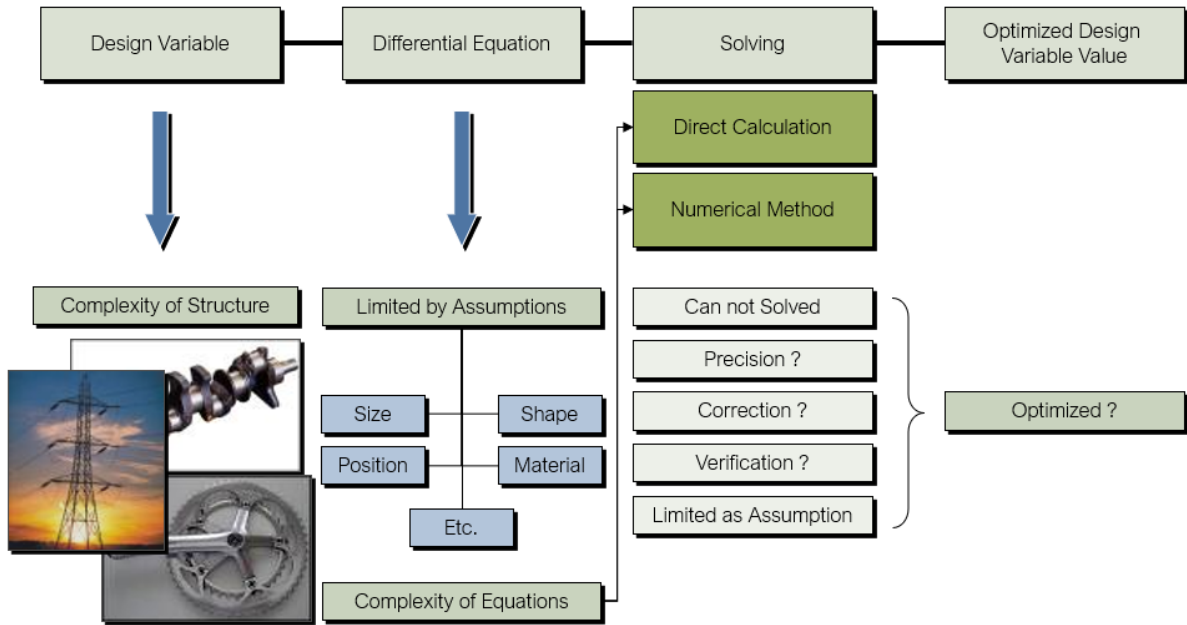
Stress Constraint



Deflection Constraint

ภาพที่ 228 ความสัมพันธ์ระหว่างความลึกของหน้าตัดคาน (x) กับค่าหน่วยแรงและการเปลี่ยนรูป

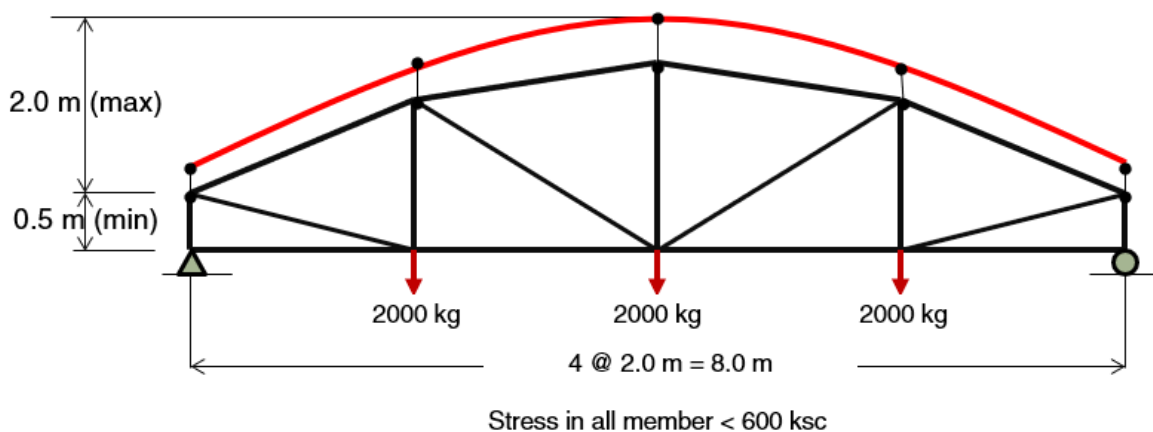
อย่างไรก็ตาม การวิเคราะห์ Sizing Optimization หรือ Shape Optimization อาจไม่ตอบโจทย์ในการออกแบบที่มีความซับซ้อนในการกำหนดปัญหาการวิเคราะห์ ซึ่งจะนำไปสู่การวิเคราะห์ค่าเหมาะที่สุดของโครงสร้างด้วยระเบียบวิธี Topology Optimization (Surit & Wethyavivorn, 2011)



ภาพที่ 229 ความซับซ้อนของปัญหา Optimization

ปฏิบัติการ

ให้ทำการวิเคราะห์หารูปร่างเหมาะที่สุดของโครงข้อหมุนที่กำหนดให้ โดยการใช้ รูปของ Control geometry เป็น เส้นโค้ง พาราโบลา กำหนดให้ใช้วัสดุเป็น Fe24 และ ใช้ขนาดของ Section เป็นขนาด WF350x350x156 kg/m





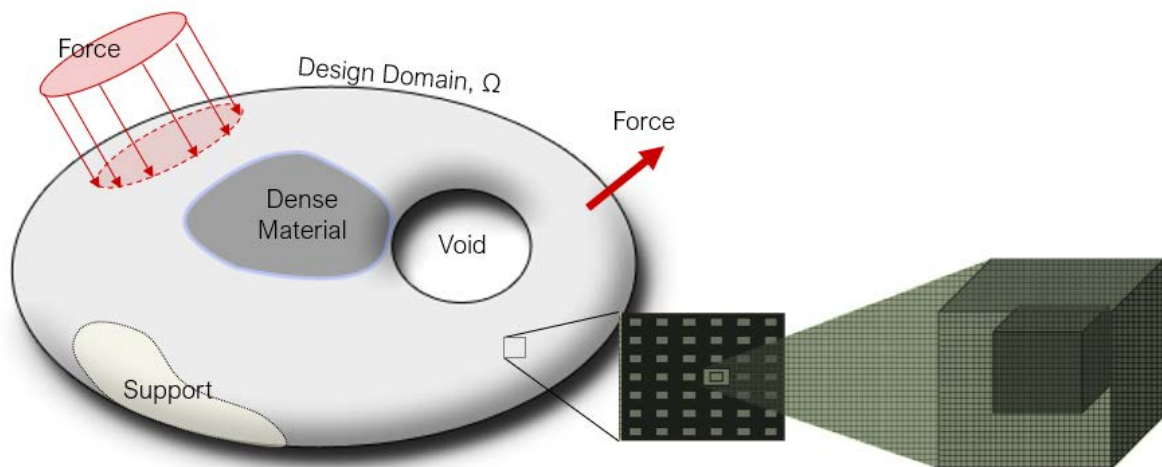
## ปฏิบัติการที่ 11 กระบวนการ Topology Optimization

### วัตถุประสงค์

1. ศึกษากระบวนการ Topology Optimization ของโครงสร้าง
2. ดำเนินกระบวนการ Topology Optimization ของ โครงสร้าง โดยใช้ Autodesk Fusion

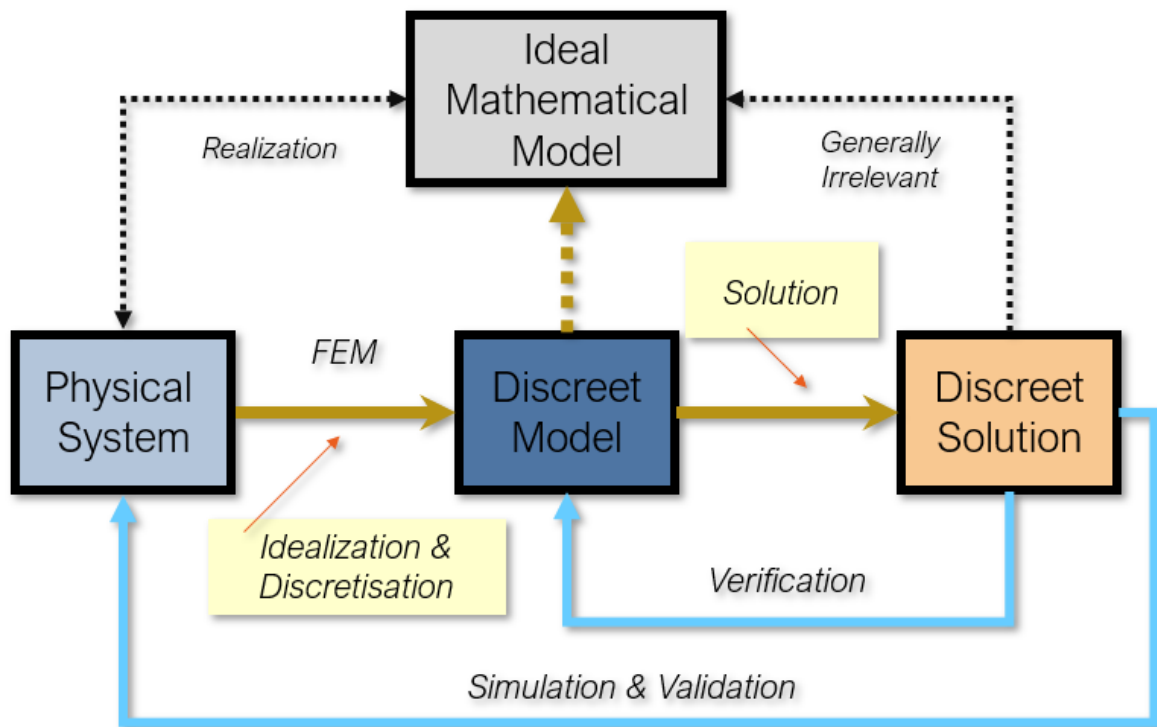
### บทนำ

กระบวนการ Topology Optimization เป็นกระบวนการวิเคราะห์ค่าเหมาะที่สุดของโครงสร้างโดยพิจารณาถึงการกระจายความหนาแน่นของเนื้อวัสดุในส่วนที่มีความต้องการอย่างเหมาะสม (Sigmund, 1994)



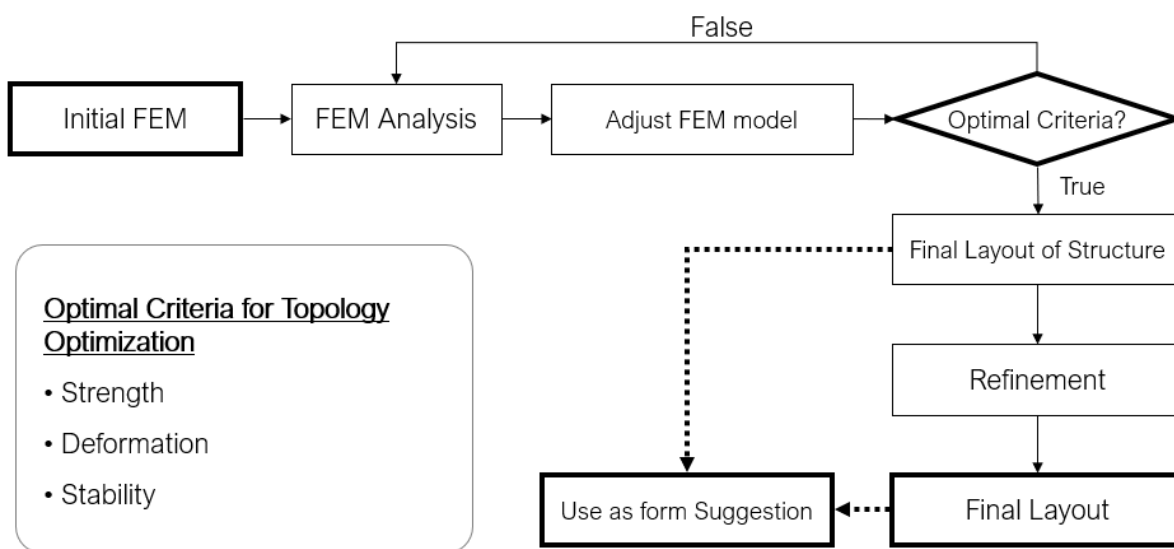
### ภาพที่ 230 แนวคิด Solid Isotropic Material Penalization

กระบวนการวิเคราะห์ เป็นกระบวนการซึ่งมีความสัมพันธ์กับระเบียบวิธี Finite Element กล่าวคือขอบเขตของปัญหาจะถูกสร้างเป็นแบบจำลองทางคณิตศาสตร์ด้วย ระเบียบวิธี Finite Element จากนั้นจึงใช้กระบวนการจำลองสถานการณ์เพื่อวิเคราะห์หาหน่วยแรงที่เกิดขึ้น



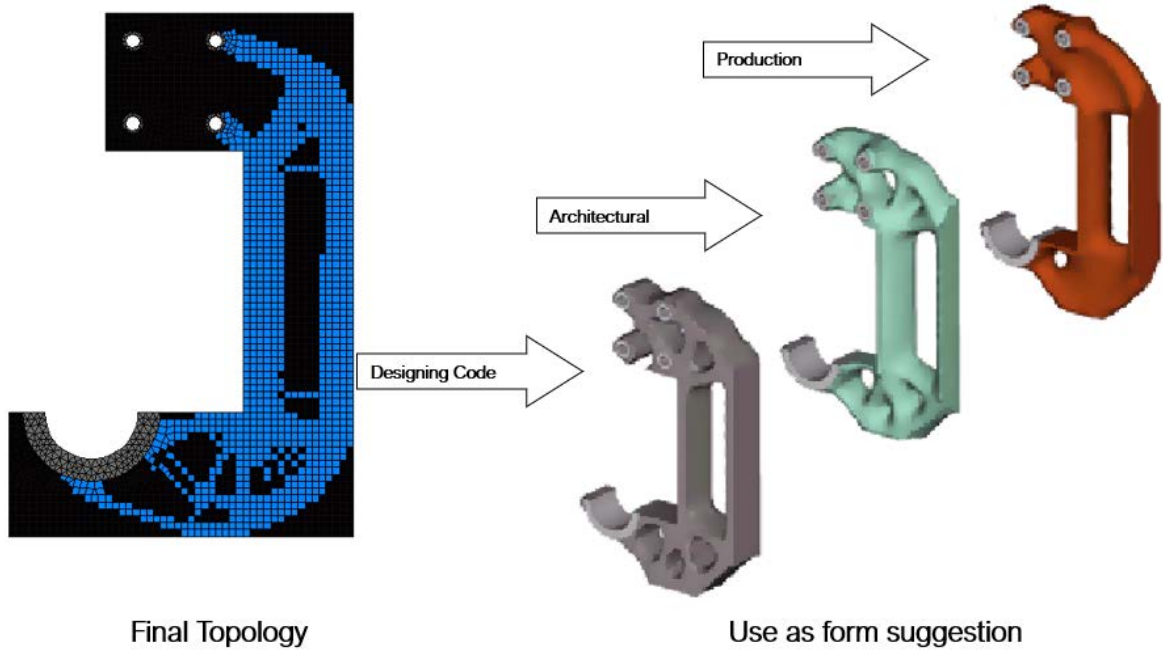
ภาพที่ 231 กระบวนการสร้างแบบจำลองทางคณิตศาสตร์ของโครงสร้างโดยใช้ FEM

ด้วยกระบวนการปรับเปลี่ยนพื้นผิวขอบเขตของแบบจำลองที่ละเอียดวิเคราะห์สามารถวิวัฒนาการโครงสร้างให้เกิดคำตอบที่เข้าสู่สู่สภาวะเหมาะสมที่สุดโดยคำตอบที่ได้สามารถนำไปผ่านกระบวนการเพื่อใช้เป็นรูปแบบแนะนำในการออกแบบเชิงรายละเอียดของโครงสร้าง



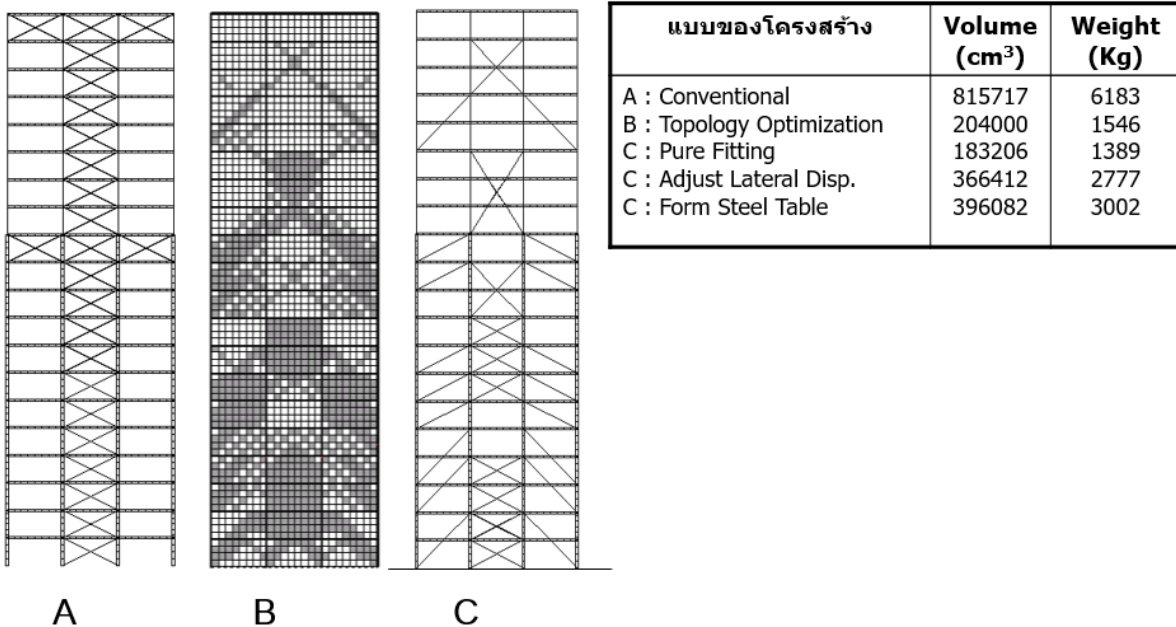
ภาพที่ 232 การใช้งาน Finite Element ในการวิเคราะห์ค่าเหมาะสมที่สุดของโครงสร้าง





**ภาพที่ 233 กระบวนการรูปแบบแนะนำ (Form-Suggestion)**

รูปแบบของโครงสร้างที่ได้จากกระบวนการTopology Optimization มักมีลักษณะเฉพาะคือมีรูปแบบซึ่งคล้ายกับโครงสร้างทางชีววิทยาของสิ่งมีชีวิต เนื่องจากมีขั้นตอนที่มีความคล้ายคลึงกันกับกระบวนการวิวัฒนาการ

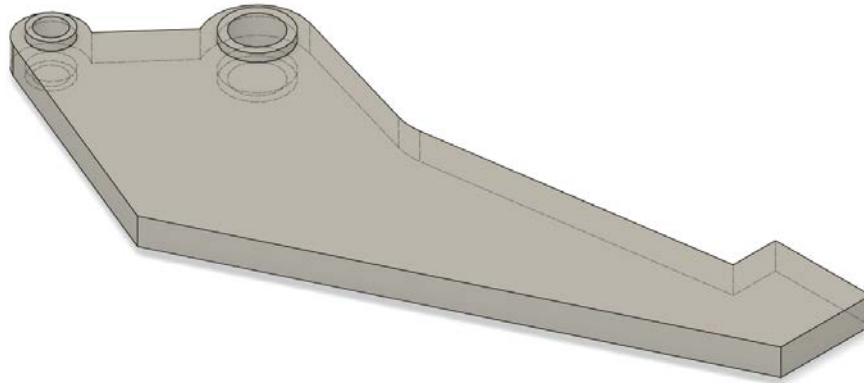


**ภาพที่ 234 เปรียบเทียบผลการวิเคราะห์ค่าเหมาะที่สุดของโครงสร้าง**

## ปฏิบัติการ

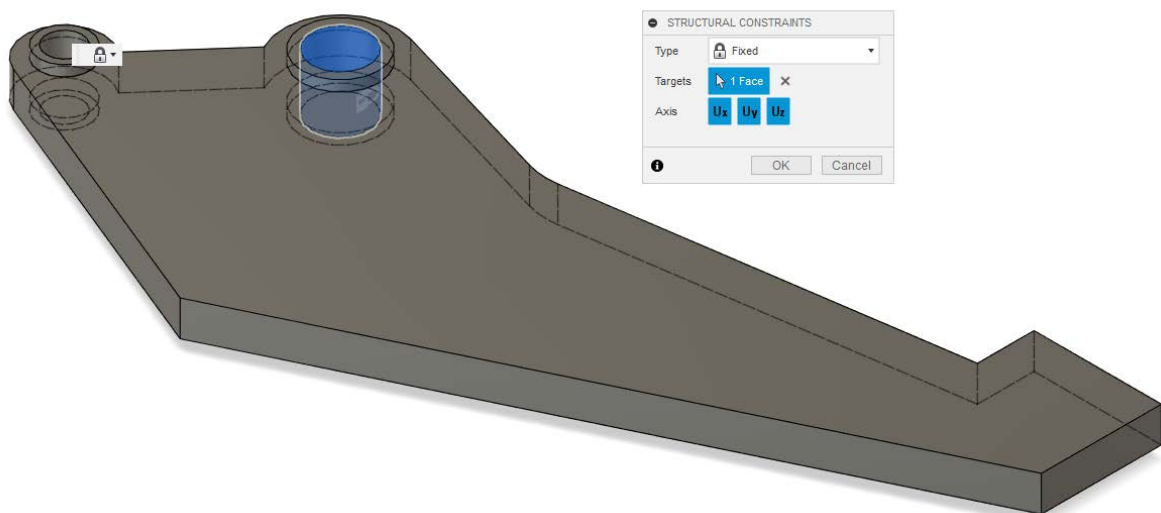
ดำเนินการวิเคราะห์ Topology Optimization โดยใช้โปรแกรม autodesk fusion มีขั้นตอนดังต่อไปนี้

1. ทำการกำหนดขอบเขตของปัญหา  
เป็นกระบวนการกำหนดขอบเขตภายนอกโดยพิจารณาจากขอบเขตทางเรขาคณิตที่เป็นไปได้ของโครงสร้าง  
ซึ่งในกระบวนการนี้รูปร่างทางเรขาคณิตแบบคร่าวๆถูกกำหนดขึ้นโดยผู้วิเคราะห์



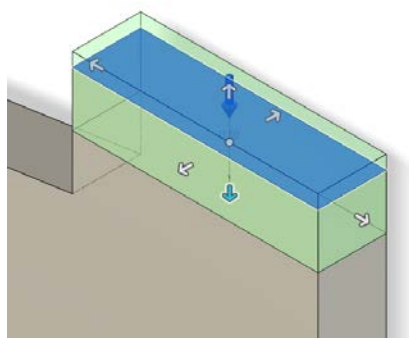
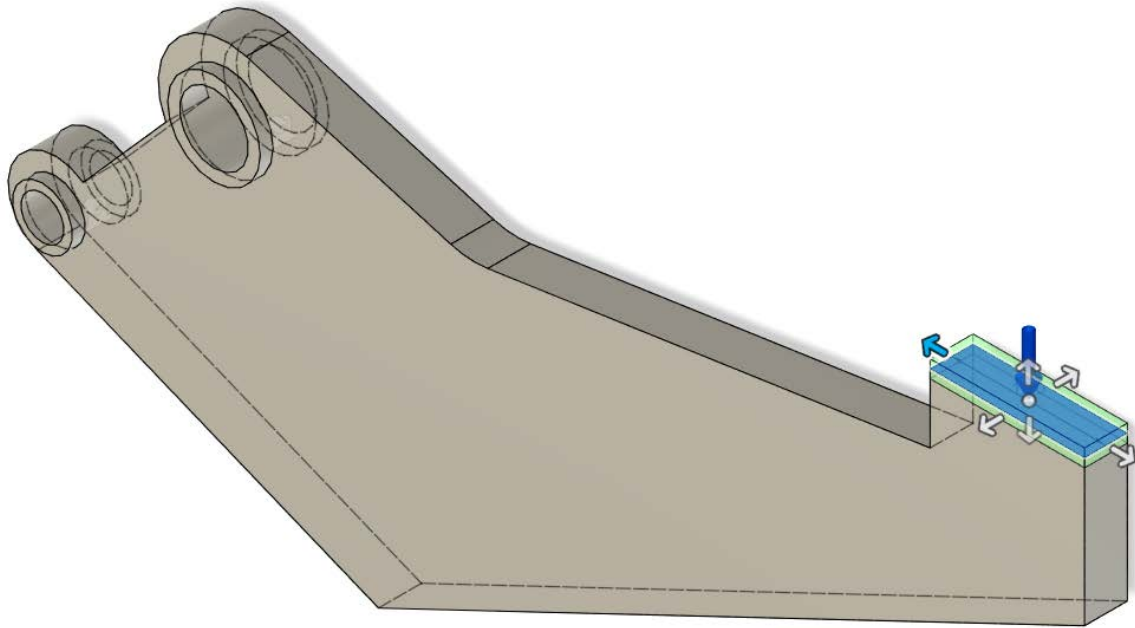
### ภาพที่ 235 การกำหนด Design domain

2. ทำการกำหนดเงื่อนไขขอบเขตได้แก่ สภาพบังคับของจุดรองรับ และแรงกระทำ  
โดยแรงกระทำให้พิจารณาจากแรงที่เกิดขึ้นในสภาวะการใช้งาน

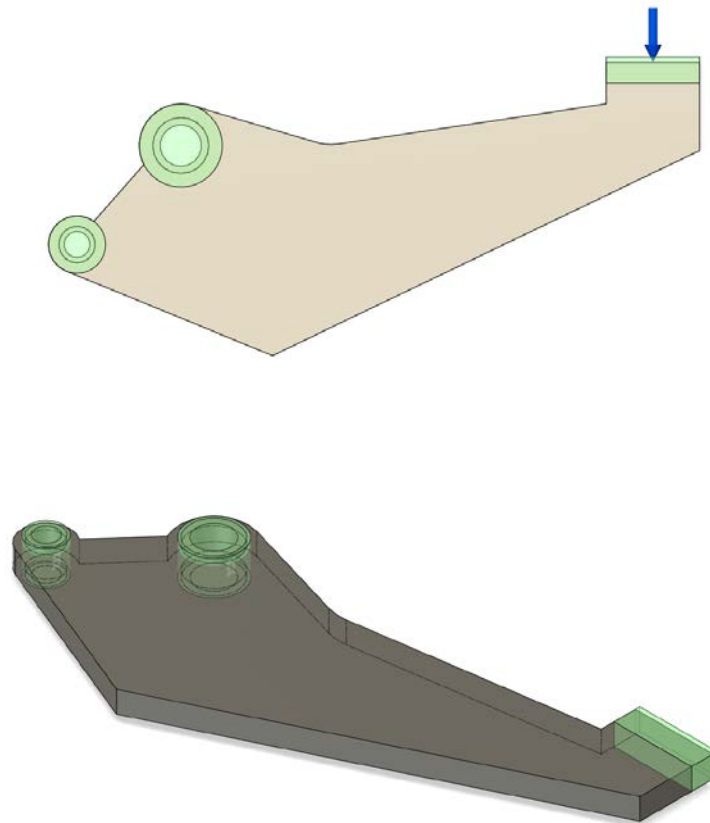


### ภาพที่ 236 การกำหนด Structural Constraint

3. แบ่งพื้นที่ออกเป็น 2 บริเวณได้แก่ พื้นที่ออกแบบและพื้นที่รายการออกแบบ โดยมีวัตถุประสงค์เพื่อให้โครงสร้างยังคงสภาพสอดคล้องกับสถานะการใช้งาน โดยพื้นที่รายการออกแบบเป็นพื้นที่ซึ่งจะไม่ถูกเปลี่ยนแปลงในระหว่างกระบวนการวิเคราะห์



ภาพที่ 237 การกำหนด Non-Design Domain



### ภาพที่ 238 การกำหนด Non-design Domain ทั้งหมด

4. กำหนดเงื่อนไขสิ้นสุดการวิเคราะห์ค่าเหมาะที่สุด

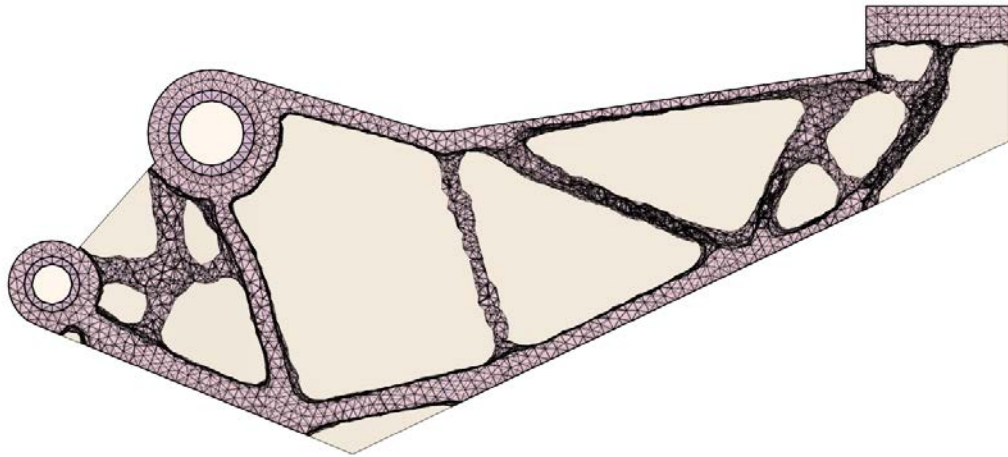
SHAPE OPTIMIZATION CRITERIA

|                      | Parameter           | Expression | Value | Units |
|----------------------|---------------------|------------|-------|-------|
| Global Objectives +  | Target Mass         | < OR =     | 30    | %     |
|                      | Stiffness           | Maximize   |       |       |
| Global Constraints + | Preserve Boundary 1 | N/A        |       |       |
|                      | Preserve Boundary 2 | N/A        |       |       |
|                      | Preserve Boundary 3 | N/A        |       |       |

Preserve Entities with Loads and Constraints

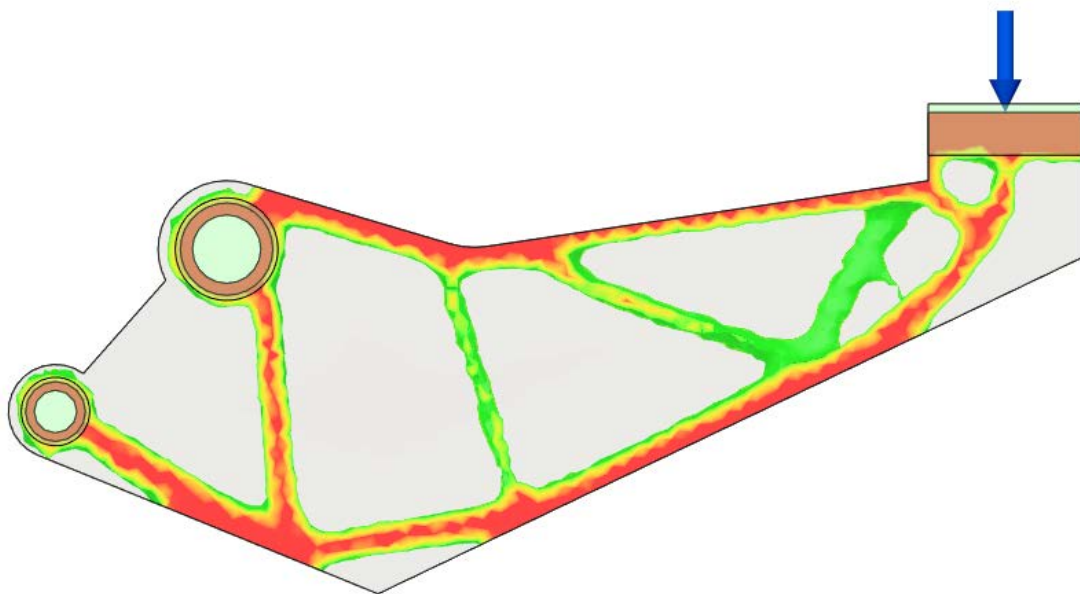
OK Cancel

### ภาพที่ 239 เงื่อนไขการสิ้นสุดกระบวนการ และ Objective function



ภาพที่ 240 Optimal Topology ที่ได้

5. ดำเนินการวิเคราะห์ค่าที่เหมาะสมที่สุด โดยผู้วิเคราะห์สามารถนำรูปร่างที่ได้จากกระบวนการใช้ในลักษณะรูปแบบแนะนำในการออกแบบเชิงรายละเอียดได้ในลำดับต่อไป



ภาพที่ 241 ผล Critical Stress Path จากกระบวนการ Topology Optimization