

مدل سازی و تست سیستم جاذب نقطه‌ای مبدل انرژی امواج دریا به انرژی الکتریکی

محمد رضا نگهداری^{۱*}، حسین دلایلی^۲، محمد حسن مقدس^۳، حسن قاسمی^۴، تقی علی اکبری^۵^۱ دانشکده مهندسی دریا، دانشگاه دریانوردی و علوم دریایی چابهار، negahdari@cmu.ac.ir^۲ دانشکده مهندسی مکانیک، دانشگاه صنعتی مالک اشتر، dalayeli@yahoo.com^۳ دانشگاه صنعتی مالک اشتر، mhmogh@mut.ac.ir^۴ دانشکده مهندسی دریا، دانشگاه صنعتی امیرکبیر، gasemi@aut.ac.ir^۵ آزمایشگاه ملی شهدای خلیج فارس، aliakbari_taghi@yahoo.com

چکیده

اطلاعات مقاله

تاریخچه مقاله:

تاریخ دریافت مقاله: ۱۳۹۸/۰۸/۰۹

تاریخ پذیرش مقاله: ۱۳۹۹/۰۳/۰۸

کلمات کلیدی:

مبدل انرژی امواج دریا

مبدل جاذب نقطه‌ای

حرکت هیو

سیستم PTO

نمودار RAO

امواج دریاها یکی از منابع مهم انرژی می‌باشد که با تبدیل آن به انرژی مورد نیاز می‌توان جهت مصارف مختلف استفاده نمود. در این تحقیق به شبیه‌سازی و تست آزمایشگاهی یک مبدل جاذب نقطه‌ای (FPA)^۱ در امواج پرداخته شده است. این مبدل از نوع دو درجه آزادی متشکل از دو جسم شناور و مغروق می‌باشد و از حرکات هیو^۲ تولید انرژی می‌نماید. مدل‌سازی هیدرودینامیکی سیستم توسط بسته نرم‌افزاری انسیس آکوا^۳ انجام گرفته و پارامترها و ضرایب هیدرودینامیکی سیستم استخراج شده است. نتایج حاصل نشان می‌دهد که در صورت وقوع تشدید در سیستم می‌توان به حداکثر جابجایی و توان خروجی دست یافت. برای این منظور ضرایب میرایی و سختی بهینه سیستم PTO برای دستیابی به حداکثر توان سیستم تعیین شده است. همچنین به منظور بررسی دقیق‌تر عملکرد سیستم و نیز اعتبارسنجی نتایج عددی به ساخت و تست مدل آزمایشگاهی پرداخته شده است.

Modeling and testing of the point absorber system to convert Sea Wave Energy into electrical energy

Mohammadreza Negahdari^{1*}, Hossein Dalayeli², Mohammad Hassan Moghadas³, Hassan Ghasemi⁴, Taghi Aliakbari⁵¹ Faculty of Marine Engineering, Chabahar maritime university; negahdari@cmu.ac.ir² Faculty of Mechanical Engineering, Malek ashtar University of Technology; dalayeli@yahoo.com³ Malek ashtar University of Technology; mhmogh@mut.ac.ir⁴ Faculty of Marine Engineering, Amirkabir University of Technology; gasemi@aut.ac.ir⁵ National Iranian Marine Laboratory; aliakbari_taghi@yahoo.com

ARTICLE INFO

Article History:

Received: 31 Oct. 2019

Accepted: 28 May. 2020

Keywords:

Wave Energy Converter (WEC)

Floating-Point Absorber (FPA)

Heave motion

Power Take Off system (PTO)

Response Amplitude Operator

(RAO)

ABSTRACT

Sea waves are an important source of environmental energy which can be converted into energy needed for different purposes. In current study, a floating-point absorber (FPA) wave energy converter is simulated, built, and tested. The system is modeled through a two-body system with two degrees of freedom in the heave direction. Modeling hydrodynamic system has been done in ANSYS-AQWA software. In order to obtain the resonance condition and the maximum power of the system, the values of the hydraulic parameters were determined based on optimal PTO coefficients. The experimental data was used to validate the results presented in this paper.

استفاده از سیستم PTO و نیز با ارائه یک مدل هی درولیکی به بررسی حالت بهینه سیستم هی درولیکی PTO¹⁹ پرداخته شده است. همچنین مطالعه پارامتری امیری^{۲۰} و همکارانش (۲۰۱۶) [۱۳] در برآورد تأثیرات ارتفاع موج، آبخور، ضریب میرایی، قطر و شکل هندسی بویه بر میزان جذب انرژی در خصوص یک مبدل جاذب نقطه‌ای متشکل از دو جسم از فعالیت‌های سال‌های اخیر می‌باشد.

در سال ۲۰۱۷ مدل‌سازی دینامیکی سیستم جاذب نقطه‌ای استوانه‌ای متشکل از دو جسم توسط لیلگ^{۲۱} و همکاران [۱۴] مورد تحلیل و بررسی قرار گرفت و به ارائه روابط تحلیلی برای دستیابی به حالت بهینه هی درودینامیکی سیستم پرداخته شد. حداکثر مقدار توان قابل جذب توسط سیستم مبدل‌های جاذب نقطه‌ای در شرایط وقوع تشدید در سیستم بدست می‌آید [۱۵]. عبارت دیگر در صورتی که فرکانس موج برخوردی به سیستم و فرکانس طبیعی سیستم با هم برابر باشند، تشدید رخ می‌دهد [۱۶]. معمولاً فرکانس امواج دریاها بسیار پایین و در حدود ۰/۱ تا ۰/۲ هرتز می‌باشد. در سیستم‌های یک درجه آزادی که دارای یک جسم شناور می‌باشند، سیستم فقط دارای یک فرکانس طبیعی می‌باشد که معمولاً مقادیر فرکانس طبیعی سیستم بیش از محدوده مقادیر فرکانس امواج دریاها بوده و در نتیجه ابعاد جسم شناور بایستی آنقدر بزرگ باشد تا بتوان به حالت تشدید و حداکثر توان و راندمان در سیستم دست یافت [۱۴]. بر اساس پژوهش فالکائو^{۲۲} [۱۷] برای یک کره بایستی قطر آن تقریباً برابر با ۵۲ متر باشد تا بتوان به فرکانسی نزدیک به فرکانس موج در حدود ۰/۱ هرتز دست یافت. به همین دلیل با استفاده از سیستم‌های دو درجه آزادی با اضافه نمودن یک جسم مغروق در سیستم می‌توان فرکانس سیستم را به محدوده فرکانس امواج نزدیک نمود [۱۸]. در سیستم‌های دو درجه آزادی بدلیل برخورداری سیستم از دو فرکانس طبیعی می‌توان فرکانس سیستم را طوری طراحی نمود که از شرایط وقوع تشدید در سیستم بهره جست [۱۹]. همچنین از مزایای سیستم دو درجه آزادی متشکل از جسم شناور^{۲۳} و مغروق^{۲۴} این است که جسم مغروق مانند یک مهار^{۲۵} عمل نمود و نیازی به وجود کابل برای مهار جسم شناور و اتصال آن با بستر دریا نمی‌باشد.

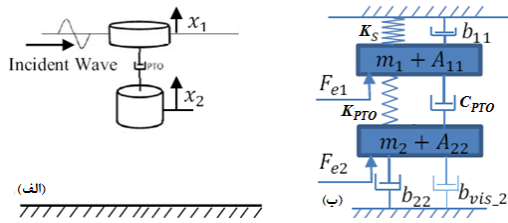
۲- سیستم مبدل انرژی امواج دریا به انرژی الکتریکی

با توجه به شرایط جغرافیایی و مشخصات امواج در آبها و دریاها، ایران، سیستم ارائه شده در این تحقیق از نوع سیستم مبدل جاذب نقطه‌ای می‌باشد. بدلیل مزایای اشاره شده در خصوص سیستم‌های دو درجه آزادی در مقایسه با سیستم‌های یک درجه آزادی، سیستم مورد نظر نیز از نوع دو درجه آزادی می‌باشد. مدل مورد استفاده در

در خصوص روش‌های عددی بررسی عملکرد مبدل‌های انرژی امواج دریا نیز تاکنون فعالیت‌های متعددی انجام شده است. مدل‌سازی عددی به روش پانل^۴ روی یک مبدل پاندولی توسط آلویز^۵ و همکاران در سال ۲۰۰۲ [۱] انجام گرفت. این فعالیت با بررسی تأثیر موقعیت پاندول در یک محفظه و تحلیل حرکات پاندول همراه بود. در ادامه فعالیت‌ها، شبیه‌سازی عکس‌العمل مبدل و سیال توسط آگاملو^۶ و همکاران در سال ۲۰۰۸ [۲] با استفاده از یک برنامه عددی به روش CFD^۷ و با در نظر گرفتن اثر سطح آزاد انجام گرفت. مبدل فوق دارای یک بویه به شکل استوانه بود و جابجایی و نیروهای وارد از طرف سیال بر آن مورد تحلیل و بررسی قرار گرفت.

تحقیق حاضر به مطالعه و بررسی یک مبدل جاذب نقطه‌ای انرژی امواج دریا^۸ می‌پردازد. پژوهش‌های مختلفی تاکنون در زمینه مبدل‌های جاذب نقطه‌ای انجام شده است. در سال ۲۰۰۹ مدل‌سازی و بهینه‌سازی هیدرودینامیکی روی یک مبدل جاذب نقطه‌ای مجهز به بویه شناور، توسط بیکر^۹ (۳،۴،۵) انجام شد. در این مطالعات ضمن مدل‌سازی عددی، یک روش کنترلی متناسب با سرعت و نیروی تنظیم متناسب با شتاب بویه بکار گرفته شد. همچنین مدل‌سازی و بهینه‌سازی هیدرودینامیکی یک بویه استوانه‌ای شکل با استفاده از حرکات هیو و مقایسه نتایج برای حالت‌های مختلف توسط شبیه‌ساز عددی ویمیت^{۱۰} و آکو^{۱۱} توسط گونزالز^{۱۲} و همکاران در سال ۲۰۱۳ [۶] همراه با استخراج نمودارهای RAO^{۱۳} از دیگر فعالیت‌های انجام گرفته در این زمینه بوده است. در تحقیق مذکور علاوه بر حرکت هیو، تأثیر دیگر حرکات سرج و پیچ نیز در توان خروجی مورد بررسی قرار گرفته است.

در سال ۲۰۱۳ سیستم مبدل جاذب نقطه‌ای متشکل از دو جسم توسط بزی^{۱۴} و همکاران [۷] مورد بررسی قرار گرفت. نتایج این تحقیق نشان داد که در شرایط یکسان، سیستم در حالت دو درجه آزادی دارای توان خروجی بیشتری در مقایسه با حالت یک درجه آزادی خواهد بود. در سال ۲۰۱۴ بهینه‌سازی هندسی مدل توسط گوگینز و همکاران [۸] با استفاده از چند فرم و هندسه مدل‌سازی مورد بررسی و مقایسه قرار گرفت. پژوهش پاستور^{۱۵} و همکارانش (۲۰۱۴) [۹] بر تأثیرات اشکال بویه بر میزان جذب انرژی موج بر روی مبدل جاذب نقطه‌ای انرژی امواج بر اساس مدل مبدل OPT^{۱۶} نمونه‌هایی از تحقیقات انجام گرفته در سال‌های گذشته است. پژوهش دیگر مربوط به جان کو^{۱۷} و همکارانش (۲۰۱۵) [۱۰] در برآورد تأثیرات پدیده تشدید بر بویه‌های جاذب انرژی بوده است. از دیگر فعالیت‌ها می‌توان به فعالیت بباریدت^{۱۸} و همکاران (۱۱ و ۱۲) اشاره نمود که به محاسبه توان قابل جذب امواج با



شکل ۲- نمودار نیرویی یا دیاگرام آزاد سیستم دو درجه آزادی [۱۴]
 (الف) شکل شماتیک سیستم دو درجه آزادی، (ب) مدل ارتعاشی سیستم دو درجه آزادی

همچنین توان خروجی سیستم در حالت دو درجه آزادی را می توان به فرم رابطه زیر نوشت [۱۴]:

$$P_{ave} = \frac{1}{2} \omega^2 C_{PTO} \left| \frac{p+iq}{(a+ib)C_{PTO} + (c+id)K_{PTO} + e+if} \right|^2 \quad (2)$$

که ضرایب موجود در رابطه فوق بصورت زیر خواهد بود:

$$\begin{aligned} p &= K_s F_2 - \omega^2 (m_2 + m_{22} + m_{21}) F_1 - \omega^2 (m_1 + m_{11} + m_{12}) F_2 \\ q &= \omega (b_{22} + b_{vis,2} + b_{21}) F_1 + \omega (b_{11} + b_{vis,1} + b_{12}) F_2 \\ a &= -\omega^2 (b_{11} + b_{vis,1} + b_{22} + b_{vis,2} + b_{12} + b_{21}) \\ b &= \omega K_s - \omega^3 [(m_1 + m_{11}) + (m_2 + m_{22}) + m_{12} + m_{21}] \\ c &= b / \omega \\ d &= -a / \omega \\ e &= \omega^3 [(m_1 + m_{11})(m_2 + m_{22}) - m_{12} m_{21}] - \omega^2 (m_2 + m_{22}) K_s + (b_{11} + b_{vis,1})(b_{22} + b_{vis,2}) - b_{12} b_{21} \\ f &= -\omega^3 [(m_1 + m_{11})(b_{22} + b_{vis,2}) + (m_2 + m_{22})(b_{11} + b_{vis,1}) - m_{12} b_{21} - m_{21} b_{12}] + \omega K_s (b_{22} + b_{vis,2}) \end{aligned} \quad (3)$$

طبق رابطه ۲ در سیستم حالت دو درجه آزادی توان خروجی سیستم وابسته به مقادیر ضرایب سیستم PTO می باشد. با توجه به اینکه توان متوسط خروجی سیستم وابسته به مقادیر پارامترهای Kpto و Cpto می باشد، می توان با تعیین مقادیر مناسب و بهینه برای این ضرایب به بیشترین توان خروجی دست یافت. به منظور فرآیند بهینه سازی سیستم، ضرایب سختی و میرایی سیستم PTO به عنوان پارامترهای غیر وابسته در رابطه توان متوسط خروجی معرفی می شوند. بنابراین بصورت تحلیلی با مشتق گیری از رابطه ۲ نسبت به ضرایب Cpto و Kpto می توان بطور جداگانه مقادیر بهینه برای ضرایب میرایی و سختی سیستم PTO را تعیین نمود. بعد از مشتق گیری و ساده سازی این نتایج مطابق با روابط ۴ و ۵ بدست آمده است [۱۴]:

$$(K_{PTO})_{opt} = -\frac{ce+df}{c^2+d^2} \quad (4)$$

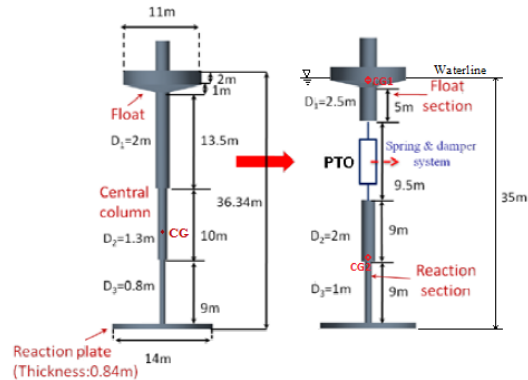
$$(C_{PTO})_{opt} = \sqrt{\frac{e^2+f^2+(c^2+d^2)K_{PTO}^2+(2ac+adf)K_{PTO}}{\omega^2(c^2+d^2)}} = \frac{|cf-de|}{\omega e^2+d^2} \quad (5)$$

با جایگذاری ضرایب بهینه از روابط ۴ و ۵ در رابطه ۲ می توان توان متوسط بهینه را به فرم رابطه زیر بیان نمود [۱۴]:

$$(P_{ave})_{opt} = \frac{1}{2} \omega^2 \frac{p^2+q^2}{2|ae+bf|+2(ae+bf)} \quad (6)$$

با استفاده از رابطه فوق می توان حداکثر توان متوسط قابل جذب توسط سیستم را در شرایط بهینه تعیین نمود. معادلات ۴ تا ۶

این تحقیق، مدل بررسی توسط یو و لی^{۲۶} در سال ۲۰۱۱ [۲۰] می باشد. این مدل در شکل ۱ نشان داده شده است. همچنین مدل مذکور به دلیل دارا بودن داده های حاصل از تست تجربی از تحقیقات پیشین، فرآیند اعتبارسنجی نتایج عددی بدست آمده در تحقیق حاضر را ممکن می سازد. مدل فوق مجهز به دو بخش شناور^{۲۷} و مغروق^{۲۸} است و از حرکات نسبی بوجود آمده برای جذب انرژی در سیستم استفاده می نماید. در مبدل های جاذب نقطه ای معمولاً از یک بویه استوانه ای به عنوان قسمت شناور استفاده می شود، زیرا که حرکات یک بویه دارای بازده مناسبی برای جذب انرژی می باشد.

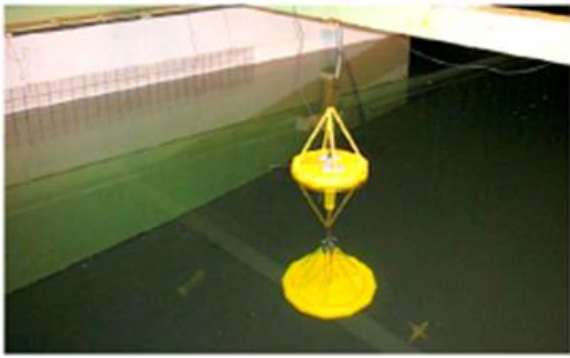


شکل ۱- سیستم مبدل جاذب نقطه ای مبدل انرژی امواج دریا (مدل لی و همکاران [۲۰])، سمت چپ: سیستم متشکل از یک جسم، راست: سیستم متشکل از دو جسم

۳- شرایط حالت بهینه سیستم مبدل انرژی امواج دریا به انرژی الکتریکی

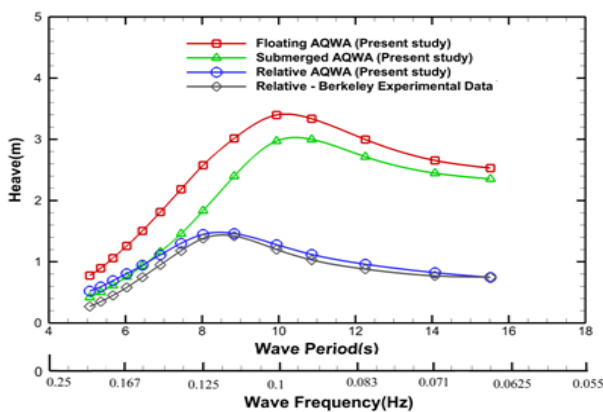
در این بخش با توجه به پارامترهای تأثیرگذار بر رفتار سیستم مبدل انرژی امواج دریا به بررسی شرایط دستیابی به حالت بهینه سیستم می پردازیم. با بررسی های بعمل آمده در خصوص شرایط سیستم مبدل انرژی امواج دریا، می توان نتیجه گرفت که دستیابی به حالت بهینه سیستم در ازای مقادیر مناسب برای ضرایب سختی و میرایی سیستم PTO شامل Kpto و Cpto امکان پذیر می باشد. پارامترهای مذکور به عنوان پارامترهای اساسی و تأثیرگذار در سیستم معرفی می شوند. لذا با تعیین مقادیر بهینه برای پارامترهای فوق می توان به حداکثر توان خروجی سیستم دست یافت [۱۴]. در شکل ۲ نمودار نیرویی یا دیاگرام آزاد برای سیستم دو درجه آزادی نشان داده شده است. معادلات حاکم بر حرکت سیستم مبدل انرژی امواج دریا در حالت دو درجه آزادی را به صورت رابطه زیر بیان می شود [۱۴]:

$$\begin{aligned} m_1 \ddot{x}_1 + m_{11} \ddot{x}_1 + m_{12} \ddot{x}_2 + b_{11} \dot{x}_1 + b_{12} \dot{x}_2 + b_{vis,1} \dot{x}_1 + C_{PTO} (\dot{x}_1 - \dot{x}_2) + K_{PTO} (x_1 - x_2) + K_s x_1 &= F_{e1} \\ m_2 \ddot{x}_2 + m_{21} \ddot{x}_1 + m_{22} \ddot{x}_2 + b_{21} \dot{x}_1 + b_{22} \dot{x}_2 + b_{vis,2} \dot{x}_2 + C_{PTO} (\dot{x}_2 - \dot{x}_1) + K_{PTO} (x_2 - x_1) &= F_{e2} \end{aligned} \quad (1)$$



شکل ۴- تست مدل مبذل انرژی امواج دریا در آزمایشگاه برکلی (December 2010) [۱۳]

به منظور اطمینان از فرآیند مدل سازی و تحلیل سیستم در این حالت نیز مقایسه ای بین نتایج مدل سازی عددی و تست تجربی انجام گرفته است. برای این منظور نمودار منحنی مقادیر حرکت هیو سیستم در حالت دو درجه آزادی در شکل ۵ نشان داده شده است. با مقایسه نتایج تحقیق حاضر و نتایج تست تجربی نشان داده شده در این شکل می توان دریافت که نتایج عددی بدست آمده دارای دقت قابل قبول می باشد. همانطور که در این شکل مشاهده می شود در دوره تناوب ۸ ثانیه به دلیل وقوع پدیده تشدید در سیستم مقدار جابجایی نسبی حرکت هیو سیستم که ناشی از اختلاف مقادیر جابجایی هیو مربوط به جسم شناور و مغروق می باشد، حداکثر خواهد بود.



شکل ۵- نتایج تحلیل سیستم مربوط به جابجایی هیو در حالت دو درجه آزادی (H=2/5 m)

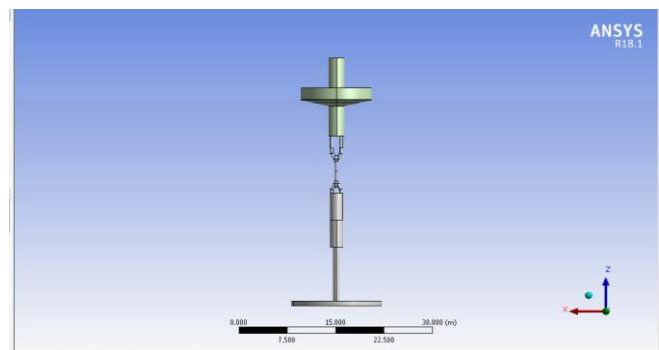
۵- ساخت نمونه آزمایشگاهی

در این بخش به ساخت مدل آزمایشگاهی سیستم جاذب نقطه‌ای مبذل انرژی امواج خواهیم پرداخت. فرآیند ساخت و تست مدل مورد نظر، در آزمایشگاه شهدای خلیج فارس دانشگاه امام حسین (ع) انجام گرفته است. این مدل پس از نصب در حوضچه کشش در آب ساکن قرار گرفته است و فرکانس طبیعی حرکات آن تعیین شده است. در نهایت این مدل در آزمایشگاه

شرایط لازم برای دستیابی به شرایط بهینه سیستم در حالت دو درجه آزادی می باشد.

۴- مدل سازی سیستم مبذل جاذب نقطه‌ای انرژی امواج دریا به انرژی الکتریکی

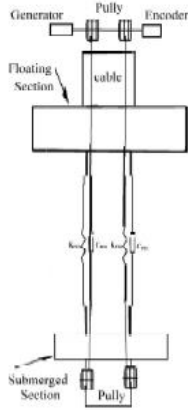
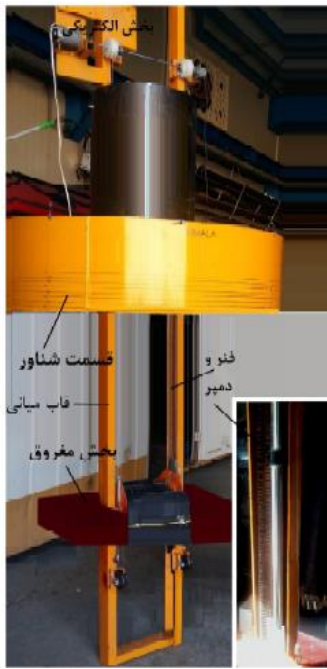
همانطور که پیش تر نیز اشاره گردید، مدل ارائه شده بر مبنای مدل ارائه شده توسط لی و همکاران^{۲۹} [۲۰] مطابق با شکل ۱ می باشد. جهت عملی شدن اصول عملکردی سیستم، دستگاه در دو بخش اصلی شامل بویه شناور و جسم مغروق مدل سازی می گردد. هدف اصلی تحقیق حاضر مدل سازی و تحلیل سیستم جاذب نقطه‌ای بصورت دو درجه آزادی می باشد. لذا در این مرحله مدل سازی هیدرودینامیکی سیستم متشکل از دو جسم شناور و مغروق انجام گرفته است. در شکل ۳ مدل سازی سیستم در حالت دو درجه آزادی در نرم افزار انسیس آکوا نشان داده شده است. نتایج مدل سازی و تحلیل هیدرودینامیکی سیستم شامل مقادیر ضرایب و پارامترهای هیو درودینامیکی، به منظور بهینه سازی سیستم در معاملات حرکت سیستم مورد استفاده قرار گرفته و نتایج بهینه سازی شامل مقادیر عددی ضرایب میرایی و سختی سیستم PTO و توان متوسط خروجی در شرایط بهینه بدست خواهد آمد.



شکل ۳- مدل سازی سیستم حالت دو درجه آزادی مبذل جاذب نقطه‌ای انرژی امواج دریا

۴-۱- اعتبارسنجی نتایج

همچنین به جهت بررسی نتایج حاصل از شبیه سازی و تحلیل عددی در تحقیق حاضر، مقایسه لازم با داده های حاصل از تست تجربی (UC Berkeley, December 2010) [۱۳] انجام گرفته است. در شکل ۴ مدل مورد آزمایش در آزمایشگاه برکلی نشان داده شده است. با توجه به نتایج تست تجربی و مقادیر عددی بدست آمده از مدل سازی و تحلیل سیستم، اعتبارسنجی لازم برای مدل مذکور صورت گرفته است.



شکل ۶- اجزا و مشخصات و نمای کلی مدل ساخته شده از سیستم در آزمایشگاه

۵-۱- اجزا و مشخصات سیستم

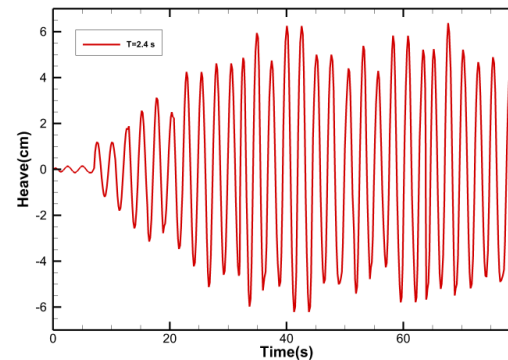
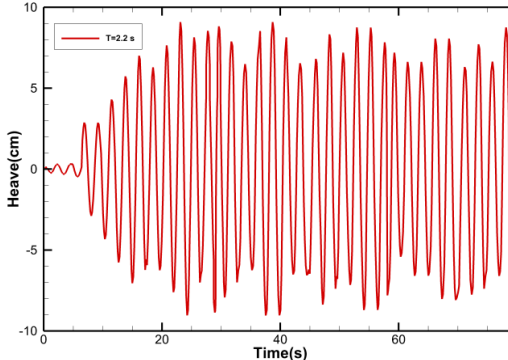
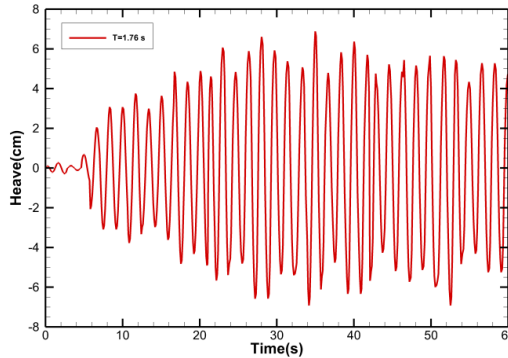
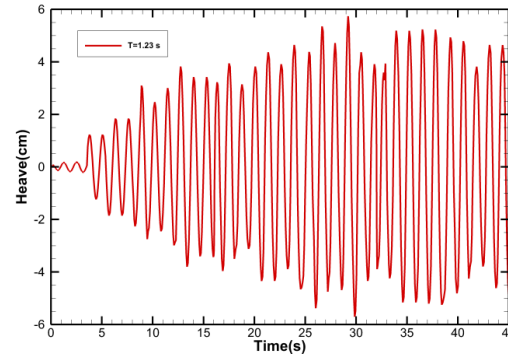
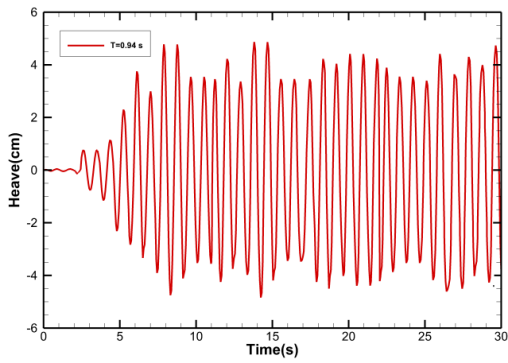
همانطور که پیش تر نیز اشاره شد سیستم مبدل انرژی امواج دریا دارای دو بخش اصلی شناور و مغروق بوده که این دو بخش توسط یک سیستم فنر و دمپر به یکدیگر متصل شده است. به دلیل این که در این تحقیق فقط از حرکت قائم یا هیو برای جذب انرژی بهره گرفته شده است، لذا به جهت محدود کردن درجات آزادی سیستم، قسمت فنر و دمپر در یک قاب بصورت قائم تعبیه شده است. این قاب که قسمت مغروق سیستم را به قسمت شناور آن متصل می نماید، دارای دو ستون بصورت موازی بوده و به همین دلیل در ساخت آن از یک جفت فنر و دمپر مشابه بطور موازی استفاده شده است. مقادیر سختی فنر و میرایی دمپر مورد نیاز در ساخت مدل از مقادیر بدست آمده از نتایج مدل سازی و تحلیل عددی و با استفاده از روابط ۴ و ۵ بدست آمده است. مقادیر سختی هر یک از فنرها برابر با 90N/m بوده و در نتیجه سختی کل سیستم برابر با 180 نیوتن بر متر است. همچنین ضریب میرایی انتخابی برای هر یک از دمپرها در حدود 250N.s/m بوده است، لذا میرایی کل سیستم برابر با 500N.s/m می باشد. در جدول ۱ مقادیر بهینه ضرایب سختی و میرایی مورد استفاده مربوط به مدل آزمایشگاهی آورده شده است. در شکل ۶ شکل شماتیک از اجزا و مشخصات مدل و نیز نمای کلی مدل ساخته شده از سیستم در آزمایشگاه نشان داده شده است.

جدول ۱- مقادیر ضرایب بهینه سیستم C_{pto} و K_{pto} برای مدل آزمایشگاهی سیستم مبدل انرژی امواج دریا

پارامترهای مقادیر	نماد پارامتر	نتایج تست مدل
ضریب میرایی بهینه سیستم PTO	C_{PTOopt}	500(Ns/m)
ضریب سختی بهینه سیستم PTO	K_{PTOopt}	180(N/m)

۶- انجام آزمایش ها و ثبت نتایج

نحوه استقرار سیستم نیز برای عملیات تست در حوضچه در شکل ۷ سمت چپ نشان داده شده است. در این شکل تجهیزات مورد نیاز برای انجام تست نیز نشان داده شده است. در شکل سمت راست بالا وسیله لازم برای ثبت مشخصات موج برخوردی به سیستم و در شکل سمت راست پایین امکانات لازم برای انتقال نتایج حاصل از تست به یک رایانه نشان داده شده است. قبل از ورود به مراحل انجام آزمایش سیستم موج ساز و کلیه تجهیزات موجود از نظر کالیبره بودن مورد بررسی قرار گرفته است.



شکل ۸- نمودارهای حرکات هیو بر حسب زمان، حاصل از تست مدل $(T=0/94, 1/23, 1/76, 2/2, 2/4s, H=10cm)$

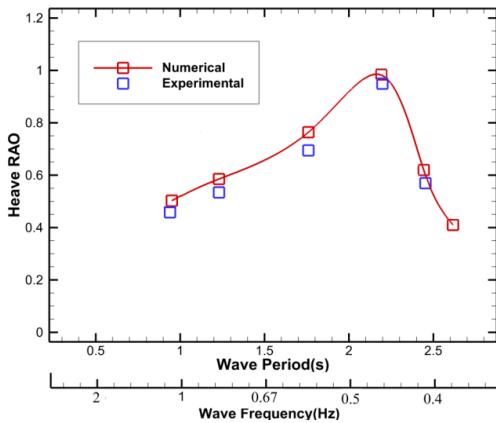


شکل ۷- نحوه استقرار سیستم و تجهیزات مورد نیاز جهت انجام تست

نتایج حاصل از تست مدل شامل حرکات سیستم، ولتاژ و جریان خروجی ژنراتور توسط حسگرهای متصل به سیستم ثبت و گزارش شده است. این موضوع توسط پورت خروجی هر حسگر به رایانه‌های موجود در محل تست منتقل شده و مورد استفاده گرفته است. حسگرهای موجود در شرایط آزمایش شامل حسگرهای ثبت مشخصات امواج برخوردی از قبیل ارتفاع، دوره تناوب و طیف موج برخوردی، حسگرهای ثبت‌کننده شتاب حرکات سیستم و حسگرهای ثبت‌کننده دور و ولتاژ الکتریکی خروجی ژنراتور می‌باشد. حسگرهای ثبت مشخصات موج برخوردی که از نوع خازنی می‌باشد و مطابق با شکل ۷ روی کانال به فاصله کمی در مجاورت سیستم قبل از آنکه موج تولیدی به سیستم برخورد کند، مشخصات موج برخوردی را ثبت و گزارش می‌نماید. حسگرهای ثبت‌کننده شتاب سیستم که توسط دستگاهی روی بدنه سیستم متصل شده است و در اثر حرکات سیستم مقادیر شتاب سیستم در جهات مختلف حرکتی را ثبت و گزارش می‌نماید.

۱-۶- نتایج حاصل از آزمایش

به جهت بررسی حرکات سیستم و استخراج منحنی RAO و مقایسه آن با نتایج عددی، نمودارهای مقادیر جابجایی هیو بر حسب زمان حاصل از نتایج تست مدل به ازای دوره‌های تناوب مختلف موج $(T=0/94, 1/23, 1/76, 2/2, 2/4s)$ در شکل ۸ ثبت و نشان داده شده است. مطالعه نتایج در این محدوده از دوره تناوب به جهت بررسی وقوع تشدید در سیستم دارای اهمیت می‌باشد. مقدار ارتفاع موج در این آزمایش برابر با ۱۰ سانتی‌متر در نظر گرفته شده است.



شکل ۱۰- مقایسه نمودار RAO، حاصل از نتایج عددی و نتایج حاصل از تست مدل

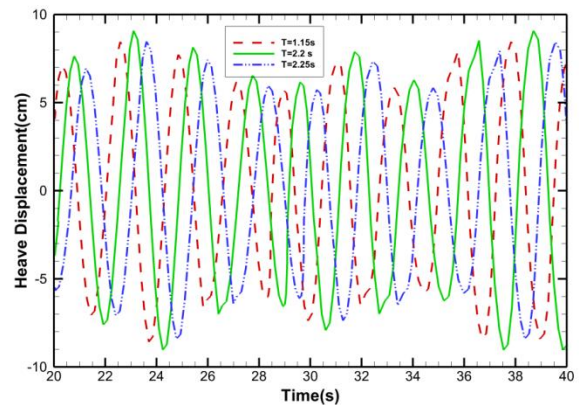
۳-۶- بررسی تکرارپذیری آزمایش‌ها

در این بخش به بررسی تکرارپذیری آزمایش‌ها و تحلیل عدم قطعیت برای اطمینان از صحت آزمایش‌های پرداخته شده است. همانطور که اشاره شد شبیه‌سازی عددی به صورت سه بعدی و با استفاده از روش المان مرزی به کمک نرم افزار انسیس آکوا انجام شده است. همچنین نتایج شبیه‌سازی تطابق خوبی را با نتایج تجربی نشان می‌دهد. با توجه به محدودیت‌های دستگاه در شرایط عملکردی با استفاده از این نتایج می‌توان محدوده وسیع‌تری از شرایط عملکردی تجهیزات را پیش‌بینی کرد. محاسبه عدم قطعیت و یا انحراف معیار داده‌ها برای تعیین محدوده خطا با بیشترین احتمال وقوع انجام می‌شود. پس از انجام آزمایش‌ها و تکرارپذیری آن و حذف داده‌های غیر قابل قبول نتایج گزارش شده است.

نتایج مربوط به جابجایی سیستم با توجه به پاسخ‌های زمانی ثابت توسط وسایل اندازه‌گیری ثبت می‌شود، همچنین محدوده دوره تناوب با توجه به موقعیت وقوع تشدید در سیستم تعیین می‌شود. در انجام این آزمایش‌ها، جابجایی سیستم برای دوره‌های تناوب ۰/۹۴، ۱/۲۳، ۱/۷۶، ۲/۲ و ۲/۴ ثانیه مطابق با آزمون‌های استاندارد یادشده در دستگاه اندازه‌گیری می‌شود تا به وسیله آن بتوان روند تغییرات حرکتی سیستم را به ازای اختلاف دوره‌های تناوب مختلف بررسی کرد. انجام آزمایش‌ها با تکرارپذیری و محاسبه عدم قطعیت صورت گرفته است. نتایج حاصل از تکرار آزمایش‌ها به ازای دوره‌های تناوب مذکور در شکل ۱۱ نشان داده شده است.

با بررسی نتایج آزمایش‌های انجام شده به محاسبه انحراف معیار استاندارد برای هر آزمایش و تعیین عدم قطعیت استاندارد به منظور پیش‌بینی محدوده خطا با بیشترین احتمال وقوع پرداخته شده است. انحراف استاندارد میانگین مطابق با رابطه ۷ تعریف می‌شود که در آن N بیانگر تعداد تکرار آزمایش، δ بیانگر انحراف

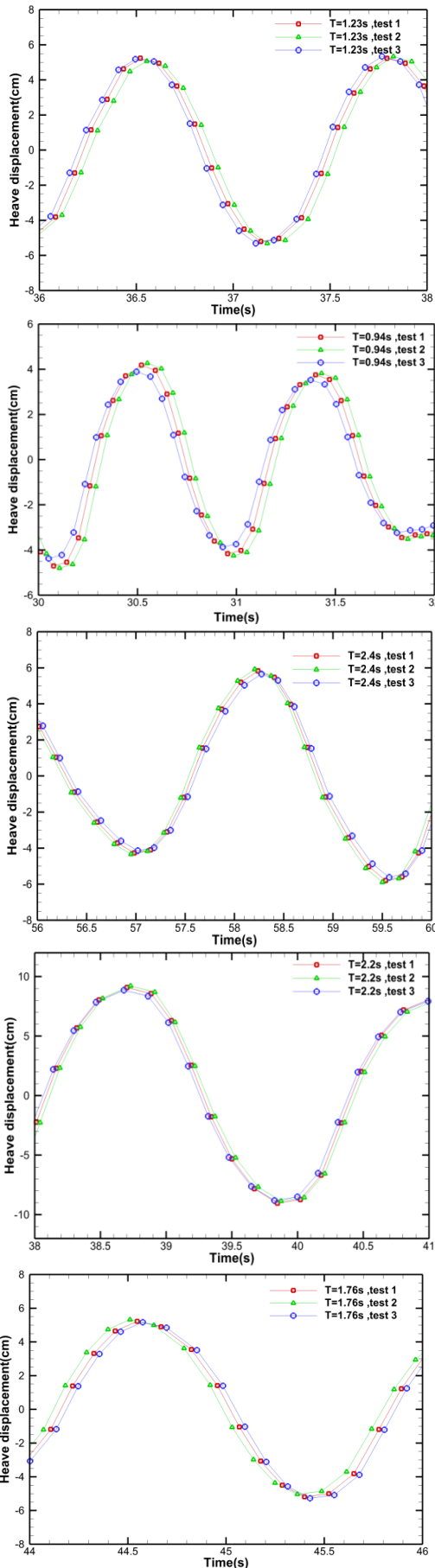
با توجه به نتایج عددی و تعیین دوره تناوب ۲/۲ ثانیه به عنوان دوره تناوب تشدید سیستم، در نزدیکی این دوره تناوب مقادیر جابجایی سیستم از آزمایش مدل بدست آمده و نمودار مقادیر جابجایی مربوط به این محدوده در شکل ۹ نشان داده شده است. این مقایسه در سه دوره تناوب ۲/۱۵ و ۲/۲ و ۲/۲۵ شده است. ثانیه به منظور تعیین دوره تناوب مربوط به حالت وقوع تشدید در سیستم انجام گرفته است. مطابق با این شکل با مقایسه مقادیر جابجایی هیو در دوره تناوب $T=2/15, 2/2, 2/25$ s می‌یابیم که بیشترین مقادیر جابجایی مربوط به دوره تناوب ۲/۲ ثانیه بدلیل وقوع تشدید در سیستم می‌باشد.



شکل ۹- مقایسه مقادیر جابجایی هیو بر حسب زمان، حاصل از تست مدل در دوره‌های موج $T=2/15, 2/2, 2/25$ s

۲-۶- نمودار RAO سیستم و اعتبارسنجی نتایج

با استفاده از نتایج بدست آمده از ثبت حرکات مدل در دوره‌های تناوب مختلف موج و استخراج نمودار شکل ۱۰ که مربوط به رفتار RAO سیستم می‌باشد، می‌توان دریافت که نتایج بدست آمده از آزمایش‌های تجربی در مقایسه با نتایج تحلیل عددی از دقت قابل قبولی برخوردار می‌باشد. همانطور که از این نمودار نیز برمی‌آید در دوره تناوب ۲/۲ ثانیه (فرکانس ۰/۴۵۴ هرتز) بدلیل وقوع پدیده تشدید بیشترین مقدار جابجایی برای سیستم بدست آمده است. مشابه نتایج عددی در تست تجربی نیز پدیده تشدید در نزدیکی دوره تناوب موج ۲/۲ ثانیه اتفاق می‌افتد. تفاوت اندک بین این اعداد ناشی از اختلاف اندک در ابعاد مدل اصلی و مدل ساخته شده و نیز برخی افت‌ها و خطاهای موجود در سیستم می‌باشد.



شکل ۱۱- مقایسه نتایج حاصل از تکرار آزمایش مدل (Test 1,2,3) در دوره تناوب T=0/94,1/23,1/76,2/2,2/4s

معیار استاندارد است و به صورت رابطه ۸ تعریف می‌شود. در این رابطه، ζ_i نشان‌دهنده جابجایی اندازه‌گیری شده و ζ_m نشان‌دهنده متوسط جابجایی اندازه‌گیری شده است [۲۱].

$$\bar{\delta} = \frac{\sum_{i=1}^N \delta_i}{N} \quad (7)$$

$$\delta = \left\{ \frac{1}{m} \sum_{i=1}^k (\zeta_i - \zeta_m)^2 \right\}^{1/2} \quad (8)$$

بدین ترتیب مقدار عدم قطعیت استاندارد حاصل از تحلیل و بررسی آزمایش‌ها بصورت رابطه زیر بیان می‌گردد [۲۲]:

$$u_s = \frac{\delta}{\sqrt{N}} \quad (9)$$

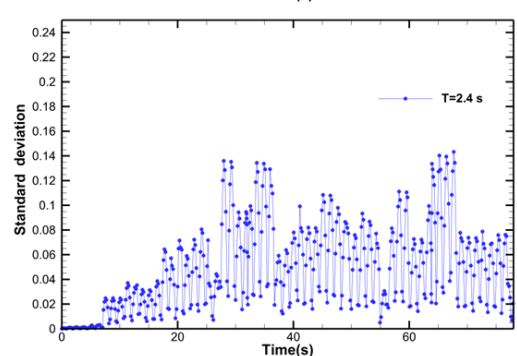
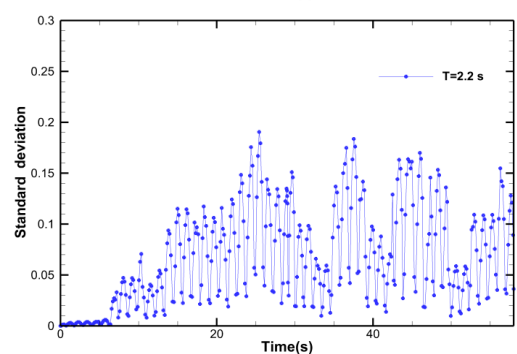
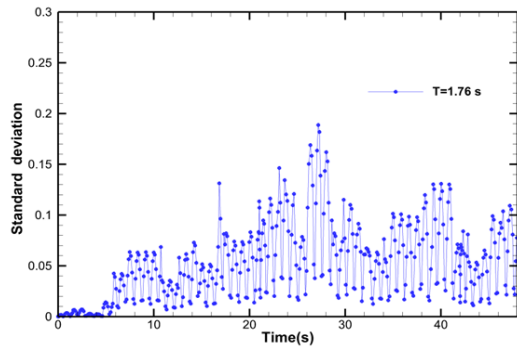
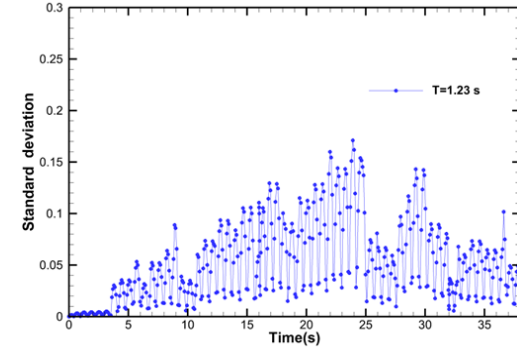
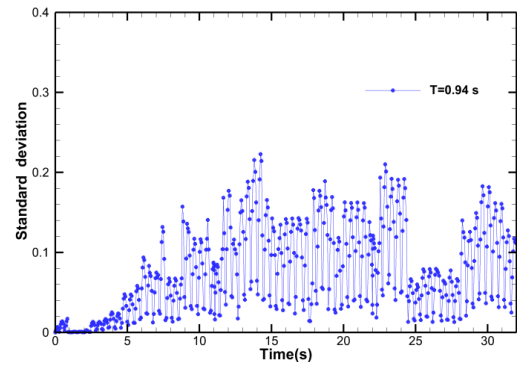
در شکل ۱۲ مقادیر انحراف استاندارد میانگین حرکات مدل حاصل از بررسی تکرارپذیری آزمایش‌ها در دوره تناوب ۰/۹۴، ۱/۲۳، ۱/۷۶، ۲/۲ و ۲/۴ نشان داده شده است. همچنین در جدول ۲ مقادیر انحراف استاندارد میانگین و عدم قطعیت استاندارد محاسبه شده به ازای دوره‌های تناوب مختلف برای مقادیر جابجایی اندازه‌گیری شده مشخص شده است. با توجه به نتایج ارائه شده در این جدول حد قابل قبول برای مقادیر انحراف استاندارد میانگین کمتر از ۰/۱ (معادل ۱۰ درصد) و مقادیر عدم قطعیت استاندارد کمتر از ۰/۰۵ (معادل ۵ درصد) حاکی از این موضوع است که نتایج تحلیل و بررسی در خصوص تکرارپذیری آزمایش‌ها از مقبولیت کافی برخوردار می‌باشد.

جدول ۲- نتایج حاصل از بررسی تکرارپذیری آزمایش‌ها شامل انحراف استاندارد و عدم قطعیت استاندارد

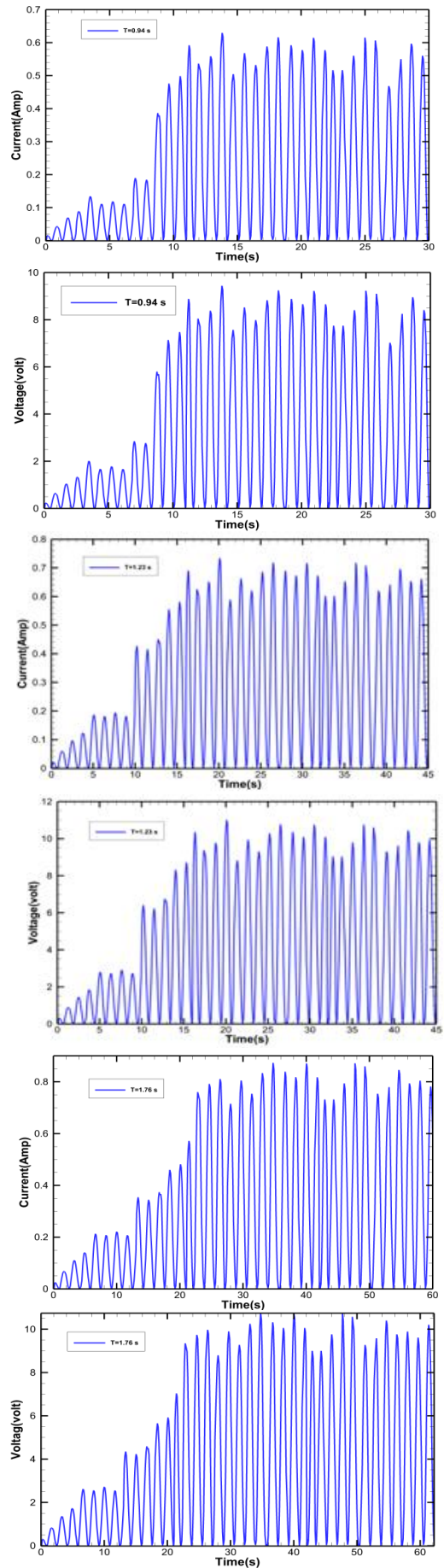
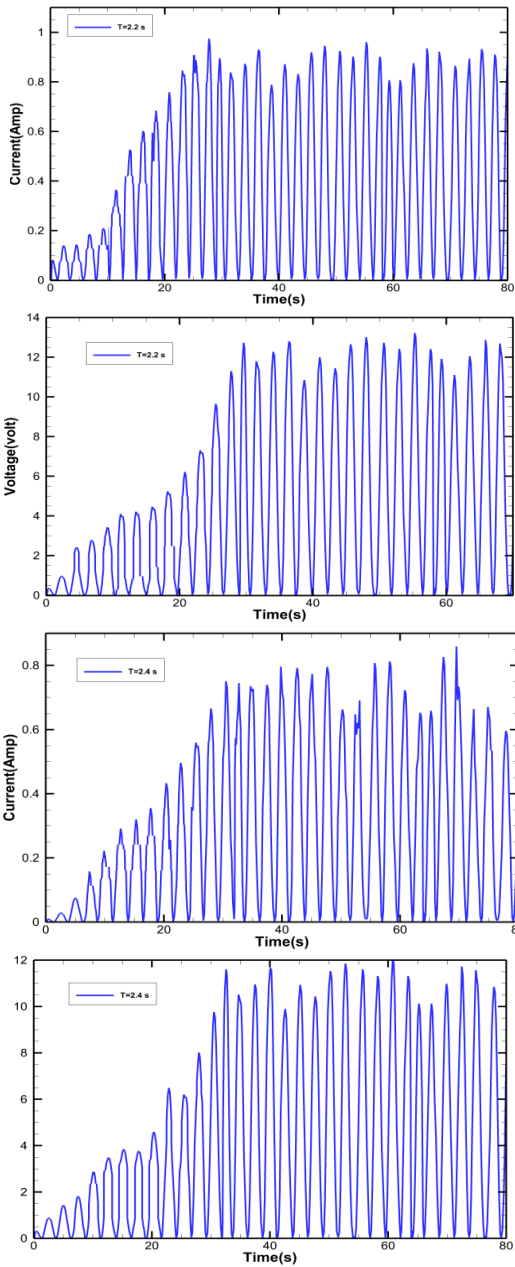
دوره تناوب موج (ثانیه)	انحراف استاندارد میانگین	عدم قطعیت استاندارد
۰/۹۴	۰/۰۶۵	۰/۰۳۷
۱/۲۳	۰/۰۵۴	۰/۰۳۱
۱/۷۶	۰/۰۵۵	۰/۰۳۲
۲/۲	۰/۰۶۲	۰/۰۳۵
۲/۴	۰/۰۴۹	۰/۰۲۸

۴-۶- ولتاژ، جریان و توان الکتریکی خروجی

در این مرحله عملیات تست مدل در چند حالت انجام گرفته است و نتایج مورد نظر استخراج شده است. در گام نخست سیستم بصورت یک درجه آزادی و در گام بعد سیستم بصورت دو درجه آزادی آزمایش شده است. برای این منظور مقایسه‌ای بین توان خروجی سیستم در دو حالت انجام گرفته است. همچنین با تغییرات دوره تناوب موج و ارتفاع موج آزمایش‌ها تکرار و نتایج مورد نیاز استخراج شده است. در نمودارهای شکل ۱۳ و ۱۴ نتایج آزمایش‌های مربوط به سیستم در حالت دو درجه آزادی به ازای ۵ دوره تناوب $T=0/94, 1/23, 1/76, 2/2, 2/4s$ مورد آزمایش و بررسی قرار گرفته است. همانطور که اشاره شد مطالعه نتایج در این محدوده از دوره تناوب به جهت بررسی وقوع تشدید دارای اهمیت می‌باشد. نتایج ارائه شده در شکل ۱۳ شامل نمودارهای مقادیر ولتاژ و جریان خروجی سیستم مربوط به هر دوره تناوب موج می‌باشد. همانطور که از این نمودارها نیز مشخص است در دوره تناوب ۲/۲ ثانیه (فرکانس موج ۰/۴۵۴ هرتز) بدلیل وقوع تشدید مقادیر ولتاژ خروجی در مقایسه با دوره‌های تناوب دیگر بیشتر است. مقدار ارتفاع موج در این آزمایش نیز برابر با ۱۰ سانتی‌متر در نظر گرفته شده است.



شکل ۱۲- مقادیر انحراف استاندارد میانگین حرکات مدل حاصل از بررسی تکرارپذیری آزمایش‌ها در دوره تناوب $T=0/94, 1/23, 1/76, 2/2, 2/4s$

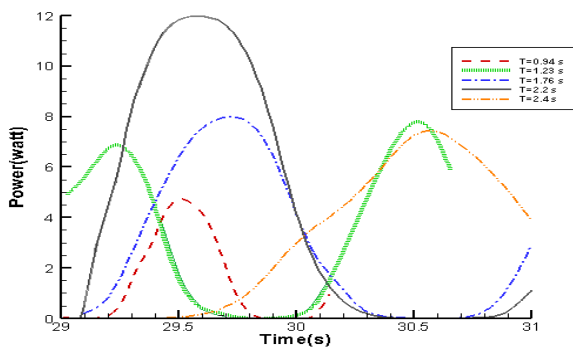


ادامه شکل ۱۳- نمودارهای زمانی ولتاژ و جریان خروجی، حاصل از نتایج تست مدل (T=0/94,1/23,1/76,2/2,2/4s, H=10cm)

همچنین با توجه به نتایج بدست آمده مربوط به مقادیر جریان و ولتاژ خروجی سیستم می‌توان مقدار توان الکتریکی خروجی سیستم حاصل از نتایج تست مدل در دوره‌های تناوب مختلف را تعیین نمود. این نتیجه بصورت نمودارهای شکل ۱۴ در دوره‌های تناوب مختلف موج نشان داده شده است. همانطور که از نمودارهای نتایج این شکل نیز مشخص است، در دوره تناوب ۲/۲ ثانیه (فرکانس موج ۰/۴۵۴ هرتز) بدلیل وقوع تشدید مقادیر جریان و ولتاژ خروجی در مقایسه با دوره‌های تناوب دیگر بیشتر است.

شکل ۱۳- نمودارهای زمانی ولتاژ و جریان خروجی، حاصل از نتایج تست مدل (T=0/94,1/23,1/76,2/2,2/4s, H=10cm)

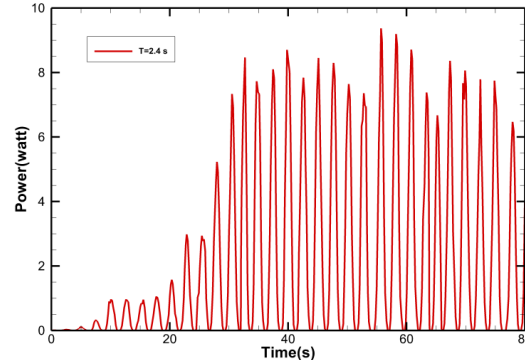
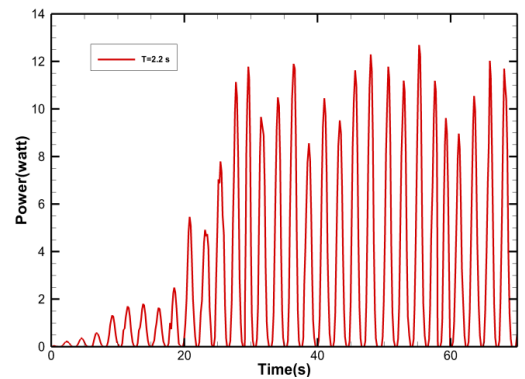
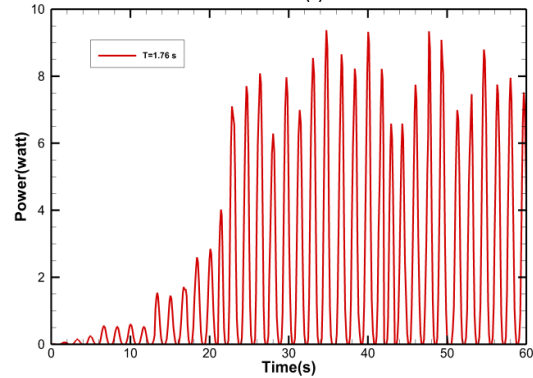
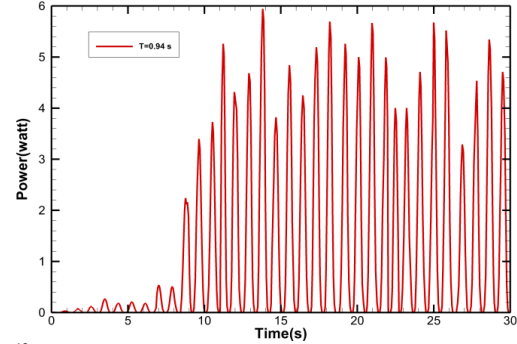
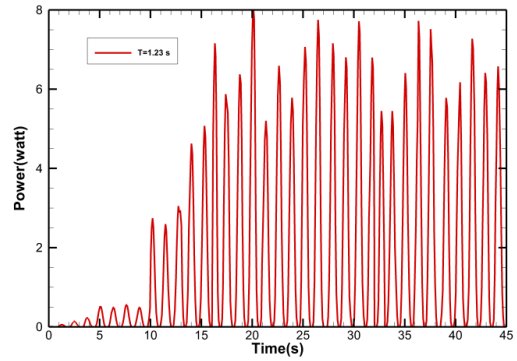
در شکل ۱۵ نمودار مقادیر توان الکتریکی خروجی سیستم به ازای ۵ دوره تناوب مورد آزمایش از $T=0/94, 1/23, 1/76, 2/2, 2/4s$ به طور یکجا در محدوده زمانی ۲۹ تا ۳۱ ثانیه نشان داده شده است. در این شکل تغییرات مقادیر نظیر هر نمودار در هر دوره تناوب بصورت جداگانه نشان داده شده است. همانطور که از این نمودار نیز بر می آید جریان خروجی سیستم در محدوده صفر تا ۱ آمپر و ولتاژ خروجی در محدوده صفر تا ۱۴ ولت تغییر می کند. همچنین با مقایسه نمودارهای نتایج مربوط به دوره های تناوب مختلف موج می توان دریافت که بیشترین ولتاژ و توان خروجی مربوط به دوره تناوب در حالت وقوع تشدید ($T=2/2s$) می باشد.



شکل ۱۵- نمودار مقایسه توان خروجی سیستم بر حسب زمان در دوره تناوب $T=0/94, 1/23, 1/76, 2/2, 2/4s$

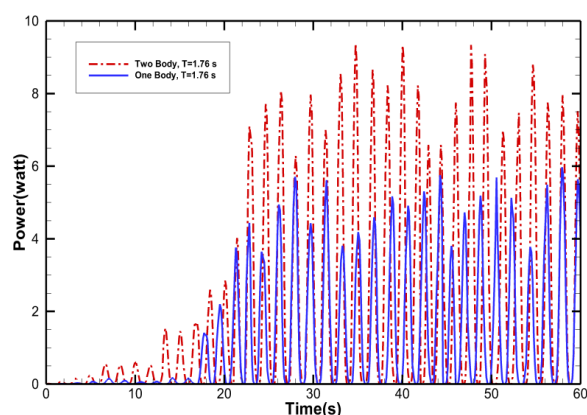
۵-۶- مقایسه نتایج حاصل از تست سیستم یک و دو درجه آزادی

به جهت مقایسه سیستم در حالات یک و دو درجه آزادی، توان خروجی سیستم در دوره تناوب $T=1/76s$ مورد بررسی و مقایسه قرار گرفته است. مقایسه این حالات مطابق با شکل ۱۶ نشان می دهد توان خروجی سیستم با مشخصات مشابه در حالت دو درجه آزادی بیشتر از حالت یک درجه آزادی خواهد بود. نتایج حاصل از آزمایش مدل نشان می دهد که مقدار توان خروجی در سیستم دو درجه آزادی تقریباً دو برابر مقدار توان خروجی در سیستم یک درجه آزادی می باشد. مقدار ارتفاع موج در این آزمایش نیز برابر با ۱۰ سانتی متر در نظر گرفته شده است.



شکل ۱۴- نمودارهای زمانی توان خروجی سیستم، حاصل از نتایج تست مدل ($T=0/94, 1/23, 1/76, 2/2, 2/4s, H=10cm$)

- 18- Babarit
- 19- Power Take Off
- 20- Amiri
- 21- Liang
- 22- Falcao
- 23- Floating body
- 24- Submerged body
- 25- Mooring
- 26- Yu and Li
- 27- Floating Section
- 28- Submerged Section
- 29- Li et al.



شکل ۱۶- نمودار مقایسه توان خروجی سیستم ۱ و ۲ درجه آزادی بر حسب زمان در دوره تناوب $T=1/76$

منابع:

- 1- M. Alves, A. Brito-Melo, and A. J. N. A. Sarmento, *Numerical Modelling of the Pendulum Ocean Wave Power Converter using a Panel Method*. Twelfth Int. Offshore Polar Eng. Conf. 26-31 May, Kitakyushu, Japan, vol. 12, no. January, pp. 655–661, 2002.
- 2- E. B. Agamloh, A. K. Wallace, and A. von Jouanne, *Application of fluid-structure interaction simulation of an ocean wave energy extraction device*. *Renew. Energy*, vol. 33, no. 4, pp. 748–757, 2008.
- 3- G. De Backer, *Hydrodynamic Design Optimization of Wave Energy Converters Consisting of Heaving Point Absorbers*. Ghent University, 2009.
- 4- J. D. R. De Backer G., M. Vantorre, R. Banasiak, C. Beels, *Numerical Modelling of Wave Energy Absorption By a Floating Point Absorber System*. Proc. Seventeenth Int. Offshore Polar Eng. Conf. 1-6 July, Lisbon, Port., 2007.
- 5- G. De Backer, M. Vantorre, C. Beels, J. De Rouck, and P. Frigaard, *Performance of closely spaced point absorbers with constrained floater motion*. 8th EWTEC, pp. 806–817, 2009.
- 6- I. Touzón González, P. Ricci, M. J. Sánchez Lara, G. Pérez Morán, and F. Boscolo Papo, *Design, Modelling and Analysis of a Combined Semi-Submersible Floating Wind Turbine and Wave Energy Point-Absorber*. Vol. 8 *Ocean Renew. Energy*, vol. 8, p. V008T09A085, 2013.
- 7- S. Bozzi, A. M. Miquel, A. Antonini, G. Passoni, and R. Archetti, “Modeling of a point absorber for energy conversion in Italian seas” *Energies*, vol. 6, no. 6, pp. 3033–3051, 2013.
- 8- J. Goggins and W. Finnegan, *Shape optimisation of floating wave energy converters for a specified wave energy spectrum*. *Renew. Energy*, vol. 71, pp. 208–220, 2014.
- 9- J. Pastor and Y. Liu, *Power Absorption Modeling and Optimization of a Point Absorbing Wave Energy Converter Using Numerical Method*. *J. Energy Resour. Technol.*, vol. 136, no. 2, p. 021207, 2014.
- 10- H. J. Koh, W. S. Ruy, I. H. Cho, and H. M. Kweon, *Multi-objective optimum design of a buoy for the resonant-type wave energy converter*. *J. Mar. Sci.*

۷- نتیجه گیری

در این مقاله نتایج حاصل از مدل سازی سیستم میدل جاذب نقطه‌ای با استفاده از نتایج تحقیق مشابه مورد بررسی و صحت سنجی قرار گرفت. جهت بررسی عملکرد سیستم در حالات و شرایط مختلف موج، مراحل ساخت و آزمایش مدل انجام گرفته است و نتایج ارزیابی سیستم توسط نمودارهای مختلف مورد بحث و بررسی قرار گرفت. نتایج نشان می دهد در دوره تناوب موج $2/2$ ثانیه (فرکانس موج $0/454$ هرتز) بدلیل وقوع تشدید در سیستم مقادیر جریان، ولتاژ و توان خروجی سیستم در مقایسه با دوره‌های تناوب دیگر بیشتر است. مقایسه نتایج عددی و نتایج حاصل از تست مدل، حاکی از وجود اختلاف جزئی بین نتایج می باشد. این تفاوت ناشی از اختلاف اندک در ابعاد مدل عددی و مدل ساخته شده و نیز برخی افت‌ها و خطاهای موجود در سیستم می‌باشد.

کلید واژگان

- 1- Floating-Point Absorber
- 2- Heave
- 3- ANSYS-AQWA
- 4- Panel method
- 5- Alves
- 6- Emmanuel
- 7- Computational Fluid Dynamics
- 8- Point Absorber Wave Energy Converter
- 9- Backer
- 10- WAMIT
- 11- AQWA
- 12- Ricci
- 13- Response Amplitude Operator
- 14- Bozzi
- 15- Pastor
- 16- Ocean Power Technology
- 17- Jun Koh

- Technol., vol. 20, no. 1, pp. 53–63, 2015.
- 11- G. Duclos, A. Babarit, and A. H. Clément, *Optimizing the Power Take Off of a Wave Energy Converter With Regard to the Wave Climate*. J. Offshore Mech. Arct. Eng., vol. 128, no. 1, p. 56, 2006.
- 12- A. Babarit, J. Hals, A. Kurniawan, J. Krokstad, and T. Moan, *Power Absorption Measures and Comparisons of Selected Wave*. ASME 2011 30th Int. Conf. Ocean. Offshore Arct. Eng. OMAE2011, 2011.
- 13- A. Amiri, R. Panahi, and S. Radfar, *Parametric study of two-body floating-point wave absorber*. J. Mar. Sci. Appl., vol. 15, no. 1, pp. 41–49, 2016.
- 14- C. Liang and L. Zuo, *On the dynamics and design of a two-body wave energy converter*. Renew. Energy, vol. 101, pp. 265–274, 2017.
- 15- D. V. Evans and R. Porter, *Wave energy extraction by coupled resonant absorber*. Philos. Trans. R. Soc. A Math. Phys. Eng. Sci., vol. 370, no. 1959, pp. 315–344, 2012.
- 16- U. A. Korde, *Systems of reactively loaded coupled oscillating bodies in wave energy conversion*. Appl. Ocean Res., vol. 25, no. 2, pp. 79–91, 2003.
- 17- A. F. d. O. Falcão, *Wave energy utilization: A review of the technologies*. Renew. Sustain. Energy Rev., vol. 14, no. 3, pp. 899–918, 2010.
- 18- J. Van Den Berg, P. Ricci, M. Santos, A. Rico, and J. Lopez, *Hydrodynamic performance of heaving wave energy converters in wave climates*. 3rd Int. Conf. Ocean Energy, pp. 1–7.
- 19- J. N. Newman, *Wave Effects on Multiple Bodies*. Hydrodyn. Sh. Ocean Eng., vol. 2001, no. April, pp. 3–26, 2001.
- 20- Y.-H. Yu and Y. Li, *A RANS Simulation of the Heave Response of a Two-Body Floating Point Wave Absorber*. Proc. 21st Int. Offshore Polar Eng. Conf., no. March, pp. 1–10, 2011.
- 21- Y. Oghabneshin, S. Sedighi, M. Zabetian, A. Mohammad Ebrahim, *Experimental and numerical investigation of the effect of pressure on in-cylinder swirl flow using swirl meter*. Modares Mechanical Engineering. 2017; 17 (3) :327-335.
- 22- ITTC, *ITTC – Example for Uncertainty Analysis of Resistance Tests in Towing Tanks*. 27th Int. Towing Tank Conf., 2014.