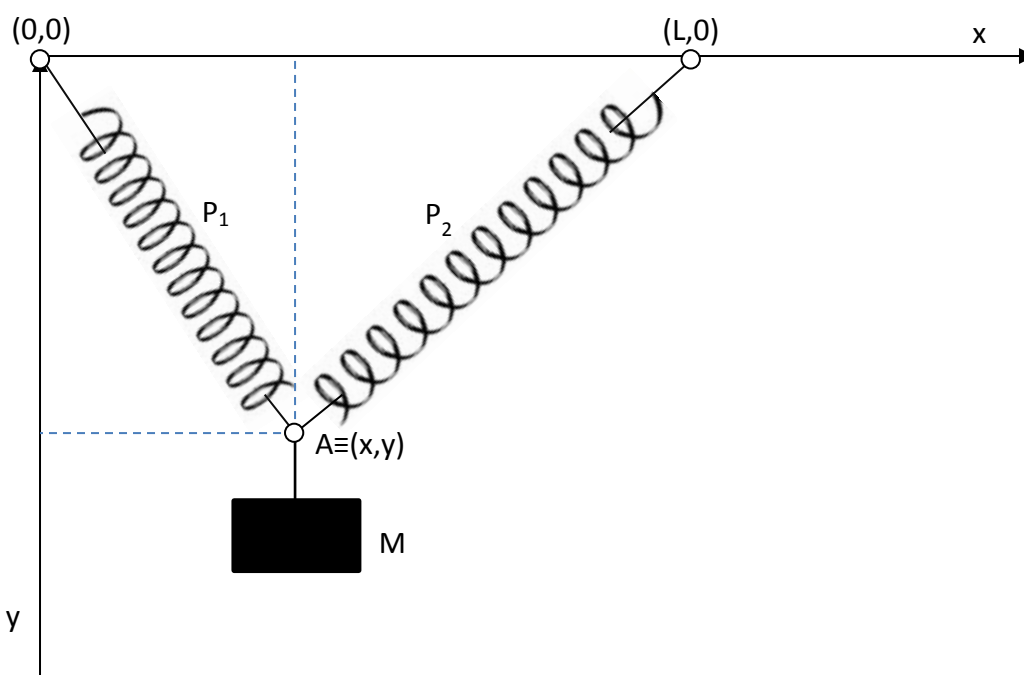


3. Optimalizace pomocí nástroje Řešitel

Rovnováha mechanické soustavy

Uvažujme dvě různé nehmotné lineární pružiny P_1 a P_2 připevněné na pevné horizontální tyči splývající s osou x podle obrázku:



Na druhém konci jsou pružiny spojeny v bodě A , v němž je připevněno závaží o hmotnosti M . Naší úlohou je nalézt souřadnice bodu A v rovnovážném stavu soustavy, kde je výslednice sil v bodu A nulová.

V nástroji MS Excel máme k dispozici modul *Řešitel (Solver)*, který úlohy podobného typu řeší snadno i v případě, kdy neexistuje jejich analytické řešení. Potřebujeme pouze zformulovat vhodné zadání například takto:

Délka pružin v rovnovážném stavu je:

$$l_1 = \sqrt{x^2 + y^2}$$
$$l_2 = \sqrt{(L-x)^2 + y^2}$$

Elastická energie pružin je:

$$E_1 = \frac{1}{2} k_1 (l_{01} - l_1)^2$$
$$E_2 = \frac{1}{2} k_2 (l_{02} - l_2)^2$$

kde k_1 a k_2 jsou tuhosti pružin a l_{01} a l_{02} jsou délky nezátížených pružin.

Potenciální gravitační energii závaží můžeme vzhledem k orientaci osy y uvažovat takto:

$$E_p = Mgy$$

kde M je hmotnost závaží a g je gravitační zrychlení.

Celková energie naší soustavy je tedy:

$$E = E_1 + E_2 + E_p$$

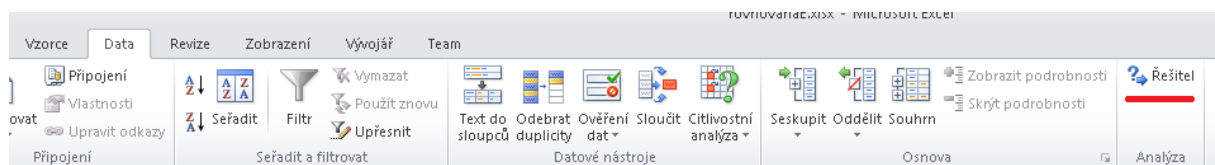
Prostřednictvím vzorců zachycujících uvedené šest rovnic definujeme závislost celkové energie na souřadnicích bodu A . Podle základní teorie mechaniky je celková energie soustavy v rovnovážném stavu minimální. Vestavěné optimalizační metody *Řešitele* jsou vhodné právě pro nalezení takové konfigurace parametrů (v tomto případě souřadnic), kdy je některá veličina z našeho hlediska optimální (minimální, maximální, nulová apod.).

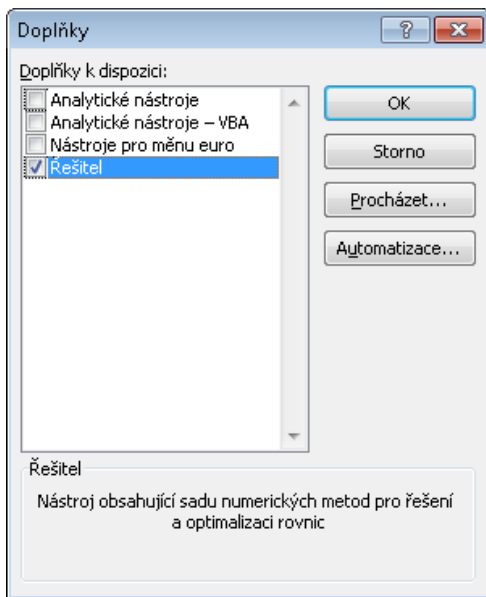
Nejprve vytvoříme list obsahující výše uvedené vzorce např. takto (v obrázku jsou ve sloupci B zobrazeny potřebné vzorce, ve skutečnosti jsou v buňkách zobrazeny samozřejmě jejich výsledky):

	A	B	C	D
1	Veličina	Hodnota	Jednotky	Popis
2	x	0,5	m	Variace souřadnic hmotného bodu bude vstupem pro optimalizaci
3	y	-0,5	m	
4	Pružina 1			
5	l_0	1	m	Délka nezátížené pružiny 1
6	k	100	N/m	Tuhost pružiny 1
7	l	=ODMOCNINA(B2*B2+B3*B3)	m	$\sqrt{(x^2+y^2)}$ Skutečná délka pružiny 1
8	Pružina 2			
9	l_0	1	m	Délka nezátížené pružiny 2
10	k	200	N/m	Tuhost pružiny 2
11	l	=ODMOCNINA((B14-B2)*(B14-B2)+B3*B3)	m	$\sqrt{((1-x)^2+y^2)}$ Skutečná délka pružiny 2
12	Další parametry	0		
13	M	1	kg	Hmotnost závaží
14	L	1	m	Vzdálenost mezi závěsem pružin
15	Energie			
16	E_1	=0,5*B6*(B7-B5)*(B7-B5)	J	0,5.k.($l-l_0$) ² Elastická energie pružiny 1
17	E_2	=0,5*B10*(B11-B9)*(B11-B9)	J	0,5.k.($l-l_0$) ² Elastická energie pružiny 2
18	E_p	=B13*9,81*B3	J	m.g.y Potenciální energie závaží
19	E	=B16+B17+B18	J	$E_1+E_2+E_p$. Hledáme min. celkové energie
20				

Výchozí nerovnovážné hodnoty souřadnic zvolíme libovolně.

Nyní vyvoláme formulář *Řešitele* pomocí ikony v záložce *Data*:





Poznámka: pozor, řešitel je tvořen doplňkem nástroje MS Excel a musí se v případě potřeby nainstalovat z nabídky *Soubor – Možnosti – Doplňky*:

Formulář řešitele můžeme vyplnit např. takto:

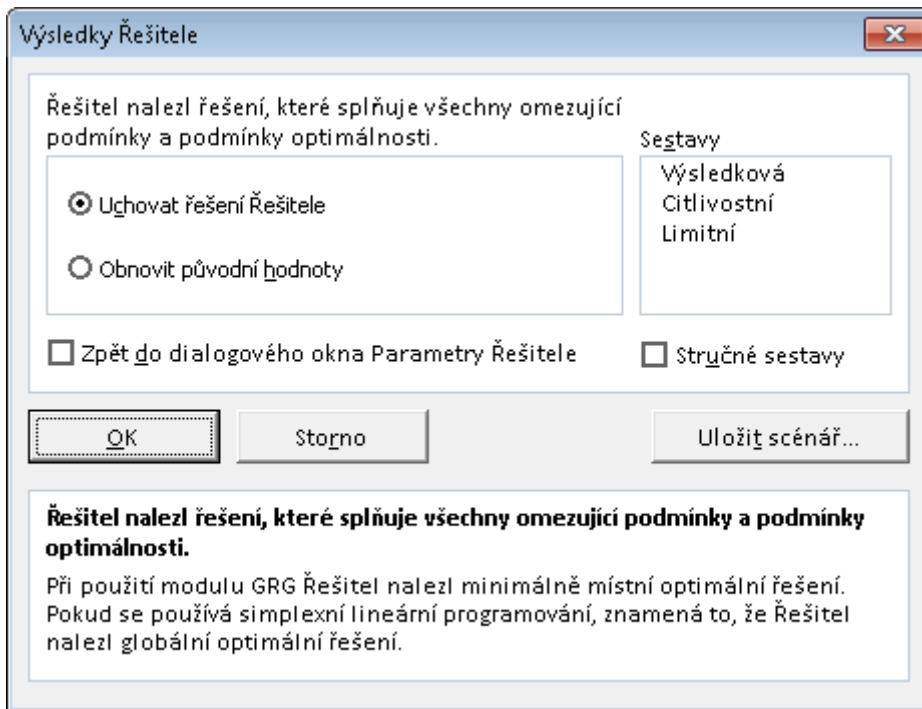
	A	B	C	D	E	F	G	H
1	Veličina	Hodnota	Jednotky	Popis				
2	x	0,5	m	Variace souřadnic hmotného bodu bude				
3	y	-0,5						
4	Pružina 1							
5	l ₀	1						
6	k	100						
7	l	0,707106781						
8	Pružina 2							
9	l ₀	1						
10	k	200						
11	l	0,707106781						
12	Další parametry							
13	M	1						
14	L	1						
15	Energie							
16	E ₁	4,289321881						
17	E ₂	8,578643763						
18	E _p	-4,905						
19	E	7,962965644						
20								
21								
22								
23								
24								
25								
26								
27								
28								
29								
30								

Položka nazývaná ve formuláři jako *Cíl* odpovídá buňce, jejíž hodnotu chceme optimalizovat (v tomto případě hledáme minimum – jak je vidět z obrázku, lze požadovat také maximum nebo dosažení hodnoty co nejblíže zadanému číslu). Je zřejmé, že *Cíl* musí být tvořen vzorcem.

Položka formuláře „Na základě změny proměnných“ je samovysvětlující – definuje buňky, které bude *Řešitel* měnit tak dlouho, dokud nedosáhne požadovaného optima v cílové buňce. Pochopitelně by tyto měněné buňky měly obsahovat hodnotu a nikoli vzorec.

V našem případě je třeba zvolit ještě optimalizační metodu – pro obecnou úlohu, kde nechceme zkoumat, jak závisí *Cíl* na měněných proměnných, vybereme obecnou nelineární metodu „GRG nonlinear“ (v našem případě nás nezajímá, jak *Řešitel* dospěje k výsledku).

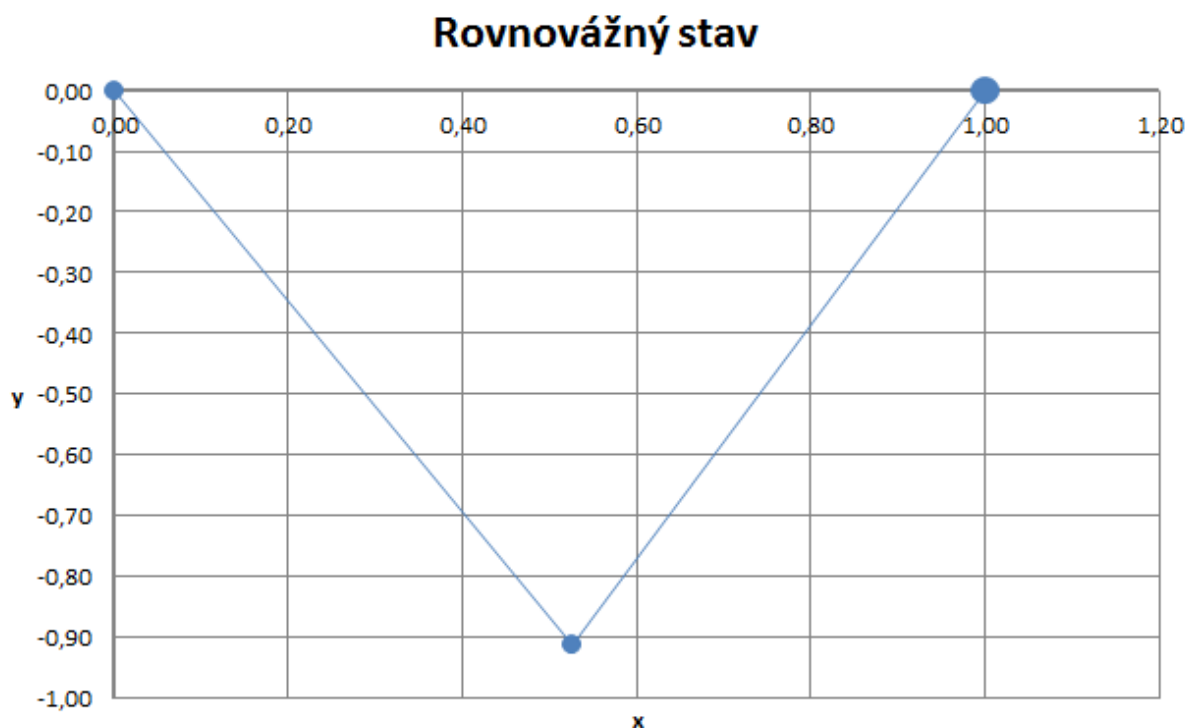
Po aktivaci tlačítka *Řešit* ve formuláři dostaneme např. následující výsledek:



Řešitel našel požadované řešení a po aktivaci tlačítka *OK* se formulář ukončí. V měněných buňkách listu zůstane poslední zkoumaná hodnota souřadnic, která odpovídá nalezenému optimu:

	A	B	C	D
1	Veličina	Hodnota	Jednotky	Popis
2	x	0,525657004	m	Variace souřadnic hmotného bodu bude vstupem pro optimalizaci
3	y	-0,913209329	m	
4	Pružina 1			
5	l_0	1	m	Délka nezatížené pružiny 1
6	k	100	N/m	Tuhost pružiny 1
7	l	1,053691874	m	$\sqrt{(x^2+y^2)}$ Skutečná délka pružiny 1
8	Pružina 2			
9	l_0	1	m	Délka nezatížené pružiny 2
10	k	200	N/m	Tuhost pružiny 2
11	l	1,029054205	m	$\sqrt{((l-x)^2+y^2)}$ Skutečná délka pružiny 2
12	Další parametry			
13	M	1	kg	Hmotnost závaží
14	L	1	m	Vzdálenost mezi závěsem pružin
15	Energie			
16	E_1	0,144140865	J	$0,5 \cdot k \cdot (l-l_0)^2$ Elastická energie pružiny 1
17	E_2	0,084414681	J	$0,5 \cdot k \cdot (l-l_0)^2$ Elastická energie pružiny 2
18	E_p	-8,958583517	J	m.g.y Potenciální energie závaží
19	E	-8,730027971	J	$E_1+E_2+E_p$. Hledáme min. celkové energie
20				

Při změně parametrů soustavy opět musíme spustit *Řešitele*, abychom našli nové optimum. Pro větší názornost získaného řešení vytvoříme graf, který ilustruje získané řešení. Bodový graf bude obsahovat pouze tři body $(0,0)$, (x,y) a $(0,L)$ spojené lomenou čarou:



Uvedená úloha nemusí mít pouze jedno řešení. Při našich zvolených parametrech existuje ještě jedna možnost rovnováhy, kdy se obě pružiny stlačují a hledaný bod A je *nad* osou x (tzv. vzpěradlo). Pro nalezení tohoto řešení bychom měli provést dvě úpravy:

1. Výchozí bod A umístit do oblasti nad osu x , např. do buněk $B2$ a $B3$ vložit hodnotu $0,5$. Tento krok není nezbytný, pomůže však *Řešiteli* k rychlejšímu nalezení řešení.
2. Do formuláře *Řešitele* vložit omezující podmínku řešení, která ho přinutí vyhledat minimum energie v požadované oblasti. Nastavení podmínky provádíme pomocí tlačítka *Přidat* v poli *Omezující podmínky*. Omezujících podmínek můžeme vložit více, neměly by však potlačit existenci řešení (tzv. přeурčená úloha).

Parametry Řešitele

Nastavit cíl:

Na: Max Min Hodnota:

Na základě změny proměnných buněk:

Omezující podmínky:

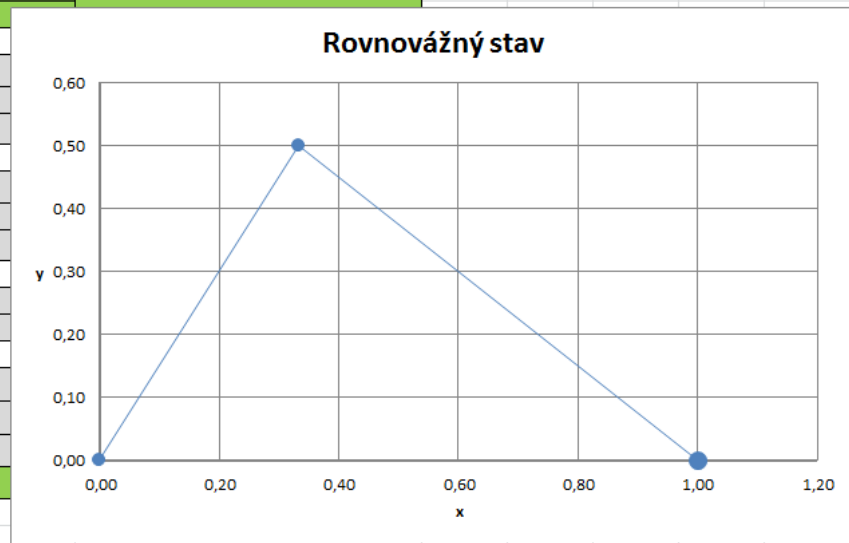
Nastavit proměnné bez omezujících podmínek jako nezáporné

Vyberte metodu řešení:

Metoda řešení
Modul GRG Nonlinear vyberte pro hladké nelineární problémy Řešitele. Modul LP Simplex zvolte pro lineární problémy Řešitele a modul Evolutionary pro nehladké problémy Řešitele.

Výsledek řešení se projeví v datech listu i grafu:

	A	B	C	D	E	F	G	H	I
1	Veličina	Hodnota	Jednotky	Popis					
2	x	0,333333333	m	Variace souřadnic hmotného bodu bude					
3	y	0,5							
4	Pružina 1								
5	l_0	1							
6	k	100							
7	l	0,600925213							
8	Pružina 2								
9	l_0	1							
10	k	200							
11	l	0,833333333							
12	Další parametry								
13	M	1							
14	L	1							
15	Energie								
16	E_1	7,963034298							
17	E_2	2,777777778							
18	E_p	4,905							
19	E	15,64581208							
20									
21									
22									



Vidíme, že v prvním případě se pružiny prodloužily (tužší pružina se prodloužila méně), v druhém řešení se naopak smrštily (opět tužší pružina méně).

U nelineárních úloh často dostáváme více řešení, některá jsou stabilnější, jiná méně stabilní, tj. *Řešitel* z výchozího bodu (byť blízko méně stabilnímu řešení) „sklouzne“ ke stabilnějšímu řešení. Tento jev si můžeme ověřit v případě, že hmotnost závaží nastavíme na vysokou hodnotu.