

مطالعه و ارزیابی روش‌های توسعه‌یافته تخمین پارامترهای نفوذ

در آبیاری جویچه‌ای معمولی و یک در میان ثابت

سامان راستگو¹، سینا بشارت^{2*}

تاریخ دریافت: 1396/1/16 تاریخ پذیرش: 1396/3/20

چکیده

پارامترهای معادلات نفوذ، در ارزیابی و طراحی سیستم‌های آبیاری نقش اساسی دارند و به‌منظور افزایش بازده آبیاری ضروری است که با دقت فراوان تخمین‌زده شوند. در این مطالعه، روش‌های دو نقطه‌ای الیوت و واکر³، دو نقطه‌ای ابراهیمیان و همکاران⁴، یک نقطه‌ای شپارد⁴ و همکاران، بهینه‌سازی چندسطحی و پیشروی بنامی و افن⁵ با داده‌های اندازه‌گیری شده ارزیابی و مقایسه شدند، و دقت هر یک از آن‌ها در برآورد حجم نفوذ آب به خاک و تخمین مرحله پیشروی در آبیاری جویچه‌ای معمولی و یک در میان ثابت در یک خاک رسی تعیین شد. بدین منظور، جویچه‌هایی به طول 70 متر، عرض 0/75 متر، شیب تقریبی 0/0075 متر بر متر و شدت جریان ورودی برای آبیاری اول 0/9 و آبیاری‌های دوم و سوم 1/1 لیتر بر ثانیه، ایجاد گردید. نفوذ آب در جویچه‌ها با استفاده از روش ورودی - خروجی در مزرعه اندازه‌گیری شد. نتایج نشان داد که، براساس تخمین پارامترهای نفوذ، در برآورد میزان آب نفوذ یافته به خاک، روش‌های بهینه‌سازی چندسطحی و دو نقطه‌ای الیوت و واکر در آبیاری جویچه‌ای معمولی به‌ترتیب با 14/9 و 17/87 درصد و در آبیاری جویچه‌ای یک در میان ثابت به‌ترتیب با 12/1 و 25/92 درصد دارای کم‌ترین خطای نسبی می‌باشند. و روش یک نقطه‌ای شپارد در برآورد میزان آب نفوذ یافته به خاک، در آبیاری جویچه‌ای معمولی و یک در میان ثابت به‌ترتیب با 40/53 و 33/37 درصد بیش‌ترین خطای نسبی را دارد. روش بهینه‌سازی چندسطحی کم‌ترین RMSE را در برآورد حجم کل آب نفوذ یافته در آبیاری جویچه‌ای معمولی و یک در میان ثابت داشت. در پیش‌بینی مرحله پیشروی با استفاده از روش‌های مختلف در آبیاری جویچه‌ای و یک در میان ثابت روش‌های یک نقطه‌ای شپارد و دو نقطه‌ای الیوت و واکر به‌ترتیب آبیاری با 18/71 و 28/91 درصد و 17/51 و 34/4 درصد دارای کم‌ترین خطای استاندارد بوده‌اند. مقایسه نتایج روش بهینه‌سازی چندسطحی با روش دو نقطه‌ای الیوت و واکر نشان داد که درصد اختلاف این دو روش در برآورد حجم نفوذ آب به خاک در آبیاری جویچه‌ای معمولی کم و حدود 3 درصد می‌باشد. به همین جهت می‌توان روش بهینه‌سازی چندسطحی را برای برآورد دقیق‌تر حجم نفوذ آب در جویچه‌ها در شرایط خاک مشابه استفاده کرد.

واژه‌های کلیدی: آبیاری جویچه‌ای، تخمین پارامترهای نفوذ، بهینه‌سازی چندسطحی، فاز پیشروی

مقدمه

مدیریت روش‌های آبیاری سطحی امری اجتناب‌ناپذیر است (عباسی، 1387). طراحی سیستم‌های آبیاری سطحی (مانند جویچه‌ای) و بهبود عملیاتی آن‌ها نیازمند کمی‌سازی و تعیین خصوصیات نفوذ خاک می‌باشد (Mattar et al., 2015). از آنجایی که سرعت نفوذ آب در خاک، تعیین‌کننده زمان تداوم آبیاری برای ذخیره نمودن مقدار مشخصی آب در داخل خاک بوده، بنابراین از اهمیت زیادی برخوردار می‌باشد. در حقیقت نفوذ آب در خاک یکی از حساس‌ترین پارامترهای هیدرولیکی موثر بر آبیاری سطحی و از مشکل‌ترین پارامترهایی است که باید برآورد شود. اهمیت دانستن معادله نفوذ جهت تشریح هیدرولیک آبیاری سطحی، همراه با مشکلات تخمین قابل اطمینان این پارامتر، به معنی صرف وقت و هزینه زیاد قبل از مرحله طراحی یک سامانه آبیاری می‌باشد (ابراهیمیان و همکاران، 1389).

آب یک عنصر حیاتی در تولید محصولات کشاورزی در مناطق خشک و نیمه‌خشکی مانند ایران است؛ بنابراین بازده بهتر مصرف آب در این مناطق، مورد توجه بسیاری از محققین می‌باشد. با توجه به هزینه‌های زیاد سامانه‌های آبیاری تحت فشار، بهبود و اصلاح و

1- دانشجوی کارشناسی ارشد آبیاری و زهکشی، گروه مهندسی آب، دانشکده کشاورزی، دانشگاه ارومیه

2- استادیار گروه مهندسی آب، دانشکده کشاورزی، دانشگاه ارومیه
(*- نویسنده مسئول: (Email: s.besharat@urmia.ac.ir)

3- Elliott and Walker

4- Shepard

5- Benami and Ofen

دبی‌های بیش‌تر روش دو نقطه‌ای درصد خطای کم‌تری دارند، و همچنین این که مدل وریک اثر نفوذ از لبه‌ها در آن منظور می‌شود، به مقادیر نفوذ دو بعدی اندازه‌گیری شده در جویچه بسیار نزدیک‌تر بود. این نتیجه با نتیجه وریک و همکاران (Warrick, et al., 2007).

اوجاقلو و همکاران (1387) پارامترهای معادله کوستیاکوف را با استفاده از چهار روش دو نقطه‌ای، یک نقطه‌ای، نقطه انتهایی، بهینه‌سازی محاسبه نموده و بیان داشتند که روش دونقطه‌ای و بهینه‌سازی برآورد مناسب‌تری از ضرایب معادله نفوذ داشته است. مطالعه دیگری، با استفاده از داده‌های مزرعه‌ای، به مقایسه روش‌های بهینه‌سازی چندسطحی و موازنه حجم به منظور برآورد پارامترهای معادله نفوذ کوستیاکوف - لوییس و ضریب زبری برای جریان ثابت و کاهشی در آبیاری جویچه‌ای پرداخت. برای پیش‌بینی حجم کل رواناب و نفوذ، خطای نسبی در روش بهینه‌سازی چندسطحی، کم‌تر از روش موازنه حجم بود (Moravejalahkami et al., 2012). در تحقیقی از دو مدل INFILTR و IPARM و روش دونقطه‌ای الیوت و واکر برای برآورد پارامترهای معادله نفوذ کوستیاکوف - لوییس برای آبیاری جویچه‌ای معمولی، یک در میان ثابت و یک در میان متغیر استفاده شد. نتایج نشان داد که مدل IPARM، دقیق‌ترین و مطمئن‌ترین عملکرد را در مقایسه با روش‌های دیگر دارد (Ebrahimiyan., 2014). در تحقیقی دو روش تخمین پارامترهای نفوذ آبیاری جویچه‌ای، بهینه‌سازی چندسطحی بر اساس استفاده از داده‌های پیش‌روی، پس‌روی و رواناب و مدل IPARM براساس استفاده از داده‌های پیش‌روی و رواناب ارزیابی و با هم مقایسه شدند. چهارده واقعه آبیاری با دو دبی ورودی 0/29 و 0/44 لیتر در ثانیه در طول فصل رشد ذرت انجام شد. براساس ضرایب تخمینی معادله نفوذ کوستیاکوف - لوییس، متوسط خطای نسبی برآورد حجم آب نفوذیافته مدل IPARM و بهینه‌سازی چندسطحی، به ترتیب 8/1 و 8/5 درصد بدست آمد. روش IPARM کم‌تر از روش بهینه‌سازی چندسطحی خطا داشت و در مجموع، هر دو روش برای برآورد پارامترهای نفوذ، عملکرد قابل‌قبولی در آبیاری جویچه‌ای داشتند (ابراهیمیان و همکاران، 1394).

در این تحقیق ارزیابی و مقایسه روش‌های تخمین پارامترهای معادلات نفوذ کوستیاکوف و فیلپ با روش و مدل‌های تخمین پارامترهای معادله کوستیاکوف - لوییس به منظور اندازه‌گیری حجم نفوذ آب به خاک و پیش‌بینی مرحله پیش‌روی صورت گرفت؛ و همچنین با توجه به این که نفوذ در آبیاری جویچه‌ای تابع نوع سیستم و مدیریت جریان ورودی به جویچه است؛ دو نوع سیستم آبیاری جویچه‌ای معمولی و یک در میان ثابت و نیز شرایط با جریان ورودی متفاوت در نظر گرفته شد. هدف از این تحقیق، بدست آوردن ضرایب معادلات نفوذ (کوستیاکوف - لوییس، کوستیاکوف و فیلپ) با استفاده

تقی‌زاده و همکاران (1391) سیستم آبیاری سطحی جویچه‌ای را با مدل WinSRFR (Bautista et al., 2009) مورد ارزیابی قرار دادند. نتایج مطالعات آن‌ها نشان داد که با مدیریت زمان قطع جریان و دبی ورودی، می‌توان راندمان کاربرد را افزایش داد. مکاری قهرودی و همکاران (1392) مدل WinSRFR را برای شبیه‌سازی آبیاری جویچه‌ای در سه مزرعه آزمایشی بکار بردند. مقایسه نتایج مدل و داده‌های صحرایی نشان داد که مدل با دقت خوبی زمان‌های پیش‌روی و پس‌روی، فرصت و عمق نفوذ و بیلان حجمی را در جویچه‌های کوتاه تا نسبتاً طولانی شبیه‌سازی نموده است.

خاطری و اسمیت به ارزیابی شش روش نفوذپذیری برای تعیین پارامترهای نفوذ در آبیاری جویچه‌ای پرداختند. روش‌های مذکور شامل روش دو نقطه‌ای الیوت و واکر، یک نقطه‌ای شپارد و همکاران، استفاده از مدل رایانه‌ای INFILTR، یوپادیاپا و راقووانشی¹، یک نقطه - ای والیانترز² و همکاران، و تابع خطی نفوذ بودند. نتایج این مطالعه نشان داد که مدل INFILTR برای همه داده‌های صحرایی بیش‌ترین دقت را داشت. همچنین به صورت کلی روش‌های دو نقطه‌ای الیوت و واکر و تابع خطی نفوذ نیز عملکرد خوبی داشتند (Khatri and Smith., 2005). رودریگز مطالعه‌ای، جهت ارایه یک روش برای تخمین معادلات پیش‌روی و نفوذ در آبیاری جویچه‌ای مطابق با دبی‌های تست شده انجام داد. روش پیشنهاد شده با آزمایش‌های مختلف مزرعه‌ای و دبی‌های غیرفرسایشی که نتایج رضایت‌بخشی داشتند، ارزیابی شد. انحراف‌های معنی‌دار زمانی که دبی‌های فرسایشی استفاده شد، بدست آمد. در نهایت، یک معادله برای پیش‌بینی تأثیر محیط مرطوب بر روی پارامترهای نفوذ بدست آمد (Rodriguez., 2003). پناهی و همکاران (1390) در تحقیقی برای برآورد نفوذ دوبعدی آب در جویچه با در نظر گرفتن اثرات نفوذ از لبه‌ها و محیط خیس شده آن، مدل نفوذ وریک³ با مدل‌های کوستیاکوف - لوییس⁴، فیلپ⁵ و HYDRUS-2D را با هم مورد مقایسه قرار دادند. نتایج این مطالعه نشان داد که بیش‌ترین میانگین درصد خطا مربوط به مدل فیلپ با روش یک نقطه‌ای شپارد و همکاران و کم‌ترین میانگین درصد خطا مربوط به مدل دوبعدی نفوذ وریک به ترتیب با مقدار 25/5 و 5/5 درصد بدست آمد. در پژوهش‌های ابراهیمیان و همکاران (1389) و اسفندیاری و ماهشواری نیز روش یک نقطه‌ای کم‌ترین دقت را داشته است (Esfandiari and Maheshwari., 1997). مقایسه درصد خطای روش یک نقطه‌ای با درصد خطای روش دو نقطه‌ای نشان می‌دهد که در دبی‌های کم، روش یک نقطه‌ای و در

1- Upadhyaya. and Raghuvanshi

2- Valiantzas

3- Warrick

4- ostiakov and Lewis

5- hilip

تخمین پارامترهای معادله کوستیاکوف- لویس ابتدا باید نفوذپذیری نهایی (f_0) اندازه‌گیری شود. در حالی که در این روش نیازی به اندازه‌گیری این پارامتر ندارد.

A و S پارامترهای معادله فیلیپ بوده و در این روش از روابط 14 و 15 بدست می‌آیند:

$$A = \frac{[(Q_2 t_2 - A_2 x_2) x_1^{1+\frac{1}{2r}} - (Q_1 t_1 - A_1 x_1) x_2^{1+\frac{1}{2r}}](1+r)p^{1/r}}{x_2^{1+1/r} x_1^{1+1/2r} - x_2^{1+1/2r} x_1^{1+1/r}} \quad (14)$$

$$S = \frac{2r(r+\frac{3}{2})[Q_2 t_2 - A_2 x_2 - \left(\frac{1+\frac{1}{r}}{(1+r)p^r}\right)]}{\sqrt{\pi} \Gamma(r+1) x_2 \left(\frac{x_2}{p}\right)^{1/2r}} \quad (15)$$

که در آن، Γ تابع گاما می‌باشد.

روش بهینه‌سازی چندسطحی

روش بهینه‌سازی چندسطحی¹ از روش‌های جدید برای تخمین پارامترهای معادله کوستیاکوف- لویس و ضریب زبری مانینگ است که برخلاف روش‌های قبلی، از اطلاعات تمام مراحل آبیاری استفاده می‌کند (Walker., 2005). عیب این روش، نیاز به محاسبات نسبتاً طولانی است. روش بهینه‌سازی چندسطحی به نوعی مدل ریاضی آبیاری سطحی برای شبیه‌سازی هیدرولیک آبیاری نیاز دارد. برای این منظور، از نرم‌افزار WinsRFR استفاده شد. این نرم‌افزار، مدل ریاضی یک بعدی برای تحلیل و شبیه‌سازی آبیاری سطحی است که در سال 2006 توسعه یافت و از مدل‌هایی است که کاربرد زیادی در طراحی و مدیریت آبیاری سطحی دارد. مدل یادشده، با دو مدل ریاضی اینرسی صفر و موج کینماتیکی محاسبات را انجام می‌دهد (Bautista et al., 2009). گفتنی است مدل اینرسی صفر، به سبب سادگی، دقت و دامنه کاربرد زیاد، مدل برتر در مدل‌سازی هیدرولیک جریان آب روی سطح خاک است و در شرایط مزرعه‌ای، دقت مدل هیدرودینامیک کامل را دارد، اما ضعف‌های آن (ناپایداری و واگرایی) را ندارد (عباسی، 1391). برخلاف روش دونقطه‌ای الیوت و واکر، f_0 نیز در این روش از داده‌های مراحل آبیاری برآورد می‌شود. علاوه بر پارامترهای نفوذ، ضریب زبری مانینگ را نیز می‌توان با این روش تخمین زد. در این روش، پارامترها با استفاده از تحلیل حساسیت، اولویت‌بندی و براساس داده‌های مزرعه‌ای (زمان‌های پیشروی و پسروی و هیدروگراف جریان خروجی) برآورد می‌شوند. حساسیت این داده‌ها به پارامترهای مختلف نفوذ متفاوت است؛ مثلاً پسروی تقریباً به a و k حساس نیست، اما به n حساس است. هیدروگراف خروجی بیش‌تر تابعی از a و f_0 است. زمان پیشروی هم بیش‌تر به a و k حساس است (Walker., 2005). روش بهینه‌سازی چندسطحی، محاسبات را طی دو گام انجام می‌دهد. گام

$$I = Kt^a \quad (6)$$

در این روش از رابطه توانی به شکل رابطه 7 برای برازش به داده‌های مربوط به فاز پیشروی استفاده می‌شود:

$$t = wx^z \quad (7)$$

با برازش داده‌های دبی ورودی جریان، زمان پیشروی در فاصله x و متوسط سطح مقطع جریان از رابطه 8، ضرایب m و u قابل محاسبه می‌باشند:

$$Qt - \bar{A}x = mx^u \quad (8)$$

در نهایت پارامترهای معادله کوستیاکوف (k و a) از روابط 9 و 10 بدست می‌آیند:

$$m = \frac{kw^{a+1}}{(a+1)[z(a+1)+1]} \quad (9)$$

$$u = z(a+1) + 1 \quad (10)$$

روش یک نقطه‌ای شپارد و همکاران (1993)

این روش مشابه روش دو نقطه‌ای الیوت و واکر بوده با این تفاوت که مقدار نمای معادله پیشروی (r) ثابت و برابر 0/5 فرض شده است. در این روش اندازه‌گیری پیشروی آب در طول جویچه فقط در یک نقطه و آن هم در انتهای جویچه صورت می‌گیرد. روش مذکور متوسط نفوذ در طول جویچه را با استفاده از داده‌های زمان پیشروی در انتهای جویچه، دبی ورودی، سطح مقطع جریان و معادله فیلیپ محاسبه می‌نماید (Elliott, and Walker., 1982). معادله نفوذ فیلیپ به شکل 11 می‌باشد (Philip and Farrell., 1964):

$$I = St^{0/5} + At \quad (11)$$

که در آن، A و S ضرایب ثابت معادله فیلیپ بوده و در این روش از روابط 12 و 13 محاسبه می‌شوند:

$$S = \frac{Q_2 t_2 - 3A_2 x_2}{\frac{\pi}{4} t_2^{0/5} x_2} \quad (12)$$

$$A = \frac{3A_2}{t_2} \quad (13)$$

پارامترهای این معادلات قبلاً در روش دو نقطه‌ای الیوت و واکر معرفی گردیدند.

روش دو نقطه‌ای ابراهیمیان و همکاران (2010)

در این روش همانند روش یک نقطه‌ای شپارد و همکاران (1993) از معادله فیلیپ و بیلان حجمی آب به‌منظور پیش‌بینی میزان نفوذ به داخل خاک در طول جویچه استفاده می‌شود با این تفاوت که به جای فرض $r = 0/5$ مقدار آن همانند فرض الیوت و واکر با استفاده از دو نقطه میانی و انتهایی داده‌های فاز پیشروی تعیین می‌گردد (Elliott and Walker., 1982). مزیت این روش نسبت به روش دو نقطه‌ای الیوت و واکر در کم بودن تعداد پارامترهای معادله فیلیپ نسبت به معادله کوستیاکوف- لویس است (Shepard et al., 1993). برای

نتایج و بحث

با تعیین ضرایب مورد نیاز با استفاده از پنج روش، دو نقطه‌ای الیوت و واکر، دو نقطه‌ای ابراهیمیان و همکاران، یک نقطه‌ای شپارد و همکاران، بهینه‌سازی چندسطحی و پیشروی بنامی و افن، حجم کل آب نفوذ یافته به خاک و تخمین مرحله پیشروی در آبیاری جویچه‌ای معمولی و یک در میان ثابت برای هر سه آبیاری بدست آمد، و با حجم کل نفوذ آب به خاک و مرحله پیشروی اندازه‌گیری شده ارزیابی و مقایسه گردیدند. مقادیر پارامترهای تخمین زده شده برای هر رویداد آبیاری (معمولی و یک در میان ثابت) و به هر پنج روش استخراج شد، که در جدول 2 تا 6 ارایه شده است. نتایج نشان می‌دهد که در آبیاری جویچه‌ای معمولی و یک در میان ثابت پارامترهای نفوذی که به‌وسیله روش بهینه‌سازی چندسطحی برآورد شده است، از روش دو نقطه‌ای الیوت و واکر و روش پیشروی بنامی و افن نوسان کم‌تری دارد. به گونه‌ای که، محدوده ضریب a به ترتیب آبیاری (جویچه‌ای معمولی و یک در میان ثابت) در روش بهینه‌سازی چندسطحی و دو نقطه‌ای الیوت و واکر (ضریب a در هر دو روش یکسان بدست آمد) $0/926 - 0/547$ و $0/764 - 0/318$ ، و در روش پیشروی بنامی و افن در دامنه $0/594 - 0/106$ و $0/474 - 0/1$ بدست آمد. ضریب k هم در روش بهینه‌سازی چندسطحی به ترتیب آبیاری دارای محدوده $0/0040 - 0/0034$ و $0/0046 - 0/0032$ ، و روش دو نقطه‌ای الیوت و واکر و روش پیشروی بنامی و افن در آبیاری جویچه‌ای معمولی به ترتیب دارای محدوده $0/0014 - 0/00047$ و $0/0312 - 0/0038$ ، و در آبیاری جویچه‌ای یک در میان ثابت به ترتیب در دامنه $0/0013 - 0/00021$ و $0/0283 - 0/0046$ مترمکعب بر دقیقه بر متر بدست آمد. این نتیجه می‌تواند تاثیر تفاوت روش‌ها در محاسبه پارامترها باشد، به گونه‌ای که در روش بهینه‌سازی چندسطحی پارامترها به ترتیب محاسبه می‌شوند (ابراهیمیان و همکاران، 1394).

نتایج بدست آمده از بررسی حجم آب نفوذ یافته در طول جویچه با استفاده از روش‌های مختلف، در جدول 7 ارایه شده است. این نتایج نشان می‌دهند که روش بهینه‌سازی چندسطحی با متوسط خطای نسبی (RE) $14/9$ و $12/1$ درصد، به ترتیب برای آبیاری جویچه‌ای معمولی و یک در میان ثابت دارای دقت بیش‌تری نسبت به سایر روش‌ها در تخمین حجم آب نفوذ یافته به خاک می‌باشد.

اول، تخمین اولیه برای پارامترهای مجهول است؛ مثلاً k از پیشروی، a و f_0 از هیدروگراف خروجی و n از داده‌های پسروی تخمین زده شده و در گام دوم، به ترتیب اولویت، به روش بهینه‌سازی برآورد می‌شوند. واکر با آزمون و خطا، ترتیب تخمین k ، f_0 ، a و n را مناسب‌ترین گزینه پیشنهاد کرد (Walker., 2005).

ارزیابی عملکرد روش‌ها

به منظور ارزیابی روش‌های مختلف تخمین پارامترهای نفوذ، حجم آب نفوذ یافته در طول جویچه با استفاده از روش‌های دو نقطه‌ای الیوت و واکر، دو نقطه‌ای ابراهیمیان و همکاران، یک نقطه‌ای شپارد و همکاران، بهینه‌سازی چندسطحی و پیشروی بنامی و افن برآورد و با حجم آب نفوذ یافته که با استفاده از هیدروگراف جریان ورودی - خروجی محاسبه شد، مقایسه گردید. برای ارزیابی روش‌ها در تخمین حجم آب نفوذ یافته از معیار خطای نسبی (RE) بر حسب درصد استفاده گردید (معادله 16) (Ebrahimian et al., 2010).

$$RE = \left[\frac{V_p - V_m}{V_m} \right] \times 100 \quad (16)$$

که در آن، V_p و V_m به ترتیب حجم آب نفوذ یافته تخمین زده شده و اندازه‌گیری شده می‌باشد. همچنین ریشه میانگین مربعات خطا (RMSE) برای ارزیابی و مقایسه روش‌ها محاسبه شد:

$$RMSE = \sqrt{\frac{\sum_{i=1}^n [O_i - P_i]^2}{n}} \quad (17)$$

که در آن‌ها، O_i مقدار اندازه‌گیری شده حجم نفوذ به روش ورودی - خروجی، P_i مقدار محاسبه شده حجم نفوذ متناظر با O_i ، و n تعداد اندازه‌گیری است. همچنین به منظور مقایسه روش‌ها در تخمین زمان پیشروی از شاخص خطای استاندارد (SE) بر حسب درصد استفاده شد، که با توجه به رابطه 18 محاسبه گردید (Ebrahimian et al., 2010):

$$SE = \frac{\sqrt{\sum_{i=1}^n [O_i - P_i]^2 / n}}{\bar{P}} \quad (18)$$

در این رابطه، n تعداد اندازه‌گیری‌ها، O_i مقدار اندازه‌گیری شده، P_i مقدار تخمین زده شده و \bar{P} متوسط مقادیر تخمین زده شده می‌باشد.

جدول 2- پارامترهای معادله فیلیپ برآورد شده توسط روش دو نقطه‌ای ابراهیمیان و همکاران

FFI			CFI			پارامترها
FFI3	FFI2	FFI1	CFI3	CFI2	CFI1	
0/0011	0/0011	0/00088	0/0011	0/0011	0/00089	(m^2/min) A
0/00097	0/0011	0/01	0/001	0/00099	0/009	$(m^2/min^{0.5})$ S

جدول 3- پارامترهای معادله کوستیاکوف برآورد شده توسط روش پیشروی بنامی و افن

FFI			CFI			پارامترها
FFI3	FFI2	FFI1	CFI3	CFI2	CFI1	
0/474	0/474	0/100	0/594	0/589	0/106	(-)a
0/0046	0/0051	0/0283	0/0034	0/0038	0/0312	$(m^3/min^a/m)$ K

جدول 4- پارامترهای معادله فیلیپ برآورد شده توسط روش یک نقطه‌ای شپارد و همکاران

FFI			CFI			پارامترها
FFI3	FFI2	FFI1	CFI3	CFI2	CFI1	
0/00040	0/00035	0/00019	0/00034	0/00031	0/00017	(m^2/min) A
0/0070	0/0080	0/0110	0/0083	0/0092	0/0116	$(m^2/min^{0.5})$ S

جدول 5- پارامترهای معادله کوستیاکوف - لویس برآورد شده توسط روش بهینه‌سازی چندسطحی

FFI			CFI			پارامترها
FFI3	FFI2	FFI1	CFI3	CFI2	CFI1	
0/00059	0/00056	0/00063	0/00044	0/00041	0/00059	$(m^3/min/m)$ f ₀
0/750	0/764	0/318	0/926	0/902	0/547	(-) a
0/0032	0/0035	0/0046	0/0036	0/0040	0/0034	$(m^3/min^a/m)$ K

جدول 6- پارامترهای معادله کوستیاکوف - لویس برآورد شده توسط روش دو نقطه‌ای الیوت و واکر

FFI			CFI			پارامترها
FFI3	FFI2	FFI1	CFI3	CFI2	CFI1	
0/00099	0/00099	0/00083	0/00072	0/00085	0/00085	$(m^3/min/m)$ f ₀
0/750	0/764	0/318	0/926	0/902	0/547	(-) a
0/00020	0/00021	0/0013	0/00047	0/00034	0/0014	$(m^3/min^a/m)$ K

این روش برای تخمین پارامترهای نفوذ در آبیاری جویچه‌ای استفاده شد و نتایج نشان داد که روش بهینه‌سازی چندسطحی، بهتر از روش دونقطه‌ای الیوت و واکر پارامترهای نفوذ را برآورد می‌کند (Moravejalahkamiet al., 2012).

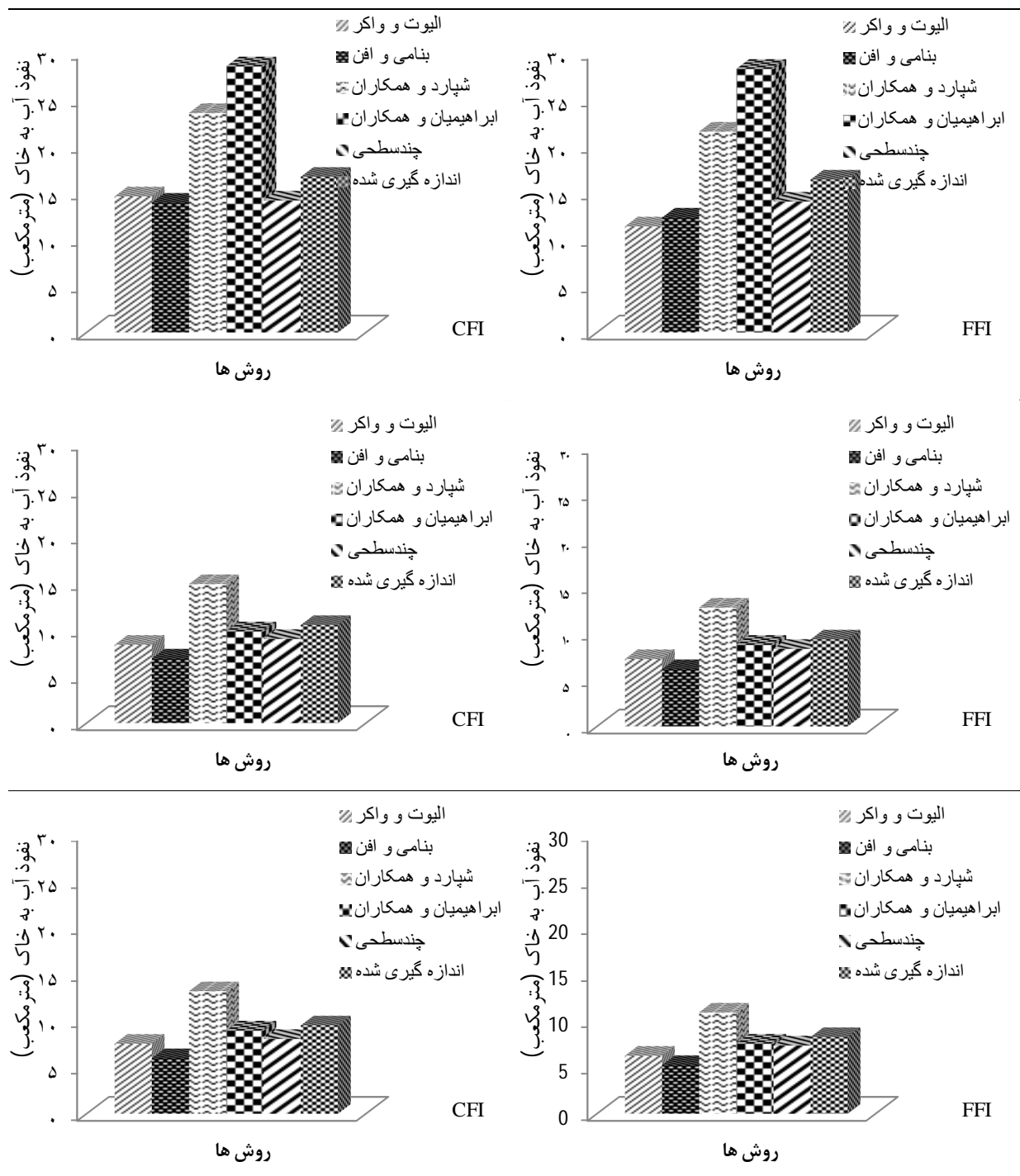
مقایسه مقادیر اندازه‌گیری و تخمینی حجم کل آب نفوذ یافته توسط پنج روش ذکر شده برای آبیاری جویچه‌ای معمولی و یک در میان ثابت در شکل 1 نشان داده شده است.

روش یک نقطه‌ای شپارد در هر دو روش آبیاری جویچه‌ای (معمولی و یک در میان ثابت) به ترتیب با 40/53 و 33/37 درصد متوسط خطای نسبی، ضعیف‌ترین عملکرد را در تخمین حجم آب نفوذ یافته به خاک داشته است. روش دو نقطه‌ای الیوت و واکر در آبیاری

جویچه‌ای معمولی با 17/87 درصد و در آبیاری جویچه‌ای یک در میان ثابت با 25/92 درصد عملکرد نسبتاً خوبی را در تخمین حجم آب نفوذ یافته به خاک دارد. در مطالعه مروج الحکامی و همکاران از

جدول 7- میزان خطای نسبی در برآورد حجم آب نفوذ یافته در طول جویچه به پنج روش مختلف

نام روش	FFI			CFI			خطای نسبی (درصد)	
	FFI3	FFI2	FFI1	CFI3	CFI2	CFI1		
الیوت و واکر	25/92	-24/42	-22/68	-30/66	17/87	-20/78	-20/19	-12/63
شپارد و همکاران	33/37	32/09	36/60	31/43	40/53	38/81	41/77	41/02
بنامی و افن	31/92	-36/59	-34/28	-24/90	29/34	-37/15	-34/21	-16/67
ابراهیمیان و همکاران	29/20	-8/62	-6/54	72/43	27/73	-5/75	-6/49	70/94
چندسطحی	12/10	-11/02	-10/90	-14/39	14/90	-15/29	-14/17	-15/24



شکل 1- مقایسه مقدار اندازه گیری شده و پی بینی شده حجم آب نفوذ یافته توسط روش های مختلف در آبیاری جویچه ای معمولی (CFI) و یک در میان ثابت (FFI)

معمولی و یک در میان ثابت بدست آمده است. مقدار RMSE در آبیاری معمولی و یک در میان ثابت برای روش، دو نقطه ای الیوت و

با توجه به شکل 1، روش بهینه سازی چندسطحی کمترین RMSE را در برآورد حجم کل آب نفوذ یافته در آبیاری جویچه ای

روش‌های مختلف تخمین پارامترهای نفوذ و داده‌های اندازه‌گیری شده یک مقدار ثابت می‌باشد، در حالی که مقدار واقعی "r" در هر آبیاری مقداری متفاوت می‌باشد؛ می‌توان مقادیر بدست آمده "r"، با استفاده از داده‌های اندازه‌گیری و محاسبه شده توسط روش‌های مختلف را مورد مقایسه قرار داد (Ebrahimi et al., 2010). مقادیر بدست آمده "r"، با استفاده از داده‌های اندازه‌گیری و محاسبه شده توسط روش‌های مختلف در آبیاری جویچه‌ای معمولی و یک در میان ثابت در جدول 9 ارایه شده است. همان‌طور که در جدول 9 مشاهده می‌شود، مقدار "r" بدست آمده توسط روش دو نقطه‌ای ابراهیمیان و همکاران و داده‌های اندازه‌گیری شده به هم نزدیک‌تر می‌باشند، در نتیجه روش دو نقطه‌ای ابراهیمیان و همکاران عملکرد بهتری نسبت به روش دو نقطه‌ای ایوت و واکر در آبیاری جویچه‌ای معمولی و یک در میان ثابت دارد.

نتیجه‌گیری

این تحقیق با هدف ارزیابی و مقایسه پنج روش، دو نقطه‌ای ایوت و واکر، دو نقطه‌ای ابراهیمیان و همکاران، یک نقطه‌ای شپارد و همکاران، بهینه‌سازی چندسطحی و پیشروی بنامی و افن و تعیین دقت هر یک از آن‌ها در برآورد حجم نفوذ آب به خاک و تخمین مرحله پیشروی در آبیاری جویچه‌ای معمولی و یک در میان ثابت با استفاده از داده‌های مزرعه‌ای در خاک رسی انجام شد.

واکر به ترتیب آبیاری 2/07 و 3/35، پیشروی بنامی و افن به ترتیب 3/32 و 3/46، روش یک نقطه‌ای شپارد و همکاران به ترتیب 5/15 و 3/88، روش ابراهیمیان و همکاران به ترتیب 6/84 و 6/86 و روش بهینه‌سازی چندسطحی به ترتیب 1/89 و 1/57 بدست آمد.

میزان خطای استاندارد (SE) در پیش‌بینی مراحل پیشروی در جدول 8 آورده شده است. همان‌طور که در جدول 8 ملاحظه می‌شود برای آبیاری جویچه‌ای معمولی و یک در میان ثابت، روش یک نقطه‌ای شپارد و همکاران به ترتیب با 18/71 و 17/51 درصد بهترین عملکرد را دارد؛ و روش بهینه‌سازی چندسطحی به ترتیب آبیاری (جویچه‌ای معمولی و یک در میان ثابت) با 81/27 و 59/88 درصد، ضعیف‌ترین عملکرد را داشته است. روش دو نقطه‌ای ایوت و واکر در آبیاری جویچه‌ای معمولی با 28/91 درصد و در آبیاری جویچه‌ای یک در میان ثابت با 34/40 درصد عملکرد نسبتاً خوبی دارد.

همچنین نتایج بدست آمده از پیش‌بینی مرحله پیشروی برای آبیاری جویچه‌ای معمولی و یک در میان ثابت در هر سه آبیاری در شکل 2 ارایه شده است. تمام منحنی‌های پیش‌بینی و اندازه‌گیری شده در نقطه انتهایی همگرا می‌باشند (Ebrahimi et al., 2010). به‌طور کلی در این مطالعه، در آبیاری جویچه‌ای معمولی و یک در میان ثابت روش یک نقطه‌ای شپارد و همکاران و روش دو نقطه‌ای ایوت و واکر به ترتیب در پیش‌بینی مرحله پیشروی دقت خوبی داشته‌اند. و روش بهینه‌سازی چندسطحی در پیش‌بینی مرحله پیشروی عملکرد ضعیفی را دارد.

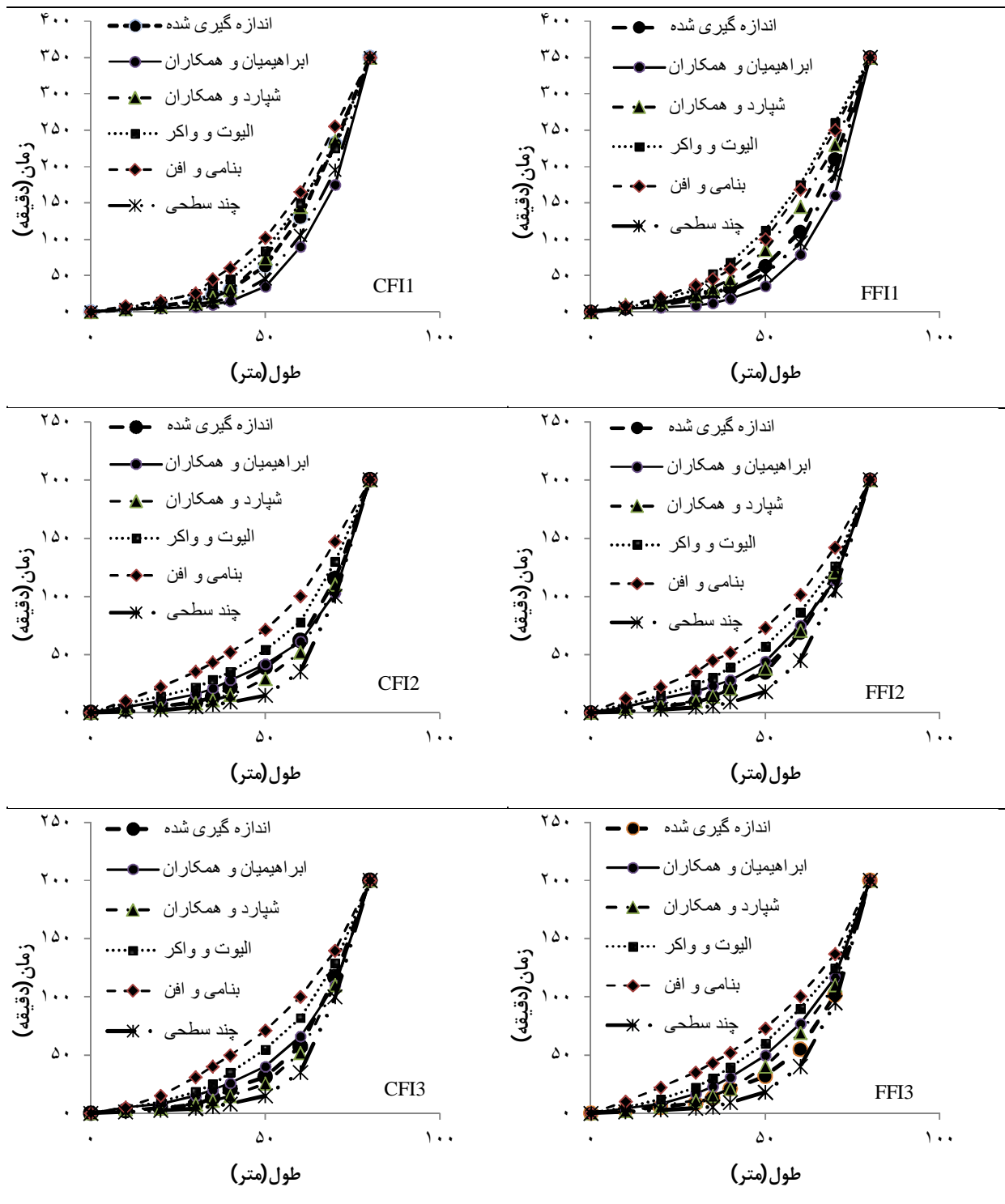
تصور می‌شود که مقدار "r" در معادله ($X = Pt^r$) برای

جدول 8- میزان خطای استاندارد (درصد) در پیش‌بینی مراحل پیشروی در آبیاری جویچه‌ای معمولی و یک در میان ثابت به پنج روش مختلف

روش آبیاری	داده‌ها	ایوت و واکر	بنامی و افن	شپارد و همکاران	ابراهیمیان و همکاران	چندسطحی
CFI	CFI1	24/44	31/17	25/42	87/22	45/49
	CFI2	31/08	42/80	16/66	23/28	92/89
	CFI3	31/20	47/53	14/06	22/44	105/43
میانگین		28/91	40/50	18/71	44/35	81/27
FFI	FFI1	37/38	31/31	28/19	97/77	32/15
	FFI2	32/46	44/99	11/78	23/79	70/15
	FFI3	33/36	48/06	12/55	24/73	77/35
	میانگین		34/40	41/45	17/51	48/76

جدول 9- مقادیر بدست آمده "r" توسط روش‌های مختلف و داده‌های اندازه‌گیری شده در آبیاری جویچه‌ای معمولی و یک در میان ثابت

نام روش	CFI			FFI		
	CFI1	CFI2	CFI3	FFI1	FFI2	FFI3
اندازه‌گیری شده	0/302	0/305	0/319	0/315	0/321	0/337
ایوت و واکر	0/398	0/430	0/456	0/440	0/464	0/500
ابراهیمیان و همکاران	0/303	0/415	0/440	0/313	0/442	0/480



شکل 2- مقایسه مرحله پیشروی اندازه‌گیری شده و پیش‌بینی شده به پنج روش مختلف در آبیاری جویچه‌ای معمولی (CFI) و یک در میان ثابت (FFI)

تقی زاده ز، وردی نژاد، ر، ابراهیمیان، ح، خا محمدی، ن. 1391. ارزیابی مزرعه‌ای و تحلیل سیستم آبیاری با WinSRFR، مطالعه موردی آبیاری جویچه‌ای. نشریه آب و خاک (علوم و صنایع کشاورزی) 6: 1450-1459.

عباسی، ف. 1391. اصول جریان در آبیاری سطحی. چاپ اول، انتشارات کمیته ملی آبیاری و زهکشی ایران، تهران. ص 200.

عباسی، ف. 1387. روش‌های بهبود و اصلاح سامانه‌های آبیاری سطحی. مجموعه مقالات دومین سمینار راهکارهای بهبود و اصلاح سامانه‌های آبیاری سطحی. 2 خردادماه، کرج. 1-11.

مکاری قهرودی، ا، لیاقت، ع، م، نحوی‌نیا، م، ج. 1392. کاربرد مدل WinSRFR 3.1 در شبیه‌سازی آبیاری جویچه‌ای. نشریه آبیاری زهکشی ایران. 7: 1. 59-67.

Bautista, E., Clemmens, A. J., Strelkoff, T. S. and Schlegel, J. 2009. Modern analysis of surface irrigation systems with WinSRFR. *Agricultural Water Management*. 96: 1146-1154.

Benami, A. and Ofen, A. 1984. *Irrigation Engineering: Sprinkler, Trickle, Surface Irrigation. Principles, Design and Agricultural Practices*. Irrigation Engineering Scientific Publication, IIIC Bet Dagan.

Ebrahimian, H. 2014. Soil Infiltration Characteristics in Alternate and Conventional Furrow Irrigation using Different Estimation Methods. *Korean Society of Civil Engineers*. 18.6: 1904-1911.

Ebrahimian, H., Liaghat, A. L., Ghanbarian, B. and Abbasi, F. 2010. Evaluation of various quick methods for estimating furrow and border infiltration parameters. *Irrigation Science*. 28.6: 479-488.

Elliott, R. L. and Walker, W. R. 1982. Field evaluation of furrow infiltration and advance functions. *Transaction ASAE*. 25: 396-400.

Esfandiari, M. and Maheshwari, B. L. 1997. Application of the optimization method for estimating infiltration characteristics in furrow irrigation and its comparison with other methods. *Agricultural Water Management*. 34: 169-185.

Rodriguez, J. A. 2003. Estimation of advance and infiltration equations in furrow irrigation for untested discharges. *Agricultural Water Management*. 60: 227-239.

Shepard, J. S., Wallender, W. W. and Hopmans, J. W. 1993. One method for estimating furrow infiltration. *Transaction ASAE*. 36.2: 395-404.

Walker, W. R. 2005. Multilevel calibration of furrow infiltration and roughness. *Journal Irrigation and Drainage Engineering*. 131. 2: 129-136.

نتایج بدست آمده نشان داد که در برآورد میزان آب نفوذ یافته به خاک، روش‌های بهینه‌سازی چندسطحی و دو نقطه‌ای الیوت و واکر در آبیاری جویچه‌ای معمولی به ترتیب با 14/9 و 17/87 درصد و در آبیاری جویچه‌ای یک در میان ثابت به ترتیب با 12/1 و 25/92 درصد دارای کم‌ترین خطای نسبی می‌باشند. و روش یک نقطه‌ای شپارد در برآورد میزان آب نفوذ یافته به خاک، در آبیاری جویچه‌ای معمولی و یک در میان ثابت به ترتیب با 40/53 و 33/37 درصد بیش‌ترین خطای نسبی را دارد. روش بهینه‌سازی چندسطحی کم‌ترین RMSE را در برآورد حجم کل آب نفوذ یافته در آبیاری جویچه‌ای معمولی و یک در میان ثابت حاصل شده است. در پیش‌بینی مرحله پیشروی با استفاده از روش‌های مختلف در آبیاری جویچه‌ای و یک در میان ثابت روش‌های یک نقطه‌ای شپارد و دو نقطه‌ای الیوت و واکر به ترتیب آبیاری با 18/71 و 28/91 درصد و 17/51 و 34/4 درصد دارای کم‌ترین خطای استاندارد بوده‌اند.

مقایسه نتایج روش بهینه‌سازی چندسطحی با روش دو نقطه‌ای الیوت و واکر نشان داد که درصد اختلاف این دو روش در برآورد حجم نفوذ آب به خاک در آبیاری جویچه‌ای معمولی کم و حدود 3 درصد می‌باشد، به همین جهت می‌توان روش بهینه‌سازی چندسطحی را برای برآورد دقیق‌تر حجم نفوذ آب در جویچه‌ها در شرایط خاک مشابه استفاده کرد.

منابع

ابراهیمیان، ح، قنبریان علویچه ب، عباسی، ف، هورفر، ع. 1389. ارایه روش دو نقطه‌ای جدید به منظور برآورد پارامترهای نفوذپذیری در آبیاری جویچه‌ای و نواری و مقایسه آن با سایر روش‌ها. نشریه آب و خاک جلد 24. 4: 698-690.

ابراهیمیان، ح، وردی نژاد، ر، کمالی، پ. 1394. ارزیابی و مقایسه روش بهینه‌سازی چندسطحی و مدل IPARM در تخمین پارامترهای نفوذ در آبیاری جویچه‌ای. نشریه مدیریت آب و آبیاری. 5: 1. 54-43.

اوجاقلو، ح، قبادی‌نیا، م، مجدزاده، ب، سهرابی، ت، عباسی، ف. 1387. مطالعه و ارزیابی روش‌های توسعه یافته تخمین پارامترهای نفوذ در آبیاری جویچه‌ای. دومین سمینار راهکارهای بهبود و اصلاح سامانه‌های آبیاری سطحی. کمیته ملی آبیاری و زهکشی. 2 خرداد ماه. کرج.

پناهی، م، میرلطیفی، م، عباسی، ف. 1390. برآورد نفوذ آب در جویچه با یک مدل دوبعدی و مقایسه آن با سایر مدل‌های نفوذ. مجله پژوهش‌های آب ایران. سال ششم، شماره دهم.

- artificial neural networks. *Agricultural Water Management*. 148: 63-71.
- Moravejalahkami,B., Mostafazadeh-Fard,B., Heidarpour,M and Abbasi,F. 2012. Comparison of Multilevel Calibration and Volume Balance Method for Estimating Furrow Infiltration. *Irrigation and Drainage Engineering*. 138.8: 777-781.
- Philip,J.R., Farrell,D.A. 1964. General solution of the infiltration-advance problem in irrigation hydraulics. *Journal Geoph R*. 69:621-631.
- Warrick,A.W., Lazarovitch,N., Furman,A and Zerihun,D. 2007. Explicit infiltration function for furrows. *Journal Irrigation and Drainage Engineering*. 133.4:307- 313.
- Khatri,K.L and Smith,R.J. 2005. Evaluation of methods for determining infiltration parameters from irrigation advance data. *Irrigation and Drainage*. 54:467-482.
- Mattar,M.A., Alazba,A.A and Zin El-Abedin,T.K. 2015. Forecasting furrow irrigation infiltration using

Studying and Evaluating of Developed Methods for Estimation of Infiltration Parameters in Conventional and Fixed Alternate Furrow Irrigation

S. Rastgo¹, S. Besharat^{2*}

Received: Apr.05, 2017

Accepted: Jun.10, 2017

Abstract

Parameters of infiltration equation have fundamental role in evaluation and design of irrigation systems. In fact, it's essential that these parameters be carefully estimated in order to increase irrigation efficiency. In this research the Elliott and Walker two-point method, Ebrahimian et al. two-point method, Shepard et al. one-point method, Multilevel optimization method and Benami and Ofen advance method were compared with measured data. The accuracy of each one of them in estimation of advance phase in conventional and fixed alternate furrow irrigation was evaluated in a clay soil. For this purpose, furrows with a length of 70 m, width of 0.75 m, and approximate slope of 0.0075 m/m were prepared. These furrows had 0.9 L/s inflow rate in the first irrigation and 1.1 L/s inflow rate in the second and third irrigations. Infiltration in the furrows was measured in the field using the input-output method. According to the estimation infiltration parameters in estimating of the amount infiltrated, The results showed that the Multilevel optimization method and Elliott and Walker two-point method have the least relative error in conventional furrow irrigation (14.9-17.87%) and in fixed alternate furrow irrigation (12.1- 25.92%), respectively. And the Shepard one-point method have the maximum relative error in estimating of the amount infiltrated in conventional furrow irrigation (40.53%) and in fixed alternate furrow irrigation (33.37%). The Multilevel optimization method provided the least (RMSE) in the estimation of the total volume of infiltrated in the conventional and fixed alternate furrow irrigation. In the prediction of advance phase, the Shepard one-point method and Elliott and Walker two-point method had have the lowest standard error (18.71 and 28.91%) for conventional furrow irrigation and (17.51 and 34.4%) for fixed alternate furrow irrigation, respectively. Comparing the results of the Multilevel optimization method and Elliott and Walker two-point method showed that the percentage difference between this two methods for estimating the volume of infiltration in conventional furrow irrigation is low and just about three percents (3%). Therefore, it can be a Multilevel optimization method for accurately estimating the volume of infiltration in furrow the soil conditions are similar.

Keywords: Advance phase, Estimating infiltration parameters, Furrow irrigation, Multilevel optimization.

1- MSc Student, Department of Water Engineering, Faculty of Agriculture, Urmia University

2- Assistant Professor, Department of Water Engineering, Faculty of Agriculture, Urmia University

(*- Corresponding Author Email:s.besharat@urmia.ac.ir)