工程结构优化

wyyjtu@gmail.com

2012年11月12日

1 问题

如图 1,已知 P_1, P_2, P_3, P_4 四点的三维空间坐标和两个角度值 α, β 。求 P_a, P_b 点的坐标,使 P_a 和 P_1, P_2 共线、 P_b 和 P_3, P_4 共线,同时满足

$$\angle P_1 P_a P_b = \alpha, \quad \angle P_a P_b P_4 = \beta.$$

2 求解

2.1 问题分析

由于求解 P_a , P_b 的显式表达式非常复杂,而且还有多种情况,比如没有实数解、实数解在设计域以外等等。这里采用了工程结构优化设计方法,不仅可以找到设计域内满足要求的精确解,还能在没有精确解时找到设计域内最接近给定的 α , β 值的最优解。

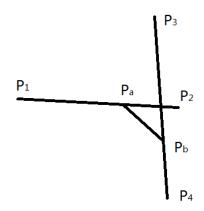


图 1: 问题

2 求解 2

两点 P_a, P_b 之间的距离记为 L_{ab} , 同理有 $L_{a1}, L_{b4}, L_{12}, L_{34}$ 。假设

$$m = \frac{L_{a1}}{L_{12}}, \quad n = \frac{L_{b4}}{L_{34}},$$

那么用两个设计变量 $m, n \in [0, 1]$ 就可以确定 P_a, P_b 点的坐标

$$P_a = mP_2 + (1-m)P_1$$
, $P_b = nP_3 + (1-n)P_4$,

和 $\angle P_1 P_a P_b$, $\angle P_a P_b P_4$ 的大小

$$\angle P_1 P_a P_b = g(m, n) = \arccos\left(\frac{\overrightarrow{P_aP_1} \cdot \overrightarrow{P_aP_b}}{\left|\overrightarrow{P_aP_1}\right| \left|\overrightarrow{P_aP_b}\right|}\right),$$

$$\angle P_a P_b P_4 = h(m,n) = \arccos\left(\frac{\overrightarrow{P_b P_4} \cdot \overrightarrow{P_b P_a}}{\left|\overrightarrow{P_b P_4}\right| \left|\overrightarrow{P_b P_a}\right|}\right).$$

定义一个目标函数 f(m,n) 来反应 $\angle P_1P_aP_b, \angle P_aP_bP_4$ 在任意点 (m,n) 时和目标角度值 α,β 的偏差

$$f(m,n) = \sqrt{(\angle P_1 P_a P_b - \alpha)^2 + (\angle P_a P_b P_4 - \beta)^2}.$$

这里的目标函数 f(m,n) 也就是表征 (m,n) 是不是最优设计点的评价指标。目标函数 f(m,n) 的函数值越小,表示 (m,n) 和要求的值越接近,最优解是目标函数取得最小值的点。 f(m,n) 的最小值分为以下两种情况:

- $f(m,n)_{min} = 0$, 极值点是使 $\angle P_1 P_a P_b$, $\angle P_a P_b P_4$ 等于 α, β 的解;
- $f(m,n)_{min} > 0$,极值点不能使 $\angle P_1 P_a P_b, \angle P_a P_b P_4$ 精确满足要求,而是在设计域内使角度值最接近 α, β 的解。

2.2 结构优化问题

结构优化问题可以提成:

find
$$m, n$$
 (1)

$$\min \quad f(m,n) \tag{2}$$

s.t.
$$0 \le m \le 1$$
 (3)

$$0 \le n \le 1 \tag{4}$$

也就是求最优的设计变量 m, n,使目标函数 f(m, n) 最小,约束条件为方程 $\frac{3}{3}$, $\frac{4}{3}$ 。

2 求解 3

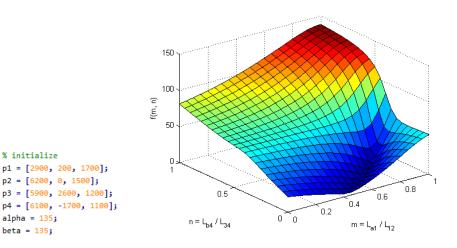


图 2: 初始值

图 3: 目标函数

2.3 优化结果

% initialize

alpha = 135;

beta = 135;

p1 = [2900, 200, 1700]; p2 = [6200, 0, 1500]; p3 = [5900, 2600, 1200];

在图 2 所示的初始值下,目标函数 f(m,n) 在 m,n 的设计域 [0,1] 内 分布情况如图 3。用序列二次规划算法求解,使目标函数取得最小值的最优 解为:

```
When (m, n) = (0.723550421138, 0.223498396303):
f(m, n) = 0.000003
```

pa = (5287.716390, 55.289916, 1555.289916) pb = (6055.300321, -738.956896, 1122.349840)

alpha = 134.999999beta = 135.000003

最优解对应的角度值,在误差允许范围内是满足工程需要的。

对不同的问题,可以在程序里修改图 2 所示的初始值,用 MATLAB 重新计算。