

Trabalho final de AGE e OSD

R. Vieira*

19 de Dezembro de 2020

Resumo

O relatório apresenta o resultado da otimização de uma chapa em alumínio com dois objetivos e três parâmetros. Essa chapa é um elemento essencial de um sistema de teste para placas de circuito impresso sendo imperioso otimiza-la quanto ao peso e rigidez. Utilizou-se uma equação presente na literatura para modelar a deformação da chapa em funcionamento. Implementou-se um algoritmo genético NSGA-II utilizando uma livreria *open source* *Pymoo*. Este convergiu sem violação de restrições para uma frente de Pareto. Aplicando pesos concluiu-se que a solução ideal é encontrada para a deformação $0.0023m$ e massa $0.0023kg$ com os parametros $a = 0.2500m$ $b = 0.2500m$ e $h = 0.0017m$.

1 Introdução

As placas de circuito impresso são essenciais numa era de crescente digitalização. É essencial garantir que não existem defeitos de produção para que operem normalmente na vida do componente. Para isso fazem-se testes com um sistema que mede tensões e correntes no circuito. Devido ao facto de os circuitos serem da ordem dos $70\mu m$ é essencial que este sistema de teste tenha uma alta rigidez (pouca deformação em operação) e de baixo peso (para que os operadores troquem o sistema de teste facilmente).

O elemento mais importante desse sistema é uma chapa em Alumínio cujo comportamento mecânico pode ser modelado matematicamente. Assim, as funções objetivo (a minimizar) são:

$$w_0 = \sum_{n=1}^{\infty} \sum_{m=1}^{\infty} W_{mn} \sin\left(\frac{m\pi x}{a}\right) \sin\left(\frac{n\pi y}{b}\right) \quad (1)$$

$$Mass = abh\rho_{material} \quad (2)$$

*Departamento de Engenharia Mecânica, Universidade do Minho, ae5333@alunos.uminho.pt

Ou seja, a massa do sistema é modelado na equação 2 e os deslocamentos na equação 1 [?]. Sabendo que:

$$D_{const} = \frac{Eh^3}{12(1 - \nu^2)} \quad (3)$$

$$k = \frac{kb^4}{D_{const}\pi^4} \quad (4)$$

$$\delta T = \frac{T\alpha D_{const}(1 + \nu)\pi^2}{b^2} \quad (5)$$

$$W_{mn} = \frac{\frac{b^4}{D_{const}\pi^4}(q_{mn} + \delta T(m^2s^2 + n^2))}{(m^2s^2 + n^2)^2 + k} \quad (6)$$

Para além disso, existem restrições técnicas sobre os três parâmetros geométricos. O comprimento e largura da chapa são limitados por limitação de espaço. O problema pode ser formalizado como:

$$\begin{aligned} \min \quad & w_0(a, b, h) \\ \min \quad & Mass(a, b, h) \\ s.a \quad & 0.25 \leq a \leq 0.5 \\ & 0.25 \leq b \leq 0.5 \\ & 0.001 \leq h \leq 0.01 \end{aligned} \quad (7)$$

Onde a e b são os lados da chapa e h é a sua espessura. Na figura 1, vemos que a função deformação w_0 minimiza com a diminuição de a , b e aumento de h . Nessa mesma figura é visível que a função massa minimiza com os parâmetros a , b e h . Ou seja, o parâmetro h dá às funções um comportamento antagónico. Assim, o objetivo será conseguir um compromisso entre estas funções.

2 Solução do problema com algoritmo genético

A livreria utilizada foi o Pymoo [?] [?] implementada para a linguagem de programação Python. Para resolver um problema multiobjetivo foi escolhido o algoritmo genetico NSGA-II [?]. Este algoritmo utiliza uma estratégia elitista com partilha de parâmetros (isto é características) na população. Assim, uma população de n indivíduos gera uma população de descendentes através de uma selecção em torneio usando mutações para garantir variabilidade.

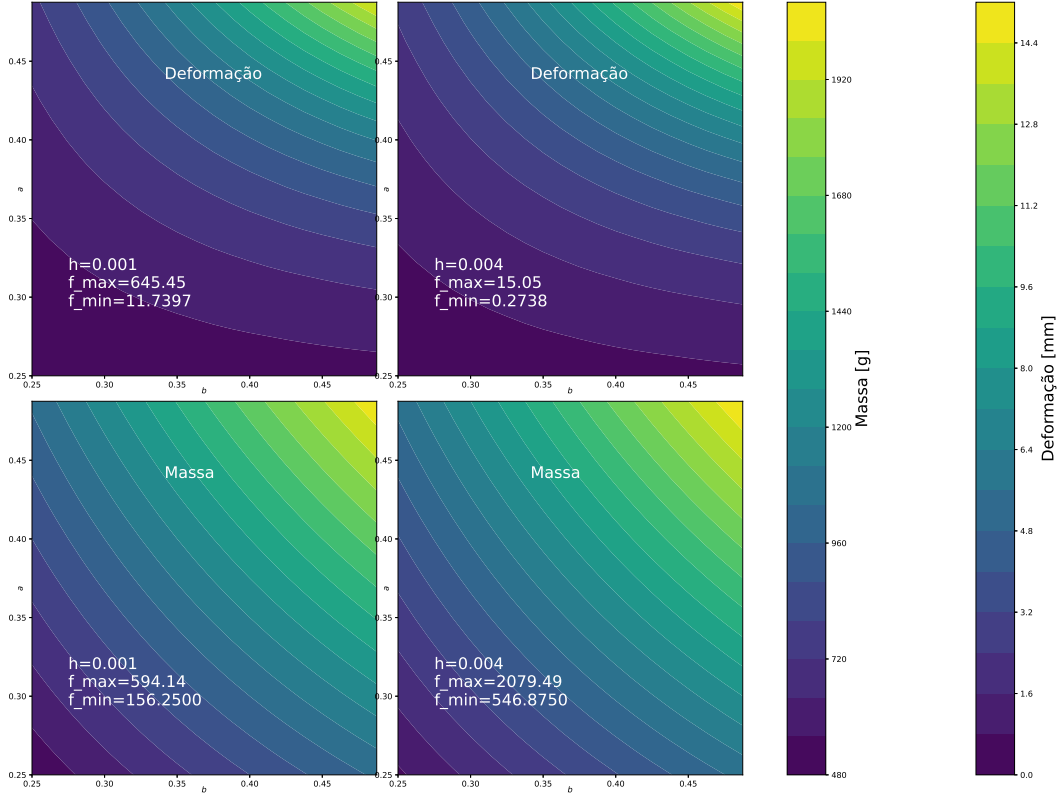


Figura 1: A função massa e deformação desenhada com $h = 0.001, 0.004$

2.1 Parametros do algoritmo relevantes

Para o parâmetro *sampling* for utilizado um campo aleatório. Foi definida uma população de 40 indivíduos com uma descendência de apenas 10. Esta é uma implementação ambiciosa que melhora a convergência em problemas relativamente simples. Para além disso foi ativada a opção que evita uma descendência igual à população original.

2.2 Convergencia

O metodo convergiu em 140 gerações. Visto que que neste problema temos apenas 3 parametros a variar podemos usar o *Hypervolume* como um indicador de performance. Ele compara o ponto de referencia arbitrario com a solução encontrada. Estabilidade deste indicador mostrado na figura 2 ajuda a confirmar convergencia.

2.3 Solução

O resultado do método é um conjunto de soluções numa frente de Pareto, resta agora escolher aquela que é mais adequada. Para isso usou-se um método de decomposição,

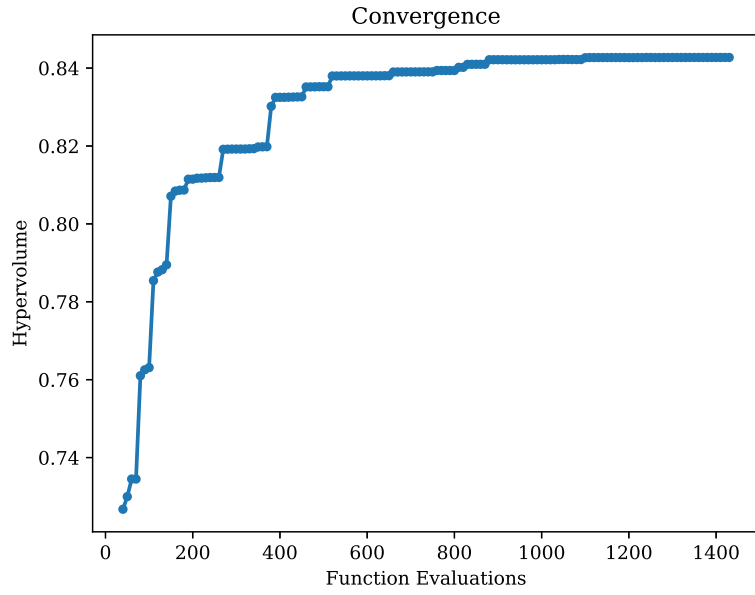
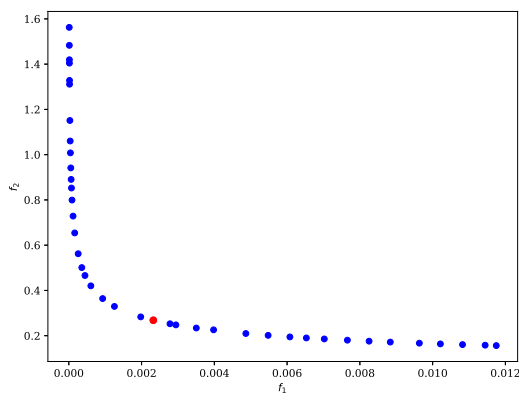
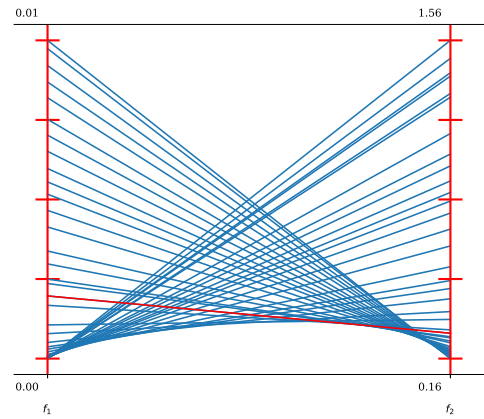


Figura 2: Indicador *Hypervolume* em função do numero de avaliações da função

onde, utilizando uns pesos adequados em função da importância dos objetivos, o problema multidimensional é avaliado como se só existisse um objetivo. Na figura 4, podemos ver esse *trade-off* entre a massa do sistema e a sua deformação do sistema de teste. Finalmente, solução ideal é encontrada para a deformação $0.0023m$ e massa $0.0023kg$ com os parametros $a = 0.2500m$ $b = 0.2500m$ e $h = 0.0017m$.



(a) Frente de Pareto



(b) Soluções em coordenadas paralelas

Figura 3: A solução mais equilibrada está a vermelho

3 Solução do problema com procura coordenada

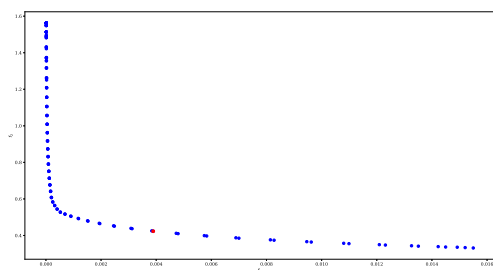
Algoritmos de procura coordenada são métodos numéricos de optimização que não requerem gradientes. Essencialmente, o algoritmo varia um parametro teórico com passos com a mesma magnitude, é determinada a direcção que minimiza a função, o passo é dividido por 2 e o processo é repetido até que os passos são considerados suficientemente pequenos. Para o problema foi escolhido algoritmo de Hooke and Jeeves.

3.1 Parametros do algoritmo relevantes

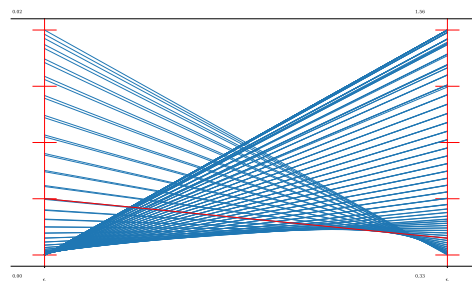
Os parametros mais relevantes são os coeficientes exploratórios e o comprimento

3.2 Solução

O resultado do método é um conjunto de soluções numa frente de Pareto, resta agora escolher aquela que é mais adequada. Para isso usou-se um método de decomposição, onde, utilizando uns pesos adequados em função da importância dos objetivos, o problema multidimensional é avaliado como se só existisse um objetivo. Na figura 4, podemos ver esse *trade-off* entre a massa do sistema e a sua deformação do sistema de teste. A solução ideal é encontrada para a deformação $0.0043m$ e massa $0.0043kg$ com os parametros $a = 0.2840$ $b = 0.3016$ e $h = 0.0020$.



(a) Frente de Pareto



(b) Soluções em coordenadas paralelas

Figura 4: A solução mais equilibrada está a vermelho

4 Conclusões

A livraria Pymoo é uma interessante ferramenta *opensource* que implementa em C os principais algoritmos de optimização, com um API em python que torna a sua utilização simples flexível e com uma boa performance computacional.

A escolha do algoritmo NSGA-II foi o correto para este tipo de problema, com uma convergência suave sem violações de restrições durante o processo de calculo.

Com a análise da figura 4 é possível verificar que a aplicação de pesos num método de decomposição permitiu obter uma solução equilibrada, evitando soluções na frente de Pareto que privilegiem apenas um dos objetivos.

A O código

Neste apêndice está uma parte do código fonte que pode ser consultado na sua totalidade em:

<https://github.com/RuiVieira89/top4ICT>

Aqui podemos ver a implementação do modelo com os seus principais parâmetros.

```
from pymoo.model.problem import Problem

class MyProblem(Problem):

    def __init__(self):
        super().__init__(n_var=3,
            n_obj=2,
            n_constr=2,
            xl=np.array([0.25, 0.25, 0.001]),
            xu=np.array([0.5, 0.5, 0.01]),
            # elementwise_evaluation=True
        )

    def _evaluate(self, X, out, *args, **kwargs):

        w, sigma_max = function(X)
        sysMass = np.prod(X, axis=1)*MaterialDensity

        out["F"] = np.column_stack([w, sysMass])
        out["G"] = np.column_stack([-w, -sysMass])

problem = MyProblem()

from pymoo.algorithms.nsga2 import NSGA2
from pymoo.factory import get_sampling, get_crossover, get_mutation
from pymoo.algorithms.so_genetic_algorithm import GA

algorithm = NSGA2(
    pop_size=40,
    n_offsprings=10,
    sampling=get_sampling("real_random"),
    crossover=get_crossover("real_sbx", prob=0.9, eta=15),
    mutation=get_mutation("real_pm", eta=20),
    eliminate_duplicates=True
```

```

)

from pymoo.util.termination.default import MultiObjectiveDefaultTermination

termination = MultiObjectiveDefaultTermination(
    x_tol=1e-8,
    cv_tol=1e-6,
    f_tol=0.0025,
    nth_gen=5,
    n_last=30,
    n_max_gen=1000,
    n_max_evals=100000
)

from pymoo.optimize import minimize

res = minimize(problem,
algorithm,
termination,
seed=1,
save_history=True,
verbose=True
)

```