

# ارزیابی مشتقات هیدرودینامیکی AUV با استفاده از مدل سازی مانورهای پایه در تونل آب

نوروز محمد نوری<sup>۱\*</sup>، کریم مصطفی پور<sup>۲</sup>، یوسف حبیبی سوها<sup>۳</sup>، سید حسن حسن پور<sup>۴</sup>

<sup>۱</sup> استاد، دانشگاه علم و صنعت ایران؛ mnouri@iust.ac.ir

<sup>۲</sup> دکتری، دانشگاه علم و صنعت ایران؛ mostafapour@alumni.iust.ac.ir

<sup>۳</sup> دانشجوی کارشناسی ارشد، دانشگاه علم و صنعت ایران؛ habibisooha@mecheng.iust.ac.ir

<sup>۴</sup> کارشناس ارشد، دانشگاه علم و صنعت ایران؛ h\_hassanpour@yahoo.com

## چکیده

ضرایب یا مشتقات هیدرودینامیکی وسایل زیرسطحی خودکنترل در توسعه آن‌ها نقش بسزایی دارند. مرسوم‌ترین روش تخمین این مشتقات، انجام تست‌های مدل کپتیواز قبیل تست‌های مستقیم‌الخط و تست‌های مکانیزم حرکت صفحه‌ای در تانک‌های کشش می‌باشد. هدف از این مقاله ارزیابی مشتقات هیدرودینامیکی وسایل زیرسطحی خودکنترل با استفاده از مدل سازی مانورهای پایه در تونل آب می‌باشد. اندازه‌گیری نیرو و گشتاورها در تست‌های مدلی با یک بالانس شش مولفه‌ای انجام شده است. پیاده سازی مانورهای پایه مورد نیاز جهت تخمین مشتقات هیدرودینامیکی با استفاده از یک سیستم طراحی شده انجام شده است. با انجام تست‌های متفاوت، محدوده مناسب انتخاب پارامترها در تونل جهت تخمین مشتقات هیدرودینامیکی ارایه شده است. همچنین با انجام این تست‌ها در تونل آب، خطای‌های ناشی از محدودیت دروه زمانی انجام تست‌ها و اثرات امواج سطحی در تانک کشش برای وسایل زیرسطحی خودکنترل با کاربرد در آبهای عمیق حذف می‌شود.

## اطلاعات مقاله

ناریخچه مقاله:

تاریخ دریافت مقاله: ۱۳۹۵/۰۶/۰۷

تاریخ پذیرش مقاله: ۱۳۹۵/۰۹/۱۴

کلمات کلیدی:

مکانیزم حرکت صفحه‌ای

مشتقات هیدرودینامیکی

تونل آب

تست‌های دینامیکی و استاتیکی

## Investigation of Hydrodynamic Derivatives of an AUV Based on the Water Tunnel Testing Maneuvers

Norouz Mohammad Nouri<sup>1\*</sup>, Karim Mostafapour<sup>2</sup>, Yousef Habibi Sooha<sup>3</sup>, Seyyed Hassan Hassanpour<sup>4</sup>

<sup>1</sup> Professor of Mechanical Engineering Department, Iran University of Science and Technology; mnouri@iust.ac.ir

<sup>2</sup> PhD of Mechanical Engineering, Iran University of Science and Technology; mostafapour@iust.ac.ir

<sup>3</sup> MSc Student of Mechanical Engineering, Iran University of Science and Technology; habibisooha@mecheng.iust.ac.ir

<sup>4</sup> MSc of Mechanical Engineering, Iran University of Science and Technology; h\_hassanpour@mecheng.iust.ac.ir

## ARTICLE INFO

Article History:

Received: 28 Aug. 2016

Accepted: 4 Dec. 2016

Keywords:

Hydrodynamic Derivatives

planar motion mechanism

water tunnel

static and dynamic tests

## ABSTRACT

Coefficients or hydrodynamic derivatives of autonomous underwater vehicles play a key role in their development. The most popular way for the estimation of coefficient is to implement captive model tests such as straight line tests and planar motion mechanism tests in towing tanks. In this paper, investigation of hydrodynamic derivatives was performed based on the water tunnel maneuvers. Forces and moments are measured by a six-component strain gauge balance. The developed apparatus was used for performing the planar motion mechanism tests of the water tunnel. By conducting such tests in a water tunnel, the appropriate range of parameters to estimate the hydrodynamic derivatives was provided. Also, by doing such tests in water tunnel, errors related to the time limitation of tests and the effects of surface waves in towing tank of autonomous underwater vehicles, applied in deep seas, are eliminated.

## ۱ - مقدمه

تمایل به تحقیق و توسعه در زمینه وسایل زیرسطحی خودکنترل (AUV)<sup>۱</sup> به دلیل کاربرد این وسایل در اکتشافات دریایی، بررسی هیدروگرافی و عملیات دفاعی در سالهای اخیر افزایش یافته است. مشخصات کنترل و پایداری AUV ها بوسیله حل کردن معادلات مانورینگ حرکت فهمیده می شود. در این معادلات نیروها و گشتاورها هیدرودینامیکی با استفاده از بسط تیلور بصورت تابعی از پارامترهای سینماتیکی AUV و یک سری ثوابت تحت عنوان ضرایب یا مشتقات هیدرودینامیکی بیان می شوند. این ثوابت به دو دسته مشتقات ناشی از سرعت و شتاب حرکت AUV تقسیم بندی می شوند. مشتقات مربوط به سرعت و شتاب، نیروها و گشتاورهای هیدرودینامیکی را به ترتیب به سرعت و شتاب زاویه ای و خطی AUV مربوط می کنند. تخمین دقیق و قابل اعتماد این مشتقات برای شبیه سازی عملکرد دینامیکی AUV مهم می باشند. قابل اعتمادترین روش برای تخمین مشتقات هیدرودینامیکی استفاده از روشهای تجربی می باشد. مرسومترین روش تخمین این مشتقات، انجام تست‌های مدل کپتیو<sup>۲</sup> از قبیل تست‌های مستقیم‌الخط<sup>۳</sup> و تست‌های مکانیزم حرکت صفحه‌ای (PMM)<sup>۴</sup> در تانک‌های کشش<sup>۵</sup> می‌باشد. [۱،۲]. این تست ها شامل تست های مستقیم خط، تست های بازوی چرخان<sup>۶</sup> و تست های مکانیزم حرکت صفحه ای هستند. تست های استاتیکی مستقیم الخط جهت تخمین مشتقات خطی و غیر خطی ناشی از سرعت خطی کاربرد دارند. در بین تست های مدل دینامیکی تست های هارمونیک PMM بیشترین مزیت به دلیل قابلیت فراهم آوردن داده های مناسب جهت تخمین همزمان مشتقات وابسته به سرعت و شتاب را دارند.

در تست‌های PMM، مدل در صفحه افقی با مدهای مختلف حرکت، نوسان می‌کند و همزمان با حرکت در صفحه افقی با سرعت ثابت در طول تانک کشیده می‌شود. در تست‌های PMM تانک کشش، حرکت اسوی خالص<sup>۷</sup> جهت تخمین مشتقات ناشی از سرعت و شتاب خطی و حرکت یاو خالص<sup>۸</sup> جهت تخمین مشتقات ناشی از سرعت و شتاب زاویه‌ای کاربرد دارند. از نظر تاریخی اولین بار هورن و والینسکی<sup>۹</sup> [۳] یک جفت لنگ<sup>۱۰</sup> با قطر ۴۰ سانتی‌متر برای تولید حرکت‌های اسوی و یاو خالص مدل کشتی کپتیو در برلین استفاده کردند. بعد از آن‌ها گتلا و گودمن<sup>۱۱</sup> [۴] کلمه PMM برای نام‌گذاری نوسانگر لنگ لغزنده با قطر ۲ inch که برای تست‌های AUV در DTMB<sup>۱۲</sup> طراحی شده بود استفاده کردند [۵-۷]. در سال‌های اخیر تخمین تجربی مشتقات هیدرودینامیکی بر پایه تست‌های PMM [۸-۱۰] و همچنین تأثیرپذیری آن‌ها از مشخصات وسیله [۱۱-۱۶] مورد تحقیق محققان متعددی بوده است. انجام تست های PMM برای AUV ها در تانک کشش دارای چندین محدودیت می باشد.

از معایب این تست ها برای AUV با کاربرد در آبهای عمیق، دوره زمانی محدود برای انجام تست ها و اثرات امواج سطحی روی پامترهای اندازه گیری را می توان نام برد. طول محدود تانک کشش فرکانس های تست های حرکت نوسانی را محدود می کند. هر دو سرعت های پایین و فرکانس های بالا جهت تخمین مشتقات هیدرودینامیکی مورد نیاز می باشد. محدودیت زمان تست باعث کاهش دقت و افزایش زمان برنامه تست می شود. برای غلبه بر محدودیت دوره زمانی تست ها<sup>۱۳</sup> DSTO با همکاری<sup>۱۴</sup> AMERC یک نوع PMM را برای کانال آب چرخشی<sup>۱۵</sup> (CWC) توسعه داده اند [۱۷]. با توجه به اینکه در کانال آب، جریان آب با فرض یکنواختی در مدت زمان تست بطور پیوسته از روی مدل عبور می کند. محدودیت زمانی برای تست وجود نخواهد داشت. از معایب این تست ها اثرات امواج سطحی، محدودیت ایجاد سرعت یکنواخت در مدت زمان تست می باشد. همچنین غیریکنواختی مکانی سرعت و قابل کنترل نبودن سطح توربولانس در جریان ورودی مشکلات بزرگی روی تست های PMM در CWC تحمیل می کند. برای غلبه بر این مشکلات تونل آب می تواند به عنوان یک گزینه مناسب مطرح باشد. تونل آب یکی از تجهیزات تجربی می باشد که برای بررسی رفتار هیدرودینامیکی مدل های AUV کاربرد دارد. در تونل های آب به جای حرکت مدل در تانک کشش، جریان آب در یک مدار بسته سیرکوله می شود. به دلیل احاطه جریان توسط دیواره های تونل آب، از اثرات امواج سطحی صرف نظر می شود. ابعاد تونل آب نسبت به تانک کشش کوچک می باشد. بنابراین مدل های مقیاس شده کوچکتری نسب به تانک کشش و CWC استفاده می شود. از طرفی در مکانیزم های PMM تانک کشش از دو نوسانگر هارمونیک که یکی در جلو و دیگری در عقب نسبت به مرکز جرم مدل AUV قرار گرفته اند استفاده می شود. بنابراین تأثیری پذیری الگوی جریان مدل AUV از نوسانگر ها عملاً استفاده از مکانیزم مشابه در تانک کشش و CWC را غیرممکن می سازد.

هدف از این مقاله ارزیابی مشتقات هیدرودینامیکی AUV با استفاده از مدل سازی مانورهای پایه در تونل آب می باشد. در این مقاله ابتدا معادلات ریاضی مانورهای مستقیم الخط و PMM در تونل آب جهت تخمین مشتقات هیدرودینامیکی AUV ارائه شده است. در بخش دوم تجهیزات توسعه داده شده برای تونل آب جهت تخمین مشتقات هیدرودینامیکی تشریح شده است. نهایتاً نتایج مربوط به ارزیابی مشتقات هیدرودینامیکی یک مدل AUV در تونل آب ارائه شده است.

## ۲- مدل AUV و انواع تست ها

به منظور محاسبه مشتقات هیدرودینامیکی یک وسیله AUV می-بایست معادلات حاکم بر دینامیک جسم صلب آن را استخراج کرد [۱۸]. زیرسطحی هیدرولوب ۵۰۰ یک AUV با طراحی بهینه می-باشد که بمنظور انجام کارهای تحقیقاتی در دانشگاه علم و صنعت ایران طراحی و ساخته شده است. هیدرولوب ۵۰۰ بوسیله چهار رادار قرار گرفته شده به صورت صلیبی شکل در انتهای آن کنترل می-شود. هیدرولوب ۵۰۰ در شکل ۱ نشان شده است. برای توصیف معادلات دینامیکی مدل از دو سیستم مختصات ثابت فضا و ثابت به بدنه استفاده می-شود. با فرض حرکت جسم فقط در صفحه  $X_B-Z_B$  معادلات حرکت به صورت زیر بیان می-شوند [۱۹]:

$$X = mu \quad (۱)$$

$$Z = mw + m.x_G \dot{q} + (m.U)q \quad (۲)$$

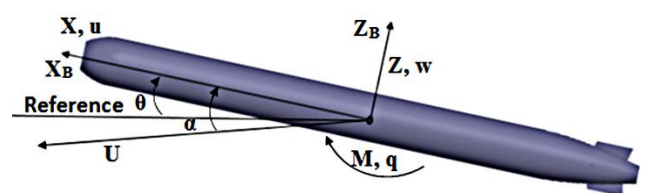
$$M = (m.x_G) \dot{w} + (I_y) \dot{q} + (m.x_G.U)q \quad (۳)$$

$w$  و  $\dot{w}$  سرعت و شتاب خطی،  $q$  و  $\dot{q}$  به ترتیب سرعت و شتاب زاویه‌ای می‌باشند.  $U$  سرعت اولیه،  $m$  جرم و  $I_{yy}$  اینرسی قطری حول محور اصلی قرار گرفته در مرکز گرانش AUV می‌باشد.  $X$ ،  $Z$  و  $M$  نیروها و گشتاورهای خارجی وارد بر جسم در دستگاه راست‌گرد را نشان می‌دهد. این نیروها و گشتاورها به نیروها و گشتاورهای هیدرو استاتیک، کنترل، پیشرانس و هیدرودینامیک تقسیم‌بندی می‌شوند. در معادلات دینامیکی نیروها و گشتاورهای هیدرودینامیکی به کمک بسط تیلور به صورت تابعی از پارامترهای سینماتیکی و یک سری ثوابت تحت عنوان ضرایب یا مشتقات هیدرودینامیکی می‌شوند. نیروی هیو و گشتاور پیچ ناشی از تأثیرات هیدرودینامیکی جریان برابر است با:

$$Z_H = Z_w w + Z_{\dot{w}} \dot{w} + Z_{w|w} w |w| + Z_q q + Z_{\dot{q}} \dot{q} + Z_{q|q} q |q| \quad (۴)$$

$$M_H = M_w w + M_{\dot{w}} \dot{w} + M_{w|w} w |w| + M_q q + M_{\dot{q}} \dot{q} + M_{q|q} q |q| \quad (۵)$$

مشتقات  $Z_w$ ،  $Z_{w|w}$ ،  $M_w$  و  $M_{w|w}$  با استفاده از تست‌های مستقیم‌الخط و مشتقات  $Z_{\dot{w}}$ ،  $M_{\dot{w}}$ ،  $Z_w$ ،  $Z_{\dot{w}}$ ،  $M_w$ ،  $M_{\dot{w}}$ ،  $M_q$ ،  $M_{\dot{q}}$  و  $Z_q$ ،  $Z_{\dot{q}}$ ،  $M_q$ ،  $M_{\dot{q}}$



شکل ۱- سیستم مختصات

$Z_q$ ،  $Z_{\dot{q}}$  با استفاده از تست‌های PMM قابل تخمین می‌باشند.

### ۲-۱- تست‌های مستقیم‌الخط

در تست‌های مستقیم‌الخط (استاتیکی) مدل تحت زاویه مشخص نسبت به امتداد جریان قرار دارد. در تست‌های مستقیم‌الخط شتاب خطی و زاویه‌ای برابر با صفر می‌باشد؛ بنابراین معادلات (۶) و (۷) را می‌توان به صورت زیر نوشت:

$$Z'_H = Z'_w w' + Z_{w|w} w' |w'| \quad (۶)$$

$$M'_H = M'_w w' + M_{w|w} w' |w'| \quad (۷)$$

$Z'_H$  و  $M'_H$  فرم بی‌بعداز  $Z_H$  و  $M_H$ ،  $w' = \sin \alpha = \frac{w}{U}$  می‌باشند که به ترتیب به وسیله  $\frac{1}{2} \rho U^2 L^3$  و  $\frac{1}{2} \rho U^2 L^2$  بی‌بعد شده‌اند.  $L$  مشخصه طولی مدل هیدرولوب ۵۰۰،  $U$  سرعت جریان و  $\rho$  چگالی جریان می‌باشد. با استفاده از تست‌های استاتیکی، مشتقات ناشی از سرعت خطی قابل محاسبه است.

### ۲-۲- تست‌های دینامیکی

مانورهای تست PMM به دو حرکت هیو خالص و پیچ خالص تقسیم‌بندی می‌شوند. در حرکت هیو خالص، همانطور که شکل ۲ مشاهده می‌شود، یک حرکت نوسانی با دامنه و فرکانس ثابت به مدل تحمیل می‌گردد. این حرکت از اعمال یک حرکت نوسانی در راستای محور  $z$  و یک سرعت پیشروی ثابت  $U$  تشکیل شده است. با فرض اینکه مدل یک مسیر سینوسی را طی کند، زاویه پیچ  $\theta$ ، سرعت زاویه‌ای  $q$  و شتاب زاویه‌ای  $\dot{q}$  در تمام زمان‌ها صفر می‌باشد. جابجایی عمودی  $z$ ، سرعت عمودی خطی  $w$  و شتاب عمودی خطی  $\dot{w}$  برای حرکت هیو خالص، به ترتیب به صورت زیر بیان می‌شوند:

$$z = z_o \sin \omega t$$

$$w = \dot{z} = z_o \omega \cos \omega t \quad (۸)$$

$$\dot{w} = \ddot{z} = -z_o \omega^2 \sin \omega t$$

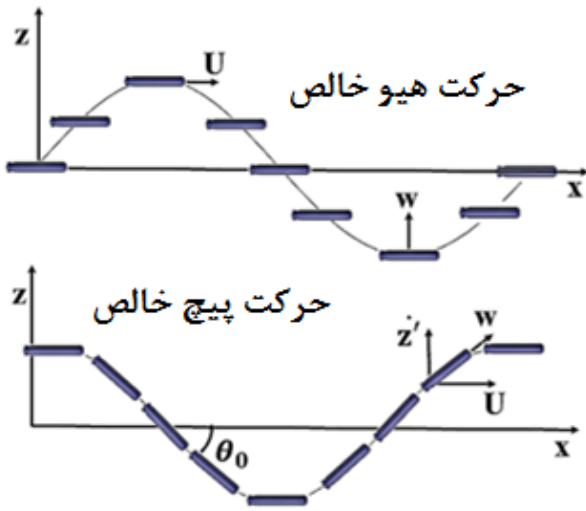
$z_o$  دامنه حرکت و  $\omega$  فرکانس حرکت هیو خالص است. با توجه به شرایط حرکت هیو خالص ( $\theta = q = \dot{q} = 0$ ) و صرف‌نظر از اثرات غیرخطی، معادلات (۴) و (۵) برای این نوع حرکت به صورت زیر درمی‌آید:

$$Z_H = Z_{\dot{w}} \dot{w} + Z_w w \quad (۹)$$

$$M_H = M_{\dot{w}} \dot{w} + M_w w \quad (۱۰)$$

با جایگزینی  $w$  و  $\dot{w}$  از رابطه ۱۰ در رابطه ۸ و ۹ می‌توان

نوشت:



شکل ۲- مانور پیچ و هیو خالص

$$Z_H = Z_{\dot{w}} \left( -z_o \omega^2 \sin \omega t \right) + Z_w \left( z_o \omega \cos \omega t \right) \quad (11)$$

$$M_H = M_{\dot{w}} \left( -z_o \omega^2 \sin \omega t \right) + M_w \left( z_o \omega \cos \omega t \right) \quad (12)$$

در تست پیچ خالص (شکل ۲)، حرکت از اعمال یک حرکت نوسانی در راستای محور  $z$ ، یک سرعت پیشروی ثابت  $U$  و همچنین از یک حرکت نوسانی برای تغییرات زاویه تشکیل شده است. سرعت در راستای محور  $x$  برابر  $U$  و در راستای محور  $z$  در مختصات اینرسی برابر  $\dot{z}'$  می‌باشد. مطابق شکل ۲ برآیند سرعت برابر  $w$  خواهد بود که بر راستای حرکت AUV مماس است. به عبارت دیگر در این حرکت زاویه‌ی پیچ بازمان تغییر می‌کند در حالی که زاویه‌ی حمله‌ی مرکز گرانش در تمام مدت برابر صفر می‌باشد. این حرکت می‌تواند به صورت یک حرکت پیچ خالص در دستگاه مختصات بدنه مشاهده شود. در این شرایط سرعت خطی عمودی و شتاب خطی عمودی برابر صفر خواهند بود. برای پیچ خالص می‌توان نوشت:

$$\theta = \theta_o \sin \omega t$$

$$q = \dot{\theta} = \theta_o \omega \cos \omega t \quad (13)$$

$$\dot{q} = \ddot{\theta} = -\theta_o \omega^2 \sin \omega t$$

برای حرکت پیچ خالص ( $w = \dot{w} = 0$ ) معادلات (۴) و (۵) به صورت زیر به دست می‌آیند:

$$Z_H = (Z_{\dot{q}}) \dot{q} + (Z_q) q \quad (14)$$

$$M_H = (M_{\dot{q}}) \dot{q} + (M_q) q \quad (15)$$

با جایگذاری  $\theta$ ،  $q$  و  $\dot{q}$  از رابطه (۱۳) در معادلات (۱۴) و (۱۵) می‌توان نوشت:

$$Z_H = (Z_{\dot{q}}) \left( -\theta_o \omega^2 \sin \omega t \right) + (Z_q) \left( \theta_o \omega \cos \omega t \right) \quad (16)$$

$$M_H = \left( -\theta_o \omega^2 \sin \omega t \right) + (M_q) \left( \theta_o \omega \cos \omega t \right) \quad (17)$$

نیروی خارجی  $Z_H$  و گشتاور خارجی  $M_H$  که در طول تست هیو و پیچ خالص اندازه‌گیری می‌شوند را می‌توان به وسیله آنالیز فوریه به دو مؤلفه درون فاز و خارج فاز با حرکت تقسیم نمود:

$$Z_H = Z_{in} \sin \omega t + Z_{out} \cos \omega t \quad (18)$$

$$M_H = M_{in} \sin \omega t + M_{out} \cos \omega t \quad (19)$$

با معادل قرار دادن ضرایب توابع  $\sin$  و  $\cos$  در معادله (۱۸) و (۱۹) به ترتیب با معادلات (۱۱) و (۱۲) و استفاده از روش حداقل مربعات  $M_w$ ،  $M_{\dot{w}}$ ،  $Z_w$  و  $Z_{\dot{w}}$  قابل تخمین می‌باشد. همچنین با معادل قرار دادن ضرایب توابع  $\sin$  و  $\cos$  در معادله (۱۸) و (۱۹) به ترتیب با معادلات (۱۶) و (۱۷) استفاده از روش حداقل مربعات مشتقات  $M_q$ ،  $M_{\dot{q}}$ ،  $Z_q$  و  $Z_{\dot{q}}$  قابل تخمین می‌باشد.

### ۳- اندازه‌گیری نیرو و گشتاور

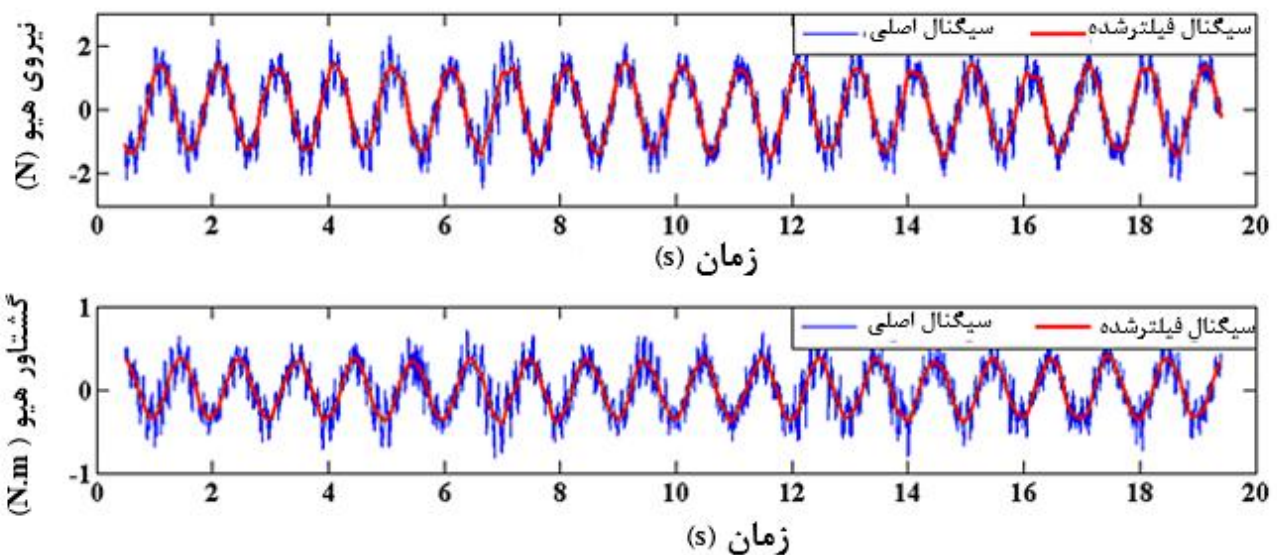
تجهیزات نصب شده در تونل آب جهت انجام تست های استاتیکی و دینامیکی در شکل ۳ نشان داده شده است. این سیستم می‌تواند انجام تست های استاتیکی شامل مستقیم خط و تست های دینامیکی شامل حرکت پیچ خالص، هیو خالص و ترکیب پیچ خالص و هیو خالص را در تونل آب فراهم کند. این سیستم برای تخمین مشتقات ناشی از سرعت، و مشتقات ناشی از شتاب قابل کاربرد است. مکانیزم  $PMM$  طراحی شده از سه بخش اصلی استینگ، میله‌های نوسانی استینگ و سیستم تنظیم جابه‌جایی و تغییر زاویه مدل تشکیل شده است. استینگ اتصال دهنده‌ی بین سنسور اندازه‌گیری و میله‌های نوسانگر می‌باشد و امکان نگهداری و جابه‌جایی و تغییر زاویه‌ی مدل را در تونل آب فراهم می‌کند. توابع حرکت مورد نیاز برای ایجاد انواع مانور توسط دو نوسانگر از سیستم تنظیم و کنترل به مدل انتقال پیدا می‌کند. این نوسانگرها یکی در جلو و دیگری در عقب استینگ قرار گرفته است. تغییر فرکانس های حرکت های هیو و پیچ خالص با تغییر ولتاژ تحریک کننده موتور سه فاز انجام می‌گیرد. آزمایش با مدل مقیاس شده ۱/۱۵ هیدرولب ۵۰۰ انجام شده است. مدل در داخل تونل آب به مکانیزم تست ثابت شده است. اندازه‌گیری نیروها

در تست های دینامیکی جهت تخمین نیروها و گشتاورهای خالص هیدرودینامیکی، اثرات گرانشی- بویانسی و اینرسی با اندازه گیری چند مرحله ای حذف می شوند. یک نمونه بارهای ثبت شده و فیلتر شده بر حسب سری زمانی برای مانور هیو خالص در شکل ۴ نشان داده شده است. در تست های تونل آب محدودیت زمانی برای انجام تست ها وجود ندارد. نمونه برداری نیرو و گشتاور با فرکانس Hz ۱۰۰۰ انجام می گیرد. بارها در بازه های ۲۰ ثانیه ای نمونه گیری شده اند. حذف نویز از طریق آنالیز طیف فرکانسی انجام گرفته است. تبدیل سریع فوریه (FFT) سیگنال اصلی در شکل ۵ نشان داده شده است. یک قله در فرکانس Hz ۲ در خروجی FFT سیگنال اصلی بارهای هیدرودینامیکی مشاهده می شود. فرکانس قله با فرکانس حرکت هیو خالص اعمال شده به وسیله مکانیزم PMM یکسان می باشد. در خروجی FFT قله های کوچک فرکانسی در محدوده Hz ۱۷-۱۲ مشاهده می شود. این قله های فرکانسی می تواند به وسیله ارتعاشات القاشده از انعطاف سیستم نگاه دارنده و اغتشاشات جریان ناشی شود. بعد از تعیین فرکانس جداسازی نویز از سیگنال اصلی، فرکانس های مربوط به نویز با استفاده از فیلتر پایین گذر باتروث حذف شده اند. هر آزمایش سه بار تکرار شده است. هر آزمایش سه بار تکرار شده است. و مقادیر نیروها و گشتاورها از بین سه آزمایش میانگین گیری شده است.

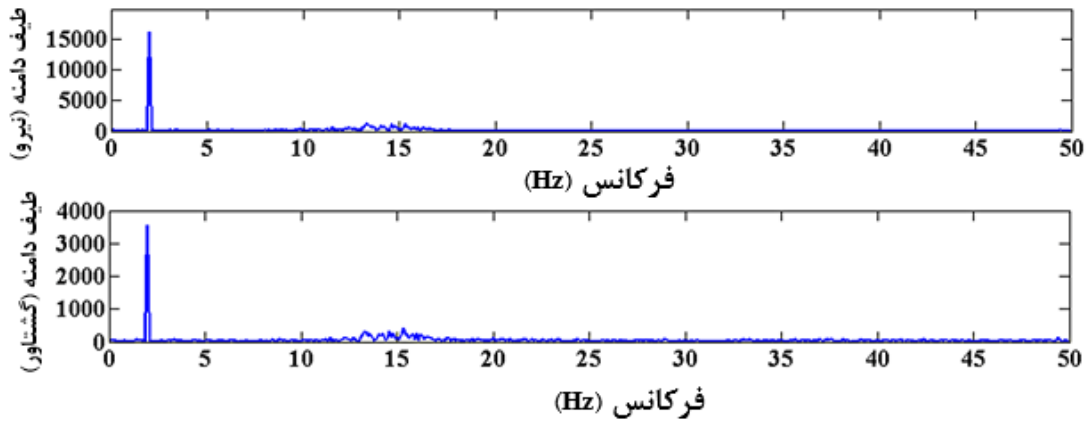


شکل ۳- تجهیزات نصب شده در تونل آب جهت انجام تست های دینامیکی و استاتیکی

و گشتاورها بوسیله یک بالانس شش مولفه ای قرار گرفته در داخل مدل AUV انجام می شود [۲۰]. راستای بارهای اندازه گیری توسط بالانس با راستای محوره های متصل به بدنه یکسان می باشد. بنابراین نیروها و گشتاورهای هیدرودینامیکی در راستای مختصات ثابت به بدنه اندازه گیری می شوند. بالانس شش مولفه ای با خطای ماکزیمم 0.1% بار ماکزیمم ( $F=20\text{ N}$ ,  $M=1\text{ N.m}$ ) کالیبره شده است. در تست های مستقیم الخط جهت تخمین نیروها و گشتاورهای خالص هیدرودینامیکی، اثرات نیروی گرانشی و بویانسی حذف می شوند.



شکل ۴- سیگنال اصلی و فیلتر شده نیروی  $Z_H$  و گشتاور  $M_H$  برای مانور هیو خالص



شکل ۵ - تبدیل سری فوریه سیگنال اصلی

#### ۴- نتایج ارزیابی مشتقات هیدرودینامیکی

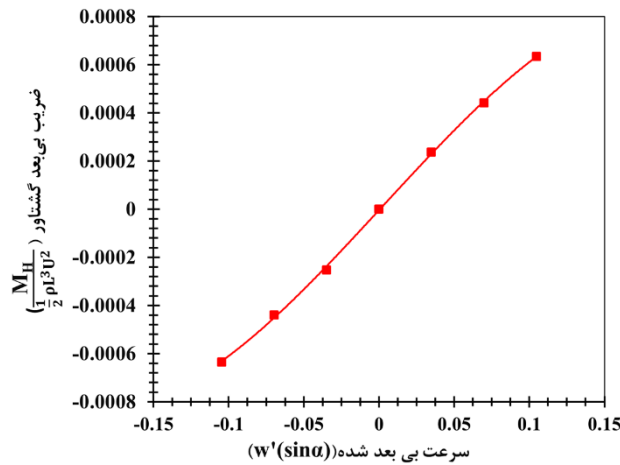
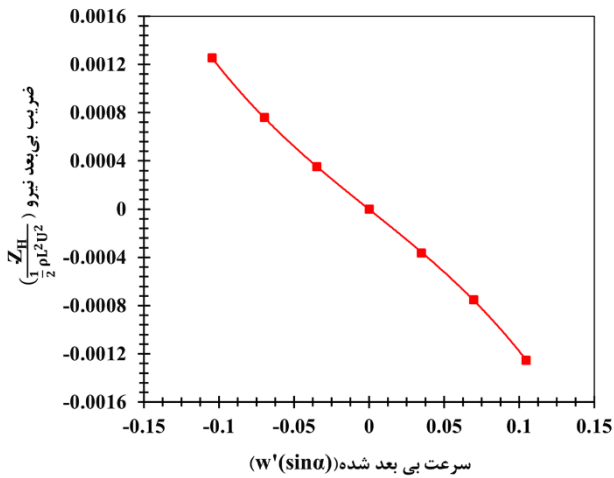
##### ۴-۱- تست های مستقیم الخط

هدف این تست ها، بدست آوردن ضرایب هیدرودینامیکی مرتبط با سرعت خطی مدل در تونل آب می باشد. با استفاده از مکانیزم قرارگرفته روی تونل آب زاویه حمله مدل نسبت به جریان تغییر می کند. تست‌ها در زوایای پیچ از ۴- تا ۶ درجه در مراحل دو درجه- ای انجام شده‌اند. تمامی تست‌ها که در عدد رینولدز  $2 \times 10^6$  انجام شده‌اند. شکل ۶ ضرایب نیروی عمودی  $Z_H / \frac{\rho L^2 U^2}{2}$  و گشتاور

حول مرکز حجم بر حسب سرعت عمودی بی بعد  $M_H / \frac{\rho L^3 U^2}{2}$  را نشان می‌دهد. با گذراندن معادله (۶) و (۷) به ترتیب روی داده‌های ضرایب نیرو و گشتاور در شکل ۶ مقادیر مشتقات  $Z'_{w'}$ ،  $Z'_{w'|w'|}$ ،  $M'_{w'}$  و  $M'_{w'|w'|}$  تخمین زده شده‌اند. تقریب معادلات با استفاده از روش رگرسیون حداقل مربعات انجام گرفته است. مؤلفه‌های خطی به‌عنوان تأثیرات جریان پتانسیل و مؤلفه‌های غیرخطی به‌عنوان تأثیرات لزجت تعریف می‌شود. مقادیر مشتقات خطی و غیرخطی مربوط به نیروی عمودی و گشتاور پیچ در جدول ۱ لیست شده‌اند.

جدول ۱ - مشتقات هیدرودینامیکی تخمین زده شده از تست های مستقیم الخط

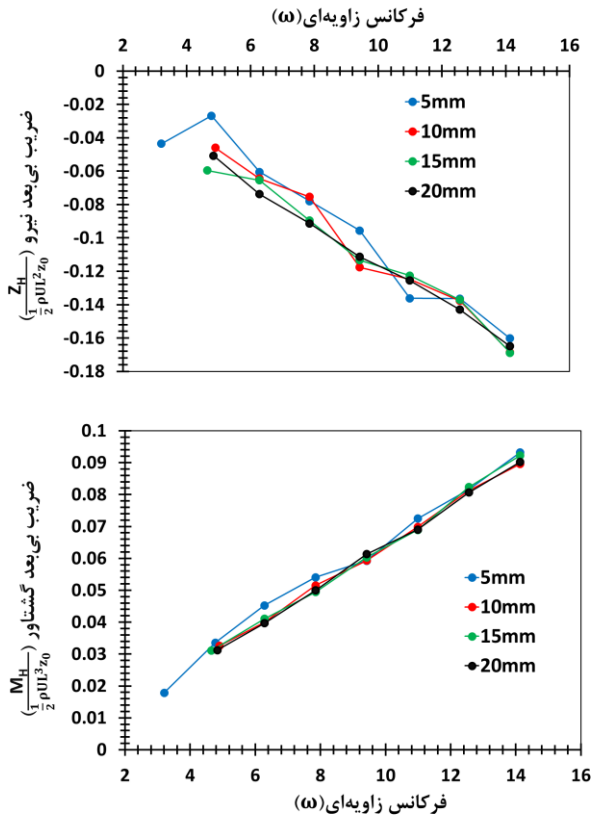
مقادیر	ضرایب
-۰/۰۱۰۹۶۲	$Z'_{w'}$
۰/۰۰۵۶۵۱	$M'_{w'}$
-۰/۰۰۹۹۸۳	$Z'_{w' w' }$
-۰/۰۰۳۳۱۰	$M'_{w' w' }$



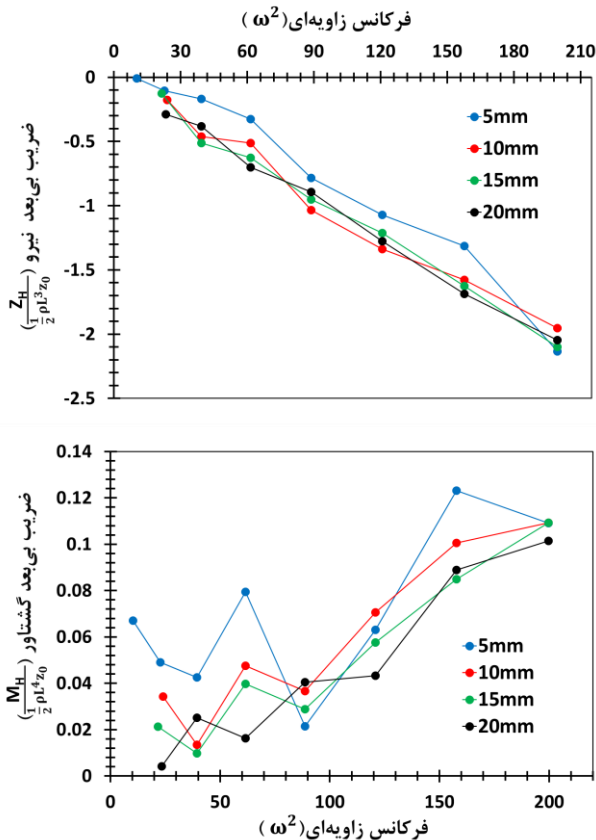
شکل ۶ - ضریب نیروی عمودی و گشتاور پیچ حول در مختصات ثابت به بدنه بر حسب سرعت بی بعد شده

##### ۴-۲- تست های PPM

در یک مانور هیو خالص مرکز حجم مدل در یک مسیر سینوسی حرکت می‌کند و در تمام مسیر حرکت، محور طولی AUV با راستای جریان آب موازی می‌باشد؛ بنابراین نیروها و گشتاورهای اندازه‌گیری



شکل ۷- ضریب نیروی عمودی و گشتاور پیچ ناشی از سرعت



شکل ۸- ضریب نیروی عمودی و گشتاور پیچ ناشی از شتاب

شده مستقل از حرکت دورانی می‌باشند. تست‌های هیوخالص با فرکانس‌های مختلف  $0.5-2/25$  Hz و دامنه‌های  $2-5$  cm انجام شده‌اند. تست‌ها در عدد رینولدز  $2 \times 10^6$  انجام شده‌اند. داده‌های ثبت شده یک سری نقاط گسسته می‌باشند.

داده‌های منتج با استفاده از بسط فوریه به صورت معادله (۱۸) و (۱۹) تقریب زده می‌شوند. ضرایب نیروی‌ها  $Z_H / \frac{\rho L^2 U z_0}{2}$  و گشتاورهای  $M_H / \frac{\rho L^3 U z_0}{2}$  ناشی از سرعت برحسب فرکانس  $\omega$  برای چهار دامنه در شکل ۷ نشان داده شده‌اند. ضرایب نیروها  $Z_H / \frac{\rho L^3}{2} z_0$  و گشتاورهای  $M_H / \frac{\rho L^4}{2} z_0$  ناشی از شتاب برحسب  $\omega^2$  در شکل ۸ رسم شده‌اند.

با افزایش دامنه، پراکندگی داده‌ها به دلیل کاهش سیگنال به نویز کاهش پیدا می‌کند و نمودارها به یک نمودار خطی میل می‌کنند. در فرکانس‌های پایین به دلیل کوچک بودن سیگنال به نویز و همچنین غیریکنواختی حرکت مکانیزم PMM پراکندگی داده‌ها بیشتر می‌باشد. با افزایش فرکانس پراکندگی داده‌ها کاهش می‌یابد. این دلالت بر این دارد که مقادیر پایتاری برای مشتقات در بازه‌ای از فرکانس که از نقطه‌نظر شبه‌پایداری و تداخل و یک اجتناب شده‌اند، به دست می‌آید. نشانه‌هایی در نمودارها وجود دارد که نیروهای مستهلک شونده در فرکانس‌های بالاتر از اثرات حافظه که منسوب به تداخل و یک هستند، تأثیر می‌پذیرند. انجام تست در فرکانس‌های بالاتر ممکن است باعث پراکندگی نتایج در دامنه‌های بالاتر شود. در نمودار مربوط به ضرایب گشتاور پیچ که از شتاب ناشی می‌شود پراکندگی داده‌ها زیاد می‌باشد. در این نمودار به دلیل کوچک بودن سیگنال ناشی از گشتاور مربوط به شتاب، داده‌های مربوطه از نویز تأثیر زیادی می‌پذیرند. مقدار به‌دست‌آمده برای این ضریب با خطای زیادی همراه خواهد بود. بازه تست‌ها بایستی بر اساس ناحیه عملکرد حرکت مدل انتخاب شود. این امر در اصل برای بازه دامنه‌های سرعت و شتاب است اما فرکانس و دامنه حرکت بدون در نظر گرفتن هیچ محدودیتی با یکدیگر نمی‌توانند ترکیب شوند. ترکیب‌های شتاب و سرعت‌های به‌دست‌آمده بایستی واقع‌بینانه باشد بطوریکه آن‌ها قابل اجرا باشند و داده‌های قابل‌تحلیلی را ارائه دهند. برای مثال در نظر گرفتن حرکات با فرکانس پایین، باعث پراکندگی داده‌های ناشی از شتاب می‌شود و انتخاب دامنه پایین باعث پراکندگی داده‌های هم‌فاز با سرعت خواهد شد. انتخاب مانور با فرکانس‌های بالاتر منجر به تأثیرپذیری نیروها از تاریخچه می‌شوند. این تأثیرپذیری باعث پراکندگی نتایج در دامنه‌های بالاتر می‌شود.

### کلید واژگان

- 1- autonomous underwater vehicle
- 2- captive model
- 3- straight line
- 4- Planar Motion Mechanism
- 5- towing tank
- 6- rotating arm
- 7- pure sway
- 8- pure yaw
- 9- Horn and Walinski
- 10- crank
- 11- Goodman and Gertler
- 12- David Taylor Model Basin
- 13- Defense Science and Technology Organization
- 14- Australian Maritime Engineering Cooperative Research Centre
- 15- circulating water channel

### ۶- مراجع

- 1- Constock, J. P., (1967), *Principles of naval architecture*, SNAME, New York.
- 2- ITTC RECOMMENDED PROCEDURES, (2002), *Maneuverability-captive model test procedures*, Proceedings of 23rd ITTC.14.
- 3- HORN, F., WALINSKI, E., (1959), *Research on Spiral Maneuvers and Course Stability of Ships*, Vol. 6, p. 9-33.
- 4- Gertler, M. and Hagen, G. R., (1967), *Standard Equations of Motion for Submarine Simulation*, Naval Ship Research and Development Center,
- 5- Rhee, K., Yoon, H., Sung, Y., Kim S. and Kang, (2000), J., *International Workshop on Ship Manoeuvrability-25 Years CPMC*, HSVA, Hamburg, Germany, 10-11 October.
- 6- Guo, J. and Chiu, F., (2001), *Maneuverability of a Flat-Streamlined Underwater Vehicle*, Proceedings of the IEEE, Vol. 1, p. 897.
- 7- Ankush, K. and Krishnankutty, P., (2012), *Design Options for Dynamic Captive Ship Model Test Facility*, International Conference on Technology of the Sea, Visakhapatnam, India, 6-8 December.
- 8- Avila, J. P. J., Adamowski, J. C., (2011), *Experimental Evaluation of the Hydrodynamic Coefficients of a Rov through Morison's Equation*, Ocean Engineering, Vol.38, p. 2162-2170.
- 9- Fan, S. B., Lian, L., Ren, P. and Huang, G. L., (2012), *Oblique towing test and maneuver simulation at low speed and large drift angle for deep sea open-framed remotely operated vehicle*, Journal of Hydrodynamics, Vol. 24, p. 280-286.

شیب معادله مرتبه اول تقریب زده شده برای داده‌های رسم شده نشان‌دهنده مشتقات هیدرودینامیکی بی بعد شده  $Z'_{w'}$ ،  $Z'_{w'}$ ،  $M'_{w'}$  و  $M'_{w'}$  می‌باشند. برای تقریب معادله مرتبه اول از روش رگرسیون حداقل مربعات استفاده شده است. ضرایب به دست آمده در نشان داده شده است. ضرایب  $Z'_{w'}$  و  $M'_{w'}$  به دست آمده از مانور هیو خالص با ضرایب تخمین زده شده از تست‌های مستقیم‌الخط مقایسه شده است. اختلاف  $Z'_{w'}$  و  $M'_{w'}$  تخمین زده شده از هیو خالص و تست‌های مستقیم‌الخط به ترتیب ۷٪ و ۶٪ می‌باشد. ضرایب بدست آمده در جدول ۲ نشان داده شده است. در تست‌های مستقیم‌الخط بارهای هیدرودینامیکی تابعی از شرایط سرعت جریان وردی و زاویه حمله می‌باشند. در تست‌های مانور هیو خالص، بارهای هیدرودینامیکی تابعی از سرعت ورودی جریان و دامنه و فرکانس حرکت نوسانی می‌باشد. اختلاف از مقادیر  $Z'_{w'}$  و  $M'_{w'}$  بدست آمده از دو روش می‌تواند به دلیل وجود اثرات غیر خطی متفاوت از زاویه حمله در تست‌های استاتیکی و دامنه و فرکانس حرکت نوسانی در تست‌های دینامیکی باشد.

جدول ۲- مشتقات هیدرودینامیکی تخمین زده شده از مانور هیو خالص

ضرایب	مقادیر	اختلاف (%)
$Z'_{w'}$	-0.117417	۷/۱
$Z'_{w'}$	0.103415	
$M'_{w'}$	0.005959	۵/۵
$M'_{w'}$	0.006410	

### ۵- نتیجه گیری

در این مقاله مشتقات هیدرودینامیکی AUV با استفاده از مدل سازی مانورهای پایه در تونل آب ارزیابی شده است. مقایسه نتایج تست‌های استاتیکی با دینامیکی نشان می‌دهد مدل سازی تجربی مانورهای پایه جهت تخمین مشتقات هیدرودینامیکی با استفاده از سیستم طراحی شده برای تونل قابل قبول می‌باشد. با استفاده از نتایج بدست آمده می‌توان محدوده مناسب پارامترهای تنظیم مانورهای پایه را جهت تخمین مشتقات هیدرودینامیکی AUV انتخاب کرد. قابلیت انجام این تست‌ها در تونل آب، خطای‌های ناشی از دروه زمانی محدود انجام تست‌ها و اثرات امواج سطحی روی پامترهای اندازه‌گیری در تانک کشش را برای AUV با کاربرد در آبهای عمیق حذف می‌کند. جایگزینی ارزیابی مشتقات هیدرودینامیکی در تونل آب به جای تانک کشش می‌تواند منجر به کاهش خطاهای ناشی از تاثیرات تداخلی استینگ روی الگوی جریان شوند.

- 15- Azarsina, F., C.D. Williams, Issac, M.T., (2008), *Modelling The Hydrodynamic Sway Force Exerted On The Bare-Hull Of An Axis-Symmetric Underwater Vehicle In Lateral Acceleration Manoeuvres*, OCEANS.
- 16- Heron, A., Woods, A., Anderson, B., (2000), *Determination of the Maneuvering Coefficients for a Triton ROV in a Circulating Water Channel*", AMECRC Report.
- 17- Fossen, T. I., (1994), *Guidance and control of ocean vehicles, Second Edition*, John Wiley and Sons Ltd., New York.
- 18- Phillips, A., Furlong, M., Turnock, S.R., (2007), *Virtual Planar Motion Mechanism Tests of the Autonomous Underwater Vehicle Autosub*, STG-Conference / Lecture day "CFD in Ship Design", Institute M-8 of Hamburg University of Technology.
- 19- Cyran, F.B., (1981), *Sting Interference Effects on the Static, Dynamic, and Base Pressure Measurements of the Standard Dynamics Model Aircraft at Mach Numbers 0.3 through 1.3*, AEDC-TR-81-3, August.
- 20- Nouri, N.M., Mostafapour, K., Kamran, M., Bahadoori, R., (2014), *Design methodology of a six-component balance for measuring forces and moments in water tunnel tests*, Measurement, Vol. 58, p. 544–555.
- 10- Julca Avila, J., Nishimoto, K., Adamowski, J. C. and Mueller Sampaio, C., (2012), *Experimental investigation of the hydrodynamic coefficients of a remotely operated vehicle using a planar motion mechanism*, *Journal of Offshore Mechanics and Arctic Engineering*, Vol. 134, p. 021601.1-021601.6.
- 11- Zhang, X. G and Zou, Z.J., (2013), *Estimation of the hydrodynamic coefficients from captive model test results by using support vector machines*, *Ocean Engineering*, Vol.73 ,p.25–31.
- 12- Krishnankutty, P., Anantha S.V., Roni, F. , Prabhasudan, N. P. and Sudarsan, K., (2014), *Experimental and Numerical Studies on an Underwater Towed Body*, Proceedings of the ASME 33rd International Conference on Ocean, Offshore and Arctic Engineering, San Francisco, CA. June 08-13.
- 13- Rhee, K. P., Yoon, H. K. , Sung, Y. J. , Ahn, K. S. ,and Kang, J. N., (2000), *Experimental Study on the Effect of the Appendage Shape of Submersible on Hydrodynamic Coefficients*, the 3rd Seminar on Naval Weapon Systems Development, Chinhae (Korea), Jun.
- 14- Williams, C.D., Curtis, T.L., Doucet, J.M., Issac, M.T. and Azarsina, F., (2006), *Effects of Hull Length on the Hydrodynamic Loads on a Slender Underwater during Manoeuvres*, In Oceans'06 MTS/IEEE Conference, Boston, USA.