

محاسبه ضرایب هیدرودینامیکی زیردریایی به روش ترکیبی

سجاد اردشیری^{۱*}، احسان یاری^۲^۱ دکتری، دانشگاه صنعتی مالک اشتر، مجتمع دانشگاهی مکانیک، s.ardeshiri@mut-es.ac.ir^۲ استادیار، دانشگاه صنعتی مالک اشتر، مجتمع دانشگاهی مکانیک، ehsanyari11@gmail.com

اطلاعات مقاله

ناریخچه مقاله:

تاریخ دریافت مقاله: ۱۴۰۱/۰۵/۱۲

تاریخ پذیرش مقاله: ۱۴۰۱/۱۲/۱۶

کلمات کلیدی:

زیردریایی

ضرایب هیدرودینامیک

مکانیزم حرکت صفحه‌ای

تست کشش مورب

تست بازوی چرخان

چکیده

افزایش دقت در محاسبات ضرایب هیدرودینامیکی، تعیین دقیق‌تر پیش‌بینی مانور شناور را نتیجه می‌دهد. روش‌های مختلف تعیین ضرایب هیدرودینامیکی در تعیین دقت ضرایب، بخصوص در شبیه‌سازی عددی موثر خواهد بود. در این مطالعه آزمایشات مکانیزم حرکت صفحه‌ای (پی‌ام)، تست کشش مورب و تست بازوی چرخان، شبیه‌سازی شده و دقت نتایج آنها با داده‌های آزمایشگاهی سنجیده شده و با هم مقایسه شده‌اند. دقت نتایج شبیه‌سازی مدل آشفتگی جریان کی-اِپسیلون ری‌الایزبل و کا-اومگا اس‌اس‌تی در شبیه‌سازی آزمایش تست بازوی چرخان بررسی شده است. همچنین روشی جهت کاهش ابعاد دامنه و زمان حل در شبیه‌سازی حرکت سوای و هیو خالص ارائه و مورد بحث و ارزیابی قرار گرفته است. این روش با دقتی برابر روش مرسوم شبیه‌سازی، محاسبه ضرایب هیدرودینامیکی را با کاهش بیش از نصف اندازه شبکه و زمان حل، ممکن می‌سازد. با ترکیب روش‌های فوق محاسبه ضرایب میرایی حرکات هیو و سوای با خطای زیر ۸/۵ درصد قابل انجام است. همچنین تعیین ضرایب میرایی حرکات پیچ و یاو با خطای کمتر از ۹/۵ درصد قابل انجام است. مقادیر جرم افزوده حرکات سوای و هیو با خطای کمتر از ۲۰ درصد و برای حرکات پیچ و یاو با خطای کمتر از ۱۵ درصد قابل انجام است.

Calculation Submarine Hydrodynamic Coefficient by Hybrid Method

Sajad ardeshiri^{1*}, E. Yari²¹ Faculty of Mechanics, Malek Ashtar University of Technology, s.ardeshiri@mut-es.ac.ir² Faculty of Mechanics, Malek Ashtar University of Technology, ehsanyari11@gmail.com

ARTICLE INFO

Article History:

Received: 03 Aug 2022

Accepted: 07 Mar 2023

Keywords:

Submarine

hydrodynamic coefficient

planar motion mechanism (PMM)

captive test

RA(Rotating arm) test

ABSTRACT

Increase in the accuracy of hydrodynamic coefficient calculation cause to increase in the prediction of vessel maneuvering ability. Different methods of determining hydrodynamic coefficients will be effective in determining the accuracy of coefficients, especially in numerical simulation. In this paper, we do planar motion mechanism (PMM) test, oblique towing test, and rotating arm test simulations to compare the accuracy of their results with experimental data. The accuracy of the simulation results of K-ε Realizable and K-ω SST turbulence model has been investigated in the simulation of the rotating arm test. Also, a method to reduce the dimensions of the domain and the run-time in the simulation of the motion of pure-Sway and pure-heave has been presented, discussed, and evaluated. The results show that by hybridizing these methods we can calculate the sway and heave damping coefficients with an error under 8.5% and their added mass coefficients with an error under 20%, the yaw and pitch damping coefficient with an error under 9.5%, and the yaw and pitch added-mass coefficient with an error under 15%.

تعیین مشخصات مانور شناورها از گذشته به شکل ویژه‌ای در طراحی شناورها مورد توجه بوده است و اهمیت روزافزونی در

طراحی و بهره‌برداری از شناورها، مخصوصاً زیردریایی با توجه به حرکت ۶ درجه آزادی آن، پیدا کرده است. این موضوع به تعیین ویژگی‌های حرکتی قبل از ساخت شناورها و رفع نقایص در مرحله طراحی مجدد کمک می‌کند. یک زیردریایی با طراحی صحیح، باید عملکرد خوبی هم در پایداری حرکت و هم در مانورپذیری داشته باشد که متناقض اما به هم مرتبط هستند. معمولاً مطالعات مشخصات مانور شناورها بر اساس معادلات حرکت هیدرودینامیکی انجام می‌شود. معادلات حرکت هیدرودینامیکی مبتنی بر مشتق‌ها و یا ضرایب هیدرودینامیکی مرسوم‌ترین این روش‌ها است. این معادلات بر مبنای مدل اولیه ابکوویتز [۱] و استفاده از بسط سری تیلور توسعه داده شده‌اند که تعیین ضرایب و یا مشتق‌های هیدرودینامیکی یک نیاز اولیه برای تخمین و پیش‌بینی مانور یک متحرک دریایی در این‌گونه معادلات است. ضرایب هیدرواستاتیکی و هیدرودینامیکی در این معادلات به سه دسته: ضرایب بازگرداننده^۱، ضرایب میرایی^۲ و ضرایب جرم افزوده^۳ تقسیم‌بندی می‌شوند. ضرایب بازگرداننده وابسته به وضعیت و فاصله مرکز جرم و شناوری است و معمولاً در اثر تقابل نیروهای وزن و شناوری حاصل می‌گردد. این ضرایب معمولاً به صورت تحلیلی و دقیق قابل محاسبه هستند. ضرایب میرایی تابع سرعت جسم است و در اثر ویسکوزیته سیال و موج حاصل بر روی سطح آزاد آب در اثر حرکت جسم ایجاد می‌شود. ضرایب جرم افزوده تابع شتاب حرکتی جسم حاصل می‌شود.

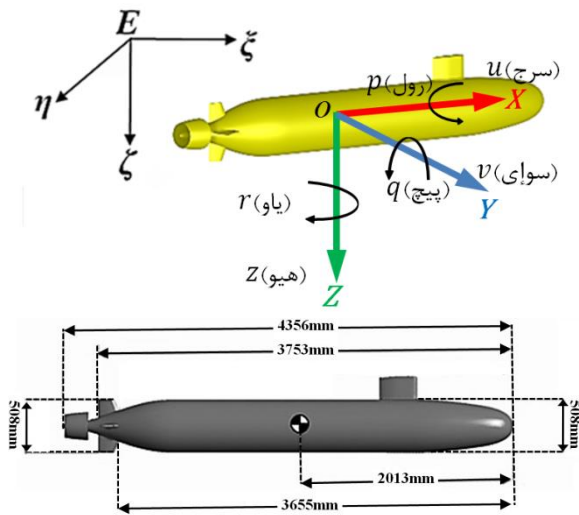
روش‌های متفاوت تجربی و تحلیلی برای تعیین ضرایب میرایی و جرم افزوده توسعه داده شده است. روش‌های تجربی شامل انجام آزمایش بر روی مدل مقیاس‌بندی شده جسم در حوضچه کشش^۴ و حوض مانور^۵ است. آزمایش‌های مرسوم، تحت عنوان آزمایشات مدل مقید^۶ موسوم هستند که شامل آزمایش‌های کشش مورب^۷، آزمایش‌های مکانیزم حرکت صفحه‌ای (پی‌ام‌ام)^۸ و آزمایش‌های بازوی چرخان^۹ می‌شوند. آزمایش‌های کشش مورب و مکانیزم حرکت صفحه‌ای در حوضچه کشش و آزمایش‌های بازوی چرخان در حوض مانور انجام می‌شود. آزمایش‌های کشش مورب و بازوی چرخان جهت تعیین ضرایب میرایی و آزمایش‌های مکانیزم حرکت صفحه‌ای برای تعیین کلیه ضرایب میرایی و جرم افزوده هستند. برای انجام این آزمایشات نیاز به امکانات آزمایشگاهی بزرگ دریایی برای تعیین ضرایب با دقت بالا و با اثرات مقیاس‌حدافلی است.

با افزایش قابلیت فناوری کامپیوترها، روش‌های دینامیک سیالات محاسباتی (سی‌اف‌دی)^{۱۰} برای مسائل مختلف در زمینه طراحی شناور توسعه داده شده است. ژانگ و همکاران [۲] با بکارگیری نرم‌افزار فلونت ضرایب هیدرودینامیکی یک شناور زیرسطحی را از طریق شبیه‌سازی آزمایش پی‌ام‌ام بدست آوردند. نذیر و

همکاران [۳] از نرم افزار فلونت برای محاسبه ضرایب هیدرودینامیکی یک ربات زیردریایی و یک فین سه بعدی، استفاده کردند. یوسون و همکاران [۴] با استفاده از کد تجاری فلونت ضرایب هیدرودینامیکی مدل زیردریایی سابوف را استخراج نمودند که نتایج تطابق مناسبی را با مقادیر آزمایشگاهی نشان می‌دهد. فنگ و همکاران [۵] شناسایی پارامتری و تجزیه و تحلیل حساسیت شناور زیرسطحی هوشمند نسبت به ضرایب هیدرودینامیکی آن را با استفاده از روش عددی مورد بررسی قرار دادند. منصورزاده و همکاران [۶]، ضرایب هیدرودینامیکی یک ای‌یوی^{۱۱} را از طریق شبیه‌سازی عددی آزمون کشش مدل شناور با زاویه انحراف و نیز بازوی چرخان به روش محاسباتی، استخراج نمودند و از آن برای تعیین پایداری استفاده کردند. یوسون و همکاران [۷] با استفاده از روش عددی، مانور بازوی چرخان را بر روی مدل شناور سابوف شبیه‌سازی نمودند و ضرایب وابسته به این آزمایش را استخراج نمودند. نتایج تطابق خوبی را با نتایج آزمایشگاهی نشان می‌دهند. جوانمردی و همکاران [۸] به بررسی اثر تغییر زاویه سطوح کنترل افقی بر میزان نیروی پسا وارد بر ربات هوشمند زیرسطحی به دو روش عددی و تجربی پرداختند که نتایج نشان دهنده تطابق خوب دو روش است. نوری و همکاران [۹]، تخمین مشتقات هیدرودینامیکی زیرسطحی را با استفاده از ترکیب روش عددی و نیمه تجربی انجام دادند. با مقایسه‌ای که با نتایج آزمایشگاهی انجام شده، نتیجه گرفته شده است که ترکیب روش سی‌اف‌دی با آزمایش در مرحله طراحی تفصیلی روش کارآمدی است. حاجیوند و همکاران [۱۰] با استفاده از نرم افزار استارسی‌سی‌ام پلاس^{۱۲} روش سی‌اف‌دی را برای استخراج ضرایب هیدرودینامیک میرایی یک شناور با نسبت طول به قطرهای مختلف بررسی کردند و نتیجه گرفتند، ضرایب هیدرودینامیکی با افزایش طول افزایش می‌یابند. شجاعی‌فرد و همکاران [۱۱] حساسیت ضرایب هیدرودینامیکی هیدروفویل دو بعدی با مقطع ناکا-۱۰۱۲^{۱۳} را نسبت به دامنه و نوسان از روش سی‌اف‌دی با استفاده از نرم افزار فلونت مورد بررسی قرار دادند. با توجه به نبود اطلاعات کافی در زمینه اعتبار سنجی مدل دو بعدی، ایشان پارامتر پسا را به عنوان مبنای بررسی صحت روش عددی قرار داده و حساسیت ضرایب عددی را نسبت به دامنه و فرکانس مورد بررسی قرار دادند و نتیجه گرفتند تغییرات دامنه و فرکانس بر روی ضرایب حاصل از شبیه‌سازی اثر گذار است. جاثو و همکاران [۱۲] با استفاده از نرم افزار سی‌ام پلاس، روشی ابداعی و مقرون به صرفه از نظر زمان برای محاسبه ضرایب هیدرودینامیکی شناور زیرسطحی ارائه نمودند. آنها نتیجه گرفتند، نتایج این روش با نتایج آزمایشگاهی تطابق خوبی نشان می‌دهد. اردشیری و همکاران [۱۳ و ۱۴] با روش عددی و استفاده از نرم‌افزار

شده است. طول کلی مدل سابوف ۴/۳۵۶ متر، فاصله بین عمود سینه و پاشنه ۴/۲۶۱ متر و حداکثر قطر بدنه ۰/۵۰۸ متر است. مرکز محاسبه نیروها بر روی خط مرکز بدنه و در فاصله ۲/۰۱۳ متر از دماغه اندازه‌گیری شده است. جهت مثبت محورهای مختصات، محور - X (حرکت سرچ) در جهت دماغه، محور - Y (حرکت سوای) در جهت چپ بدنه و محور - Z (حرکت هیو) در جهت پایین در نظر گرفته شده است.

سیستم مختصات دوم، سیستم مرجع مختصات اینرسیایی است که برای تعریف حرکات انتقال و چرخش از سیستم مختصات بدنه به مختصات ثابت زمین که در شکل ۱ ارائه شده است بکار می‌رود. در این سیستم، موقعیت وسیله پس از تعریف در مختصات متصل به بدنه، در مختصات ξ ، η و ζ بیان می‌شود. جهت سیستم مرجع مختصات بدنه به وسیله زوایای اولیه یعنی ψ (یاو)، θ (پیچ) و ϕ (رول) بیان می‌شود.



شکل ۱- ابعاد و هندسه سابوف، سیستم های مختصات بدنه و اینرسیایی، جهت و پارامترهای معادلات ۶ درجه آزادی

۳- معادلات دینامیکی

جهت و پارامترهای مربوط به معادلات ۶ درجه آزادی شناور در شکل ۱ ارائه گردیده است. معادلات دینامیکی یک متحرک دریایی با شش درجه آزادی توسط فوسن [۱۹ و ۲۰] با نمادهای اسنم [۲۱] را می‌توان به صورت رابطه زیر نوشت:

$$(M_{RB} + M_A) \dot{v} + [C_{RB}(v) + C_A(v)] v + D(v) v + G(\eta) = \tau_E + \tau \quad (1)$$

که در آن M_{RB} ، M_A به ترتیب ماتریس اینرسی جسم صلب و جرم افزوده، $C_{RB}(v)$ و $C_A(v)$ به ترتیب ماتریس کوریولیس و گریز از مرکز جسم صلب و جرم افزوده، $D(v)$ ماتریس میرایی (که حاوی ضرایب نیرو و ممان‌های پسا و لیفت است)، $G(\eta)$ ماتریس نیروها و ممان‌های بازگرداننده، τ_E و τ به ترتیب نیروها

استار سی‌سی‌ام پلاس و شبکه متحرک، تاثیر سرعت، دامنه حرکت و فرکانس را در محاسبه ضرایب هیدرودینامیکی شناور زیرسطحی به روش شبیه‌سازی آزمایشات پی‌ام‌ام را مورد بررسی قرار دادند و با توجه به نتایج حاصل از شبیه‌سازی‌ها محدوده‌ای برای ابعاد دامنه، فرکانس و سرعت شبیه‌سازی آزمایشات پی‌ام‌ام ارائه نمودند. سیف و همکاران [۱۵] برنامه‌ای جهت طراحی مفهومی شناور ای‌یووی فراهم نمودند. در این کد چند نوع بدنه مرسوم ای‌یووی استفاده شده است. از این کد جهت تحلیل حرکت شش درجه آزادی شناور نیز استفاده شده است. هان و همکاران [۱۶] از برنامه استارسی‌سی‌ام پلاس و شبکه متحرک برای محاسبه رفتار یک مدل زیردریایی در مانور چرخش استفاده کردند و در مقایسه با نتایج آزمایشگاهی ابراز داشتند که نتایج تطابق خوبی را نشان می‌دهند.

نویسندگان تاکنون مرجعی که به‌طور مشخص دقت روش‌های مختلف محاسبه ضرایب هیدرودینامیکی را با هم مقایسه کرده باشد، مشاهده نکرده‌اند. در مطالعه پیش رو، آزمایشات مکانیزم حرکت صفحه‌ای (پی‌ام‌ام)، تست کشش مورب و تست بازوی چرخان در تعیین ضرایب هیدرودینامیکی، شبیه‌سازی شده و دقت نتایج آنها با داده‌های آزمایشگاهی سنجیده شده و با یکدیگر مورد مقایسه قرار گرفته است. دقت نتایج شبیه‌سازی مدل آشفتگی جریان کی-اِپسیلون ری‌الایزبیل و کا-اومگا اس‌اس‌تی در شبیه‌سازی آزمایش تست بازوی چرخان بررسی شده است. همچنین روشی اصلاح شده با تلفیق شبکه متحرک و شرط مرز ورودی سرعت، جهت شبیه‌سازی آزمایشات هیو و سوای و استخراج ضرایب هیدرودینامیکی بررسی شده است که نتایج نشان می‌دهد تعداد شبکه و زمان مورد نیاز شبیه‌سازی بیشتر از نصف کاهش می‌یابد و دارای دقتی برابر روش مرسوم است.

۲- صورت مسئله، مشخصات مدل و دستگاه مختصات

همانطور که در مقدمه عنوان گردید، بررسی دقت نتایج شبیه‌سازی روش‌های مختلف محاسبه ضرایب هیدرودینامیکی یک شناور زیرسطحی به منظور کاربری تلفیقی و افزایش دقت پیش‌بینی مانور یک زیردریایی، صورت مسئله این تحقیق است. مدل سابوف [۱۷] که به وسیله مرکز تحقیقات دیوید تیلور طراحی و آزمایش شده است، جهت اعتبارسنجی و انجام شبیه‌سازی‌ها مورد استفاده قرار گرفته است (شکل ۱). یکسری آزمایشات تست مقید در حوضچه تست مدل دیوید تیلور برای اندازه‌گیری نیروها و ممان‌های هیدرودینامیکی بر روی مدل‌های مختلفی از سابوف، شامل بدنه بدون ملحقات، بدنه با برجک، بدنه با ملحقات پاشنه، بدنه با رینگ و بدنه با ملحقات کامل انجام شده است [۱۸]. جهت اعتبار سنجی، مدل با ملحقات کامل شبیه‌سازی

$$g(\eta) = \begin{bmatrix} (W - B) \sin(\theta) \\ -(W - B) \cos(\theta) \sin(\phi) \\ -(W - B) \cos(\theta) \cos(\phi) \\ -(y_g W - y_b B) \cos(\theta) \cos(\phi) + (z_g W - z_b B) \cos(\theta) \sin(\phi) \\ (z_g W - z_b B) \sin(\theta) + (x_g W - x_b B) \cos(\theta) \cos(\phi) \\ -(x_g W - x_b B) \cos(\theta) \sin(\phi) - (y_g W - y_b B) \sin(\theta) \end{bmatrix} \quad (7)$$

W نیروی وزن و B نیروی شناوری است. x_b ، y_b و z_b معرف مرکز شناوری جسم است. تعیین ضرایب هیدرودینامیکی یک الزام اولیه برای حل معادله (۱) و تعیین مشخصات مانورپذیری یک شناور است. برای محاسبه این مقادیر باید جریان اطراف جسم آنالیز و بررسی شود.

۴- معادلات حاکم بر حرکت سیال

معادلات حاکم بر حرکت سیال شامل معادلات پیوستگی و مومنوم هستند. با حل این معادلات می توان مشخصات جریان از قبیل سرعت و فشار را به دست آورد. با توجه به ماهیت توربولانسی جریان، با استفاده از عبارات میانگین گیری شده زمانی سرعت و فشار، معادلات متوسط گیری شده ناویر استوکس (رنز)^{۲۲} حاصل می گردد.

$$\frac{\partial(\rho \bar{u}_i)}{\partial t} + \frac{\partial}{\partial x_j} (\rho \bar{u}_i \bar{u}_j + \rho \overline{u'_i u'_j}) = \frac{\partial \bar{p}}{\partial x_i} + \rho g_i + \mu \frac{\partial}{\partial x_j} \left(\frac{\partial \bar{u}_j}{\partial x_i} + \frac{\partial \bar{u}_i}{\partial x_j} \right) \quad (8)$$

که μ ویسکوزیته دینامیکی سیال است. ρ و u_i به ترتیب معرف چگالی و مولفه سرعت i ام هستند و $i = 1, 2, 3$ است. p بیانگر فشار استاتیکی و $\tau_{ij} = -\rho \overline{u'_i u'_j}$ مبین تنش رینولدز است که از رابطه (۹) محاسبه می شود:

$$-\rho \overline{u'_i u'_j} = \mu_t \left(\frac{\partial u_j}{\partial x_i} + \frac{\partial u_i}{\partial x_j} \right) - \frac{2}{3} \rho k \delta_{ij} \quad (9)$$

در رابطه فوق δ_{ij} دلتا کرونکر و μ_t لزجت توربولانسی است که با توجه به مدل توربولانسی انتخابی، مدل سازی می شود. از مدل توربولانسی کی- ϵ پسیلون ری لایزبیل^{۲۳} و کا-اومگا اس اس تی^{۲۵} برای شبیه سازی ها استفاده شده است [۲۲ و ۲۳]. آثار لوید و اسپانولز [۲۴]، جک و هیز [۲۵]، دانتاس و باروس [۲۶] را می توان به عنوان مرجع راهنمای استراتژی شبیه سازی عددی در نظر گرفت [۱۲].

۵- آزمایش مکانیزم حرکت صفحه ای (پی ام ام)

اولین مکانیزم حرکت صفحه ای کاملاً کاربردی در سال ۱۹۶۰ در حوضچه کشش دیوید تیلور^{۲۶} نصب شد. گودمن [۲۷] و گتler [۲۸] توضیح مشابهی از مشخصات فیزیکی تاسیسات و همچنین قوانین تئوری که تست پی ام ام بر مبنای آن انجام می شود، ارائه کرده اند.

و ممان های محیطی و سیستم رانش هستند. این پارامترها از روابط زیر برای دستگاه متصل به بدنه محاسبه می شود:

$$M_{RB} = \begin{bmatrix} m & 0 & 0 & 0 & mz_G & -my_G \\ 0 & m & 0 & 0 & 0 & mx_G \\ 0 & 0 & m & 0 & my_G & -mx_G \\ 0 & -mz_G & my_G & I_{xx} & -I_{xy} & -I_{xz} \\ mz_G & 0 & -mx_G & -I_{yx} & I_{yy} & -I_{yz} \\ -my_G & mx_G & 0 & -I_{zx} & -I_{zy} & I_{zz} \end{bmatrix} \quad (2)$$

$$M_A = \begin{bmatrix} X_{\dot{u}} & X_{\dot{v}} & X_{\dot{w}} & X_{\dot{p}} & X_{\dot{q}} & X_{\dot{r}} \\ Y_{\dot{u}} & Y_{\dot{v}} & Y_{\dot{w}} & Y_{\dot{p}} & Y_{\dot{q}} & Y_{\dot{r}} \\ Z_{\dot{u}} & Z_{\dot{v}} & Z_{\dot{w}} & Z_{\dot{p}} & Z_{\dot{q}} & Z_{\dot{r}} \\ K_{\dot{u}} & K_{\dot{v}} & K_{\dot{w}} & K_{\dot{p}} & K_{\dot{q}} & K_{\dot{r}} \\ M_{\dot{u}} & M_{\dot{v}} & M_{\dot{w}} & M_{\dot{p}} & M_{\dot{q}} & M_{\dot{r}} \\ N_{\dot{u}} & N_{\dot{v}} & N_{\dot{w}} & N_{\dot{p}} & N_{\dot{q}} & N_{\dot{r}} \end{bmatrix} \quad (3)$$

m جرم جسم، X_G ، Y_G و Z_G مختصات مرکز جرم و تانسور I ممان های اینرسی جسم حول محورهای مختصات است. مقادیر ضرایب جرم افزوده همچون $X_{\dot{u}} = \frac{\partial X}{\partial \dot{u}}$ محاسبه می شوند.

$$C_{RB} = \begin{bmatrix} 0 & 0 & 0 & 0 & mw & -mv \\ 0 & 0 & 0 & -mw & 0 & mu \\ 0 & 0 & 0 & mv & -mu & 0 \\ 0 & mw & -mv & 0 & I_{zz}r & I_{yy}q \\ -mw & 0 & mu & -I_{zz}r & 0 & I_{xx}p \\ mv & -mu & 0 & I_{yy}q & -I_{xx}p & 0 \end{bmatrix} \quad (4)$$

$$C_A = \begin{bmatrix} 0 & 0 & 0 & 0 & -a_3 & a_2 \\ 0 & 0 & 0 & a_3 & 0 & -a_1 \\ 0 & 0 & 0 & -a_2 & a_1 & 0 \\ 0 & -a_3 & a_2 & 0 & b_3 & b_2 \\ a_3 & 0 & -a_1 & b_3 & 0 & b_1 \\ -a_2 & a_1 & 0 & -b_2 & b_1 & 0 \end{bmatrix} \quad (5)$$

نحوه محاسبه مقادیر ماتریس (۵) در مرجع [۱۹] ارائه گردیده است.

$$D = D_l + D_{nl} = \text{diag}\{X_u, Y_v, Z_w, K_p, M_q, N_r\} + \text{diag}\{X_u|u||u|, Y_v|v||v|, Z_w|w||w|, K_p|p||p|, M_q|q||q|, N_r|r||r|\} \quad (6)$$

D_l و D_{nl} به ترتیب ضرایب میرایی خطی و غیر خطی است. با توجه به اینکه سرعت شناورها عموماً در محدوده ای قرار دارد که مقدار ضرایب لیفت در مقایسه با ضرایب پسا قابل صرف نظر کردن است، بنابراین اغلب مقادیر قطری در نظر گرفته می شود. مقادیر ضرایب میرایی همچون $X_u = \frac{\partial X}{\partial u}$ محاسبه می گردند.

$$Y = (m - Y_{\dot{v}})\dot{v} + (mx_G - Y_{\dot{r}})\dot{r} - Y_v + (m - Y_r)r \quad (13)$$

$$N = (mx_G - N_{\dot{v}})\dot{v} + (I_z - N_{\dot{r}})\dot{r} - N_v v + (mx_G U_0 - N_r)r \quad (14)$$

با توجه به اینکه $r = \dot{r} = 0$ است بنابراین معادلات بصورت معادلات (۱۵) و (۱۶) ساده می‌شوند:

$$Y = (m - Y_{\dot{v}})\dot{v} - Y_v \quad (15)$$

$$N = (mx_G - N_{\dot{v}})\dot{v} - N_v v \quad (16)$$

مقادیر نیروی Y و ممان N می‌تواند به دو بخش در فاز و خارج فاز جابجایی y تجزیه شود. از معادلات سوای خالص، شتاب \dot{v} تابع سینوسی است که با جابجایی y هم فاز است، برخلاف سرعت v که تابعی کسینوسی بوده و با جابجایی y ، 90° درجه اختلاف فاز دارد. اجزاء هم فاز نیروی Y_{in} و ممان N_{in} بطور مستقیم در ارتباط با شتاب \dot{v} هستند و بنابراین می‌توانند برای محاسبه مشتقات شتاب $Y_{\dot{v}}$ و $N_{\dot{v}}$ استفاده شوند. بطور مشابه، نیرو و ممان خارج از فاز جابجایی (Y_{out} و N_{out}) مشتقات Y_v و N_v را حاصل می‌کنند. هنگامیکه نیرو و ممان هم فاز حرکت هستند یعنی ($v = 0$ و $\dot{v} = a_0 \omega^2$)، مشتقات شتاب وابسته (نیروهای جرم افزوده) از روابط (۱۷) حاصل می‌شوند:

$$Y_{\dot{v}} = m - \frac{Y_{in}}{a_0 \omega^2}, N_{\dot{v}} = mx_G - \frac{N_{in}}{a_0 \omega^2} \quad (17)$$

برای شرایط خارج از فاز ($v = a_0 \omega$ و $\dot{v} = 0$)، نیروها و ممان‌های در ارتباط با سرعت (میرایی) بصورت روابط (۱۸) استخراج می‌شوند:

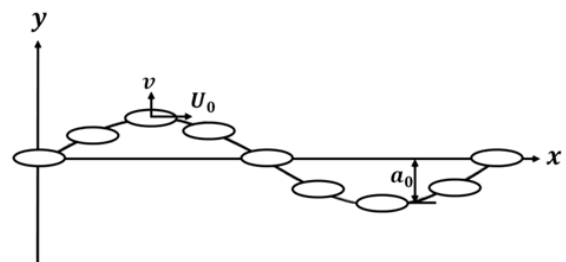
$$Y_v = \frac{Y_{out}}{a_0 \omega}, N_v = -\frac{N_{out}}{a_0 \omega} \quad (18)$$

برای حرکت یاو خالص، ضروری است که مقادیر $v = \dot{v} = 0$ باشد، بنابراین سرعت مدل باید مماس بر مسیر حرکت باشد. این تست ما را قادر می‌سازد تا بتوانیم مشتقات هیدرودینامیک حرکت چرخش یعنی $Y_r, Y_{\dot{r}}, N_r$ و $N_{\dot{r}}$ را محاسبه کنیم.

شکل ۳ حرکت یاو خالص را توضیح می‌دهد که در آن سرعت V منتهج از جسم مماس بر مسیر حرکت است. در این روش جزء عمودی سرعت یعنی v و بنابراین مشتق آن یعنی \dot{v} در دستگاه مختصات بدنه در طول سیکل حرکت صفر باقی می‌ماند. پارامترهای حرکت در مورد حرکت یاو خالص را می‌توان بصورت روابط (۱۹) تا (۲۱) نوشت:

این نوع آزمایش شامل یک وسیله الکترومکانیکی است که برای حرکت دادن مدل، بصورت یک سری حرکات نوسانی از پیش برنامه‌ریزی شده در حوضچه کشش مورد استفاده قرار می‌گیرد. پی‌ام‌ام قادر است که مدل را در حرکات زیگزآگی (سوای خالص^{۲۹} صفحه افق و هیو خالص^۸ در صفحه عمود) یا ماهیگون (یاو خالص^{۲۹} در صفحه افق و پیچ خالص^۸ در صفحه عمود) یا ترکیبی از این دو به نوسان درآورد. پی‌ام‌ام‌ها معمولاً شامل دو بازو هستند که مدل را بصورت افقی یا عمودی دچار نوسان می‌کنند. این آزمایشات برای تعیین نیروها و ممان‌های عمل‌کننده بر روی مدل در نتیجه ی این حرکات‌ها استفاده می‌شود. نتایج این تست‌ها برای بدست آوردن ضرایب هیدرودینامیکی خطی و یا غیرخطی شناور استفاده می‌شود.

تست پی‌ام‌ام حرکت سوای (هیو) خالص، شامل حرکتی نوسانی مقید در راستای y (z) با سرعت ثابت U_0 است، بطوریکه مدل باید همیشه موازی با محور مرکزی حوضچه قرار بگیرد، که در شکل ۲ نشان داده شده است.



شکل ۲- آزمایش حرکات زیگزآگی صفحه‌ای در صفحه افق (سوای خالص)

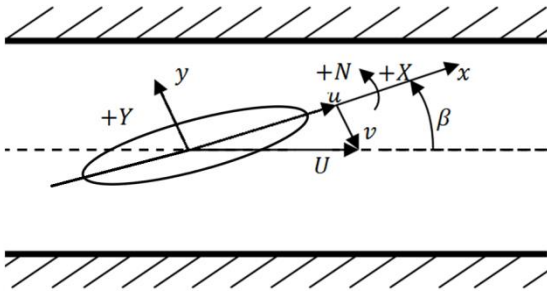
در این روش مقادیر سرعت زاویه‌ای r و شتاب زاویه‌ای \dot{r} در محور مختصات متصل به بدنه در طول مسیر حرکت همیشه صفر است. جابجایی y ، سرعت v و شتاب \dot{v} می‌تواند بصورت روابط (۱۰) تا (۱۲) بیان شوند:

$$y = -a_0 \sin \omega t \quad (10)$$

$$\dot{y} = v = -a_0 \omega \cos \omega t \quad (11)$$

$$\ddot{y} = \dot{v} = a_0 \omega^2 \sin \omega t \quad (12)$$

که در آن a_0 دامنه و ω فرکانس نوسانات حرکت می‌باشند. در این حالت حرکت هارمونیک بالا و پایین در جهت جریان و یک زاویه برخورد بر بدنه وجود دارد. در طول یک سیکل حرکت سرعت v و شتاب \dot{v} بین حداکثر مقادیر مثبت و منفی تغییر می‌کند و بنابراین دامنه نیروی Y و ممان N بر مدل اعمال می‌شود. این نیروها در معادلات سوای و یاو مشاهده می‌گردد که در معادلات (۱۳) و (۱۴) ارائه شده است:

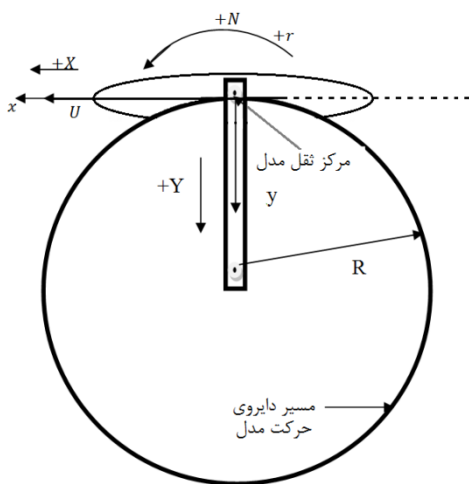


شکل ۴- تست حوضچه کشش با زاویه دریافت در صفحه افق

با رسم منحنی Y و N بر حسب v ضرایب Y_v ، N_v بدست می-آید. برای صفحه قائم مدل در زوایای حمله α مختلف تست می‌شود. نیروسنجی که به مرکز ثقل جسم نصب شده است، نیرو Z و ممان M وارد شده در هر زاویه حمله را اندازه گیری می‌کند. با رسم منحنی Z و M بر حسب w ضرایب Z_w ، M_w بدست می‌آید.

۷- آزمایش بازوی چرخان

در این آزمایش، ضرائب هیدرودینامیکی چرخشی نظیر Y_r و N_r ، در نوع خاصی از حوضچه کشش بدست می‌آیند. جسم به یک بازوی دوار که دارای سرعت زاویه‌ای است، متصل شده و حول محور عمود بر تانک با سرعت خطی ثابت در یک شعاع مشخص می‌چرخد.



شکل ۵- تست بازوی چرخان

موقعیت و سرعت زاویه‌ای بازو می‌تواند تغییر کند. اگر محور طولی مدل عمود بر بازو باشد، سرعت عرضی مدل، v صفر خواهد بود، در نتیجه خواهیم داشت $r = U_0/R$ که در آن R طول بازو، r سرعت زاویه‌ای و U_0 سرعت خطی مدل است. با تغییر R و ثابت نگه داشتن U_0 ، سرعت زاویه ای r تغییر خواهد کرد. با اندازه-گیری نیروی Y و گشتاور N در مقادیر مختلف سرعت زاویه‌ای

$$\psi = \psi_0 \cos \omega t, y = -a_0 \sin \omega t \quad (19)$$

$$\dot{\psi} = r = -\psi_0 \omega \sin \omega t \quad (20)$$

$$\ddot{\psi} = \dot{r} = -\psi_0 \omega^2 \cos \omega t \quad (21)$$

که $\psi_0 = \frac{a_0 \omega}{U_0}$ دامنه نوسانات زاویه‌ای است. برای حرکت یاو خالص، معادلات حرکت سوای و یاو بصورت روابط (۲۲) و (۲۳) ساده می‌شوند:

$$Y = (mx_G - Y_r)\dot{r} + (mU_0 - Y_r)r \quad (22)$$

$$N = (I_z - N_r)\dot{r} + (mx_G U_0 - N_r)r \quad (23)$$

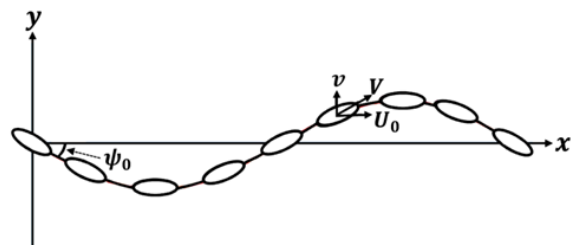
N و Y را به دو دسته، در فاز جابجایی زاویه‌ای ($\dot{\psi} = r = 0$) و خارج فاز جابجایی زاویه‌ای ($\ddot{\psi} = \dot{r} = 0$) تجزیه می‌کنیم. مشتقات هیدرودینامیکی از روابط (۲۴) و (۲۵) بدست می‌آید.

$$Y_r = mx_G - \frac{Y_{in}}{\psi_0 \omega^2}, \quad (24)$$

$$N_r = I_z - \frac{N_{in}}{\psi_0 \omega^2}$$

$$Y_r = mU_0 - \frac{Y_{out}}{\psi_0 \omega}, \quad (25)$$

$$N_r = mx_G U_0 - \frac{N_{out}}{\psi_0 \omega}$$



شکل ۳- آزمایش ماهی در صفحه افق (یای خالص)

۶- آزمایش کشش مورب

در این آزمایش مدل شناور در طول حوضچه با یک سرعت مشخص و ثابت U_0 ، در زوایای انحراف β مختلف در صفحه افق، کشیده می‌شود. با تغییر زوایای انحراف β در سرعت ثابت مقدار v تغییر خواهد کرد. بدین ترتیب مقدار نیروی عرضی Y و ممان N حول بدنه در سرعت های مختلف v بدست می‌آید [۲۹]. شکل ۴. مشابه همین حرکت را در صفحه عمودی خواهیم داشت. بنابراین می‌توان نوشت:

$$v = U_0 \sin \beta \quad (26)$$

$$w = U_0 \sin \alpha \quad (27)$$

برای انجام محاسبات چگالی آب دریا ۹۹۷/۵۶۱ کیلوگرم بر متر مکعب و دمای ۲۵ درجه سانتیگراد در نظر گرفته شده است. در تولید المان‌های شبکه، حداقل تعداد المان‌هایی که شرط دست‌یابی به باقیمانده کمتر از 10^{-5} و $30 = y^+$ و در شبیه‌سازی تست پی‌ام‌ام الزامات شبکه اورست از نظر عدم بوجود آمدن خطای حجم محدود منفی را ارضا می‌کردند، مد نظر قرار گرفت. همچنین روش روچ [۳۲-۳۰] با معیار جی‌سی‌آی جهت بررسی استقلال نتایج از شبکه مورد استفاده قرار گرفت. روابط زیر مراحل محاسبه جی‌سی‌آی برای هر پارامتر را ارائه می‌کنند.

$$r_{i-1,i} = (n_{i-1,i}/n_i)^{1/D} \quad (28)$$

$$\varepsilon_{i-1,i} = |(f_{i-1,i} - f_i)/f_i| \quad (29)$$

$$GCI_{i-1,i}^{fine} = (F_s |\varepsilon_{i-1,i}|) / (r_{i-1,i}^p - 1) \quad (30)$$

$$\alpha = r_{12} GCI_{12}^{fine} / GCI_{23}^{fine} \quad (31)$$

n تعداد سلول، r نسبت تعداد سلول‌ها، $D = 3$ برای هندسه سه بعدی، ε نسبت خطای پارمترهای کلیدی، f پارامتر کلیدی، $FS = 1.25$ فاکتور اطمینان، پارامتر α که وقتی نزدیک یک باشد پارامتر f مستقل از شبکه خواهد بود، p توان ظاهری روش است که برای سه سطح شبکه بصورت رابطه زیر محاسبه می‌شود.

$$p = \frac{1}{\ln r_{12}} |\ln|\varphi_{23}/\varphi_{21}| + q(p)| \quad (32)$$

$$q(p) = \ln\left(\frac{r_{12}^p - s}{r_{23}^p - s}\right) \quad (33)$$

$$s = 1. \operatorname{sgn}(\varphi_{23}/\varphi_{21}) \quad (34)$$

در روابط فوق $\varphi_{12} = f_1 - f_2$ و $\varphi_{23} = f_2 - f_3$ است. در جدول ۲ نتایج معیار جی‌سی‌آی برای روش مرسوم شبیه‌سازی آزمایشات هیو (پیچ) خالص ارائه شده است. با توجه به تقارن بدنه نسبت به صفحه عمودی بنابراین نصف بدنه و دامنه در شبیه‌سازی در نظر گرفته شده است و نتایج حاصل از شبیه‌سازی با ضریب ۲ در جدول ارائه شده است. سه پارامتر کلیدی (f) نیروی در راستای محور X یعنی X ، نیروی در راستای محور Z یعنی Z و ممان حول محور Z یعنی M در صفحه عمودی در زاویه $\theta = 8^\circ$ درجه، جهت آنالیز حساسیت نتایج نسبت به شبکه‌بندی در شبیه‌سازی‌ها مورد بررسی قرار گرفت. در مورد سایر شبیه‌سازی‌ها نیز این معیار انجام شده است که جهت اختصار از ارائه آن صرف‌نظر شده است.

جدول ۲- مقادیر جی‌سی‌آی در $\theta = 8^\circ$ درجه

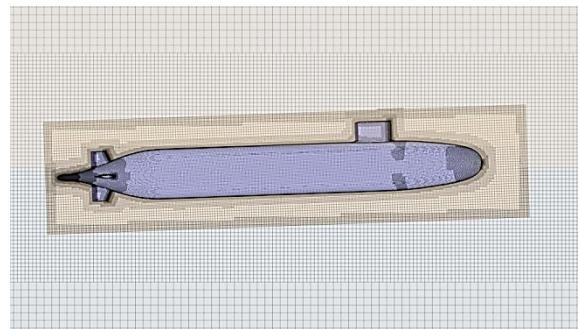
$n_1 = 2346810$	$X'_1 = -0.01251$	$Z'_1 = -0.02592$	$M'_1 = 0.01407$
$n_2 = 794274$	$X'_2 = -0.01267$	$Z'_2 = -0.02621$	$M'_2 = 0.01389$
$n_3 = 244227$	$X'_3 =$	$Z'_3 =$	$M'_3 =$

r می‌توان منحنی تغییرات نیرو و گشتاور را نسبت به سرعت زاویه‌ای رسم کرد. شیب نمودارها در مبدا، ضرایب N_r ، Y_r هستند. برای اینکه منحنی‌ها از دقت خوبی برخوردار باشند، این آزمایش باید حداقل سه یا چهار مرتبه انجام شود.

باید توجه داشت که نیروی گریز از مرکز $(m - Y_v)r^2R$ نیز در محاسبه نیروی Y در نظر گرفته شود. در صورتی که مرکز جرم شناور بر روی مرکز اتکای بازو منطبق نباشد، بنابراین تاثیر آن به صورت $Y_r - mU$ در محاسبه Y و $N_r - mx_GU$ در محاسبه N باید در نظر گرفته شود [۲۹].

۸- شبیه سازی عددی

تمامی شبیه‌سازی‌های صورت گرفته این تحقیق، توسط کد تجاری استار سی‌سی‌ام پلاس انجام شده است. شبیه‌سازی حجم محدود گذرا، که مدل جریان مجزا (پیش‌بینی-اصلاح) و الگوریتم حل سیمپل آرا برای معادلات فشار بکار می‌گیرد، مورد استفاده قرار گرفته است. شبکه ساختار یافته تریمر آبرای حجم بندی دامنه محاسباتی استفاده شده است. این روش، روشی بهینه و قدرتمند برای تولید شبکه‌های ساختار یافته با حداقل تقارن است. شکل ۶ شبکه تولید شده در اطراف شناور و شبکه متحرک اورست آبرای شبیه سازی تست پیچ خالص را نشان می‌دهد.



شکل ۶- شبکه تریمر و اورست در دامنه حل جریان حرکت پیچ خالص

تنظیمات نرم افزار بصورت جدول ۱ خلاصه شده است.

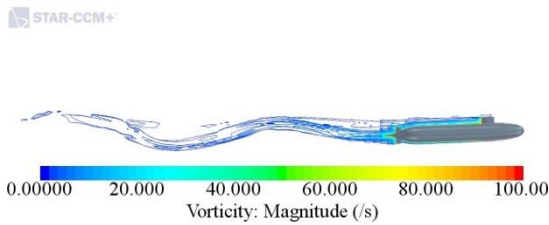
جدول ۱- تنظیمات نرم‌افزاری استفاده شده برای شبیه‌سازی

تنظیمات	پارامتر
Solver	3D, Segregated, Unsteady/Steady, Implicit
Viscous model	K-ε Realizable, K-ω only for RA simulation
Time step(s)	0.01
Velocity	Constant
Pressure-velocity coupling	SIMPLE

۹- تولید شبکه، شرایط محیطی و مشخصات رایانه

دیواره بدون لغزش و سایر صفحات شرط تقارن Γ محاسبات اعمال شده است. از مدل توربولانسی کی- ϵ پسیلون ری-ایزبیل برای شبیه‌سازی‌ها استفاده شده است، شکل ۷. L برابر با طول شناور، a دامنه حرکت، U_0 سرعت شناور و t مدت زمان شبیه‌سازی است که از رابطه $t = \frac{N}{2\pi f}$ بدست می‌آید. f فرکانس حرکت و $N = n\pi, n = 2, 3, \dots$ تعداد پرپود شبیه‌سازی است.

شکل ۸ ورتیسسته اطراف شناور با گذشت زمان در شبیه‌سازی آزمایش پیچ را نشان می‌دهد. ورتیسسته حاصل از حرکت شناور نشان دهنده مسیر حرکت شناور است. نحوه قرارگیری مدل شناور در مسیر نشان دهنده آن است که مدل شناور مماس بر مسیر سینوسی شکل است و مطابق با تعریف آزمایش پیچ خالص برای یک شناور است.



شکل ۸- ورتیسسته اطراف شناور

در جدول ۳ نتایج حاصل از شبیه‌سازی تست‌های پی‌ام‌ام بر روی شناور مدل ارائه شده است. همانگونه که در جدول مشاهده می‌شود، محاسبه تمامی ضرایب خطی هیدرودینامیکی با روش پی‌ام‌ام قابل انجام است. همچنین نتایج نشان دهنده آن است که با صرف نظر کردن از خطای محاسبه ضریب Z'_q (۳٪/۲۴) محاسبه ضرایب خطی هیدرودینامیکی با خطای کمتر از ۲۰ درصد قابل انجام است.

جدول ۳- نتایج حاصل از شبیه‌سازی تست‌های پی‌ام‌ام

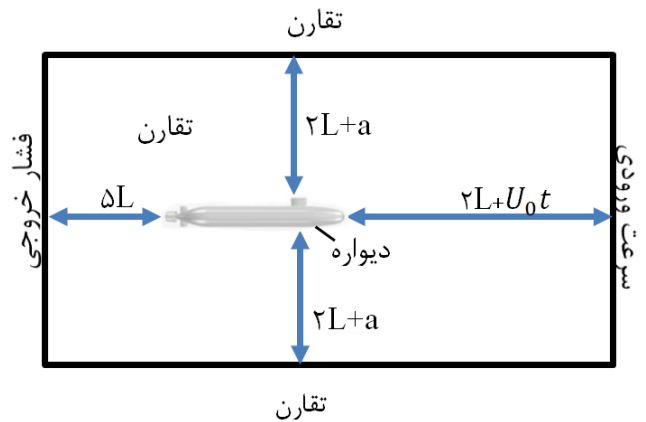
ضریب	سی‌اف‌دی	داده‌های آزمایش [۱۸]	خطا (%)
Y'_v	-۰/۰۲۹۷۰۷	-۰/۰۲۷۸۳۴	۶/۷۳
Y'_v	-۰/۰۱۶۶۴۹	-۰/۰۱۶۱۸۶	۲/۸۶
N'_v	-۰/۰۱۴۴۹۸	۰/۰۱۳۶۴۸	۶/۲۳
N'_v	۰/۰۰۰۳۱۹	۰/۰۰۰۳۹۶	۱۹/۵۷
Z'_w	-۰/۰۱۵۶۲۱	-۰/۰۱۳۹۱۰	۱۲/۳۰
Z'_w	-۰/۰۱۶۹۸۲	-۰/۰۱۴۵۲۹	۱۶/۸۸
M'_w	۰/۰۰۹۹۱۵	۰/۰۱۰۳۲۴	۳/۹۶
M'_w	-۰/۰۰۰۶۶۴	-۰/۰۰۰۵۶۱	۱۸/۳۰
Y'_r	۰/۰۰۵۲۲۱	۰/۰۰۵۲۵۱	۰/۵۶
Y'_r	۰/۰۰۰۳۹۱	۰/۰۰۰۳۹۸	۱/۶۶
N'_r	-۰/۰۰۴۴۷۴	-۰/۰۰۴۴۴۴	۰/۶۶
N'_r	-۰/۰۰۰۹۹۹	-۰/۰۰۰۸۹۷	۱۱/۳۲
Z'_q	-۰/۰۰۵۷۱۱	-۰/۰۰۷۵۴۵	۲۴/۳۰

	-۰/۰۰۱۲۹۲	-۰/۰۰۲۶۸۳	۰/۰۰۱۳۵۴
r_{21}	۱/۴۳۵	۱/۴۳۵	۱/۴۳۵
r_{32}	۱/۴۸۵	۱/۴۸۵	۱/۴۸۵
$\epsilon_{21}(\%)$	۰/۰۰۱۶	۰/۰۰۲۸	۰/۰۰۱۸
$\epsilon_{32}(\%)$	۰/۰۰۲۵	۰/۰۰۶۲	۰/۰۰۳۵
p	۰/۹۳۸	۱/۸۵۳	۱/۵۱۵
$GCI_{12}^{fine}(\%)$	۳/۹۶۵	۱/۴۱۷	۲/۲۰۲
$GCI_{23}^{fine}(\%)$	۵/۴۹۵	۲/۷۳۷	۳/۸۵۲
α	۱/۰۱۳	۱/۰۱۱	۰/۹۹۳

مشخصات رایانه استفاده شده برای شبیه‌سازی‌ها (Core i7 Processor (2x 3.4 GHz) and 16GB RAM) است.

۱۰- شبیه‌سازی آزمایش مکانیزم حرکت صفحه‌ای (پی‌ام-ام) با روش مرسوم

جهت شبیه‌سازی آزمایش پی‌ام‌ام به روش مرسوم از شبکه اُورست استفاده گردید. با توجه به ماهیت شتاب دار بودن حرکات، در شبیه‌سازی آزمایشات دینامیکی باید از شبکه‌بندی استفاده نمود که قابلیت حرکت داشته باشد. بدین منظور از شبکه‌بندی اُورست برای انجام شبیه‌سازی‌ها استفاده شده است. شبکه‌بندی اُورست جهت شبکه‌بندی غیر پیوسته چندگانه، برای گسسته‌سازی دامنه جریان استفاده می‌شود. اجزاء شبکه می‌تواند هر نوع سایز، اندازه و شکل را داشته باشند اما باید به گونه‌ای با دیگر اجزاء به روی هم قرار بگیرند که هم‌پوشانی کامل بر روی دامنه محاسباتی ایجاد شود. با توجه به استفاده از شبکه اُورست، لازم است علاوه بر در نظر گرفتن فواصل بصورتی که شرط مغروق بودن جسم را ارضا میکند، فواصل طولی به گونه‌ای انتخاب شود که ضمن حرکت جسم تداخلی با مرزها ایجا نشود. بنابراین دامنه انتخاب شده، دامنه نسبتاً عریضی است. دامنه محاسباتی به صورت شکل ۷ برای آزمایشات سوای (هیو) خالص و یاو (پیچ) خالص در نظر گرفته شده است.

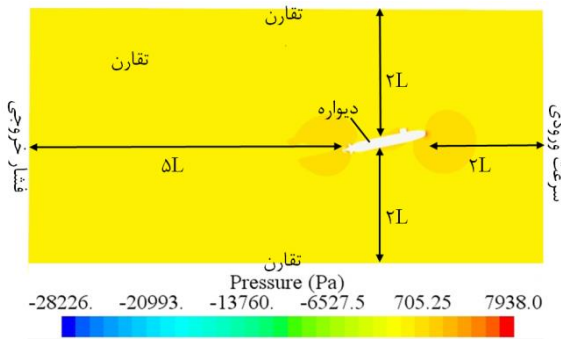


شکل ۷- دامنه و شرایط مرزی شبیه‌سازی تست پی‌ام‌ام

صفحه روبروی حرکت جسم شرط مرزی جریان سرعت ورودی، صفحه پشت حرکت جسم شرط فشار خروجی، جسم مغروق شرط

Z'_q	-۰/۰۰۰۷۲۵	-۰/۰۰۰۶۳۳	۱۴/۵۳
M'_q	-۰/۰۰۴۲۷۰	-۰/۰۰۳۷۰۰	۱۵/۳۴
M'_q	-۰/۰۰۰۸۱۸	-۰/۰۰۰۸۶۰	۴/۸۴

برای شبیه‌سازی تست حوضچه کشش لازم است که میدان حل بصورت یک مکعب مستطیل با شرایط مرزی ورودی، خروجی و دیواره در نظر گرفته شود. بدنه شناور در زوایای دریافت و حمله مختلف قرار می‌گیرد. با حل معادلات ناویر-استوکس و تعیین نیروها و ممان‌های وارد بر بدنه و رسم نمودار نیرو و ممان بر حسب سرعت، مانند روش آزمایشگاهی، ضرایب مربوطه بدست می‌آید. با رسم منحنی Y و N بر حسب v ، ضرایب N_v ، Y_v و با رسم منحنی Z و M بر حسب w ضرایب Z_w ، M_w بدست می‌آید. شکل ۹ ابعاد دامنه و شرایط مرزی شبیه‌سازی تست کشش مورب همراه با میدان فشار در زاویه ۱۲ درجه برای تست کشش مورب در راستای هیو را نشان می‌دهد. از مدل توربولانسی کی-اِپسیلون ری‌الایزبل برای شبیه‌سازی استفاده شده است.



شکل ۹- ابعاد دامنه و شرایط مرزی شبیه‌سازی تست کشش مورب همراه با میدان فشار

در جدول ۵ نتایج بدست آمده از تست کشش مورب ارائه شده است. با توجه به نتایج مشخص می‌شود که این روش می‌تواند برای تعیین ضرایب میرایی حرکات سوای و هیو با خطای کمتر از ۸/۵ درصد مورد استفاده قرار گیرد.

جدول ۵) ضرایب بدست آمده از شبیه‌سازی تست کشش مورب

ضریب	سی‌اف‌دی	داده آزمایش [۱۸]	خطا (%)
Z'_w	-۰/۰۱۵۰۴۲	-۰/۰۱۳۹۱	۸/۱۴
M'_w	۰/۰۰۹۸۹۱	۰/۰۱۰۳۲۴	۴/۱۹
Y'_v	-۰/۰۲۹۱۴۲	-۰/۰۲۷۸۳	۴/۷۲
N'_v	-۰/۰۱۳۵۰۲	-۰/۰۱۳۶۵	۱/۰۷

۱۳- شبیه‌سازی آزمایش بازوی چرخان

برای شبیه‌سازی تست بازوی چرخان همانطور که در شکل ۱۰ نشان داده شده است دامنه حل بصورت کانالی با مقطع دایره و قطاع یک دایره می‌باشد. بدین صورت که در ورودی شرط مرزی سرعت ورودی استفاده می‌شود. در خروجی شرط فشار خروجی و

۱۱- شبیه‌سازی آزمایش مکانیزم حرکت صفحه‌ای (پی‌ام-ام)

ام هیو و سوای با روش اصلاح شده

همانطور که در بخش ۱۰ مشاهده گردید، در روش مرسوم شبیه‌سازی آزمایشات مکانیزم حرکت صفحه‌ای (پی‌ام‌ام) جهت شبیه‌سازی علاوه بر حداقل فواصل مورد نیاز جهت عدم تداخل باید مقدار جابجایی معادل $U_0 t$ برای حرکت شبکه به دامنه اضافه نمود. زمان t وابسته به تعداد پریود شبیه‌سازی و فرکانس حرکت است. بنابراین با فرض در نظر گرفتن تعداد پریود حرکت $n = ۳$ ، فرکانس $f = ۰/۳$ هرترتز، مدت زمان مورد نیاز شبیه‌سازی برابر ۵ ثانیه خواهد بود و با در نظر گرفتن سرعت ۴ متر بر ثانیه مقدار دامنه برابر ۲۰ متر اضافه خواهد شد. بنابراین مدت زمان حل و هزینه محاسباتی افزایش می‌یابد. برای شبیه‌سازی حرکات هیو و سوای با توجه به اینکه جهت حرکت جسم موازی محور مختصات است (شکل ۲)، بنابراین می‌توان سرعت در مرز را به گونه‌ای تعریف نمود که مجموع سرعت ورودی و حرکت جسم برابر با مقدار مورد نظر باشد. در مورد فوق، سرعت جریان ورودی در مرز برابر با ۳/۹۵ متر بر ثانیه و بنابراین سرعت حرکت شناور برابر با ۰/۰۵ متر بر ثانیه در نظر گرفته شد. پس، دامنه مورد نیاز جهت حرکت جسم برابر با ۰/۲۵ متر است. مقایسه دو روش شبیه‌سازی مرسوم و اصلاح شده برای آزمایشات هیو و سوای در فرکانس ۰/۳ هرترتز در جدول ۴ ارائه شده است. با توجه به نتایج مشخص است که تعداد شبکه مورد نیاز و همچنین مدت زمان حل، در روش اصلاح شده کمتر از نصف روش مرسوم شبیه‌سازی است. تعداد شبکه در نظر گرفته شده برای حرکت هیو با توجه به تقارن بدنه نسبت به صفحه- XZ برای نصف بدنه است.

جدول ۴- مقایسه شبیه‌سازی تست‌های پی‌ام‌ام مرسوم و اصلاح شده

پارامتر	روش پی‌ام‌ام اصلاح شده	روش پی‌ام‌ام مرسوم
درصد خطای نتایج	در هر دو روش برابر هستند	
تعداد شبکه حرکت هیو	۱۰۳۲۶۶۳	۲۳۴۶۸۱۰
تعداد شبکه حرکت سوای	۲۳۱۹۱۳۵	۵۱۰۷۶۸۸
مدت زمان شبیه‌سازی حرکت هیو (ساعت)	۱۱	۲۴
مدت زمان شبیه‌سازی حرکت سوای (ساعت)	۲۳	۴۹

۱۲- شبیه‌سازی آزمایش کشش مورب

جهت بررسی امکان افزایش دقت نتایج، از روش کا-اومگا اس‌اس‌تی استفاده گردید. نتایج بدست آمده از روش کا-اومگا اس‌اس‌تی بصورت جدول ۷ است. مشاهده می‌گردد که کمترین مقدار خطای محاسبه ضریب Y_r' ، ۹/۳۱ درصد و حداکثر خطای آن ۲۷/۱۲ درصد است. همچنین حداقل خطای محاسبه ضریب N_r' ، ۶/۷۱ درصد و حداکثر خطای آن ۱۷/۵۱ درصد است. بنابراین مقدار خطای مدل کا-اومگا اس‌اس‌تی در مقایسه با مدل کی-پسیلون ری‌الایزبل کمتر است و یا می‌توان گفت دقت آن بیشتر است.

جدول ۷- ضرایب بدست آمده از شبیه سازی تست بازوی چرخان با مدل آشفتگی جریان کا-اومگا اس‌اس‌تی در حرکت یابو

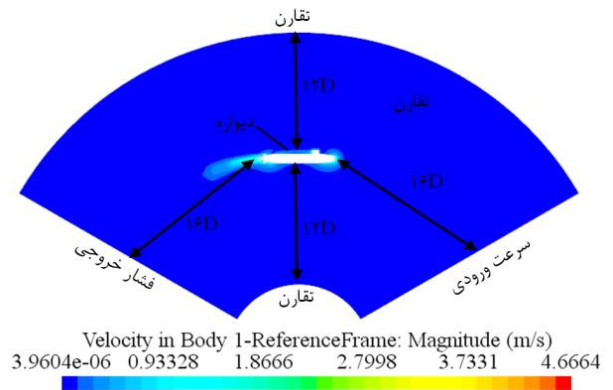
Y^+	ضریب	سی‌اف‌دی	داده آزمایشگاه [۱۸]	خطا (%)
۱/۵	Y_r'	۰/۰۰۴۰۶۸	۰/۰۰۵۲۵۱	۲۲/۵۴
	N_r'	-۰/۰۰۳۸۸	-۰/۰۰۴۴۴	۱۲/۵۸
۳	Y_r'	۰/۰۰۴۶۳۳	۰/۰۰۵۲۵۱	۱۱/۷۷
	N_r'	-۰/۰۰۴۰۳	-۰/۰۰۴۴۴	۹/۴۱
۵	Y_r'	۰/۰۰۴۷۶۲	۰/۰۰۵۲۵۱	۹/۳۱
	N_r'	-۰/۰۰۴۱۵	-۰/۰۰۴۴۴	۶/۷۱
۱۹	Y_r'	۰/۰۰۳۸۲۷	۰/۰۰۵۲۵۱	۲۷/۱۲
	N_r'	-۰/۰۰۳۶۷	-۰/۰۰۴۴۴	۱۷/۵۱

با بررسی جدول ۵ و ۶ مشخص گردید که بیشترین دقت نتایج مدل کی-پسیلون ری‌الایزبل در $Y^+ = 30$ و برای مدل کا-اومگا اس‌اس‌تی در $Y^+ = 5$ محاسبه شده است. بر مبنای این نتایج، شبیه‌سازی حرکت پیچ به روش آزمایش بازوی چرخان با استفاده از دو مدل آشفتگی فوق انجام شده است و در جدول ۸ ارائه شده است. نتایج نشان دهنده آن است که نتایج مدل کا-اومگا اس‌اس‌تی نسبت به مدل کی-پسیلون از دقت بیشتری برخوردار است.

جدول ۸- ضرایب حاصل از شبیه سازی تست بازوی چرخان پیچ، مدل آشفتگی جریان کی-پسیلون ری‌الایزبل و کا-اومگا اس‌اس‌تی حرکت

مدل آشفتگی جریان	Y^+	ضریب	روش سی‌اف‌دی	داده آزمایشگاه [۱۸]	خطا (%)
k-ε	۳۰	Z'_q	۰/۰۰۶۲۷	-۰/۰۰۷۵۵	۱۶/۹۳
		M'_q	-۰/۰۰۳۴۴	-۰/۰۰۳۷	۹/۶۶
k-ω	۵	Z'_q	-۰/۰۰۶۸۶	-۰/۰۰۷۵۵	۹/۱۳
		M'_q	۰/۰۰۳۳۹۱	-۰/۰۰۳۷	۸/۳۵

اطراف کانال را شرط تقارن در نظر می‌گیریم. U_0/R با اندازه‌گیری نیروی Y و گشتاور N در مقادیر مختلف r ، می‌توان منحنی تغییرات نیرو و گشتاور را نسبت به سرعت زاویه‌ای رسم کرد. شیب نمودارها در مبدأ، ضرایب Y_r, N_r هستند. شکل ۱۰ میدان سرعت، شرایط مرزی و ابعاد دامنه در شبیه سازی عددی تست بازوی چرخان را نشان می‌دهد.



شکل ۱۰- میدان سرعت، شرایط مرزی و ابعاد دامنه در شبیه سازی عددی تست بازوی چرخان

روش قاب مرجع چرخان (ام‌آر‌اف) جهت شبیه‌سازی حرکت چرخشی بکار گرفته شده است. مدل آشفتگی جریان کی-پسیلون ری‌الایزبل و کا-اومگا اس‌اس‌تی در شبیه‌سازی آزمایشات تست بازوی چرخان مورد استفاده قرار گرفته است. مدل کی-پسیلون ری‌الایزبل ابتدا با چند Y^+ متفاوت در تست حرکت یابو استفاده شد که نتایج در جدول ۶ ارائه شده است. نتایج نشان دهنده حداقل خطای ۲۹/۸۸ درصد و حداکثر خطای ۳۷/۵۹ درصد در تعیین ضریب Y_r' است. همچنین کمترین خطا در محاسبه N_r' مقدار ۱۴/۷۷ درصد و بیشترین خطا ۱۵/۵۳ درصد است.

جدول ۹- ضرایب بدست آمده از شبیه سازی تست بازوی چرخان با مدل آشفتگی جریان کی-پسیلون ری‌الایزبل در حرکت یابو

Y^+	ضریب	سی‌اف‌دی	داده آزمایشگاه [۱۸]	خطا (%)
۲۰	Y_r'	۰/۰۰۳۴۵۴	۰/۰۰۵۲۵۱	۳۴/۲۲
	N_r'	-۰/۰۰۳۷۹	-۰/۰۰۴۴۴	۱۴/۷۷
۳۰	Y_r'	۰/۰۰۳۶۸۲	۰/۰۰۵۲۵۱	۲۹/۸۸
	N_r'	-۰/۰۰۳۷۷	-۰/۰۰۴۴۴	۱۵/۱۸
۱۵۰	Y_r'	۰/۰۰۳۲۷۷	۰/۰۰۵۲۵۱	۳۷/۵۹
	N_r'	-۰/۰۰۱۳۵۰۳	-۰/۰۰۴۴۴	۱۳/۲۰
۲۵۰	Y_r'	۰/۰۰۳۲۹۷	۰/۰۰۵۲۵۱	۳۷/۲۱
	N_r'	-۰/۰۰۳۷۵۰	-۰/۰۰۴۴۴	۱۵/۵۳

۱۴- بحث و نتیجه گیری

خطای مقادیر محاسبه شده از روش های مختلف را می توان بصورت جدول ۹ خلاصه نمود.

با توجه به داده های جدول و نتایج ارائه شده در قسمت های پیشین، نتایج زیر بدست می آید:

۱. روش تست کشش مورب محاسبه ضرایب میرایی حرکات سوای و هیو را با خطای کمتر از ۸/۵ درصد ممکن می سازد، در روش پی ام ام این مقادیر با خطای کمتر از ۱۲/۵ درصد قابل محاسبه است.

جدول ۹: خطای ضرایب هیدرودینامیکی حاصل از شبیه سازی روش های

مختلف بر حسب درصد (%)

ضریب	داده های آزمایش [۱۸]	پی ام ام	کشش مورب	بازوی چرخان
Y'_v	-۰/۰۲۷۸۳۴	۶/۷۳	۴/۷۲	-
Y'_b	-۰/۰۱۶۱۸۶	۲/۸۶	-	-
N'_v	۰/۰۱۳۶۴۸	۶/۲۳	۱/۰۷	-
N'_b	۰/۰۰۰۳۹۶	۱۹/۵۷	-	-
Z'_{wv}	-۰/۰۱۳۹۱۰	۱۲/۳۰	۸/۱۴	-
Z'_{wb}	-۰/۰۱۴۵۲۹	۱۶/۸۸	-	-
M'_{wv}	۰/۰۱۰۳۲۴	۳/۹۶	۴/۱۹	-
M'_{wb}	-۰/۰۰۰۵۶۱	۱۸/۳۰	-	-
Y'_r	۰/۰۰۵۲۵۱	۰/۵۶	-	۹/۳۱
Y'_t	۰/۰۰۰۳۹۸	۱/۶۶	-	-
N'_r	-۰/۰۰۴۴۴۴	۰/۶۶	-	۶/۷۱
N'_t	-۰/۰۰۰۸۹۷	۱۱/۳۲	-	-
Z'_q	-۰/۰۰۷۵۴۵	۲۴/۳۰	-	۹/۱۳
Z'_q	-۰/۰۰۰۶۳۳	۱۴/۵۳	-	-
M'_q	-۰/۰۰۳۷۰۰	۱۵/۳۴	-	۸/۳۵
M'_q	-۰/۰۰۰۸۶۰	۴/۸۴	-	-

۲. روش بازوی چرخان می تواند بدون ملاحظاتی همچون تاثیرات دامنه و فرکانس که در روش پی ام ام وجود دارد، برای محاسبه ضرایب چرخشی یاو و پیچ با خطای کمتر از ۹/۵ درصد مورد استفاده قرار گیرد، این مقادیر با روش پی ام ام با خطای کمتر از ۲۵ درصد قابل محاسبه است.

۳. نتایج نشان دهنده آن است که روش ام آراف روش مناسبی برای بکارگیری در شبیه سازی آزمایش بازوی چرخان است.

سل دقت مدل آشفتگی کا-اومگا اس اس تی نسبت به مدل آشفتگی جریان کی-اِپسیلون ری الایزبل در شبیه سازی آزمایشات تست بازوی چرخان بیشتر است.

۵. تعیین مقادیر جرم افزوده برای حرکات سوای و هیو با خطای کمتر از ۲۰ درصد، و حرکات پیچ و یاو با خطای کمتر از ۱۵ درصد با روش پی ام ام قابل انجام است.

۶. روش اصلاح شده ای برای شبیه سازی حرکات سوای و هیو، با تلفیق شبکه متحرک و شرط مرزی سرعت ورودی، مورد بررسی قرار گرفت که در مقایسه با روش مرسوم، با کاهش بیش از نصف تعداد شبکه و زمان حل، محاسبه ضرایب هیدرودینامیکی را با همان دقت ممکن می سازد.

۷. با استفاده ترکیبی از روش های فوق می توان ضرایب جرم افزوده را با خطای کمتر از ۲۰ درصد و ضرایب میرایی را با خطای کمتر از ۱۰ درصد محاسبه کرد.

کلید واژگان

- 1-Restoring Coefficients
- 2-Damping Coefficients
- 3-Added Mass Coefficients
- 4-Towing Tank
- 5-Maneuvering Basin
- 6-Captive model tests
- 7-Oblique towing tests
- 8-Planar Motion Mechanism (PMM) tests
- 9-Rotating arm tests
- 10-Scale effects
- 11-Computational fluid dynamics (CFD)
- 12-Autonomous Underwater Vehicle(AUV)
- 13-Star ccm+
- 14-NACA0012
- 15-Surge
- 16-Sway
- 17-Heave
- 18-Yaw
- 19-Pitch
- 20-Roll
- 21-SNAME
- 22-Navier–Stokes(RANS)
- 23-Turbulent Viscosity
- 24-K-ε Realizable
- 25-K-ω SST
- 26-DTMB (David Taylor Model Basin
- 27-Pure sway
- 28-Pure heave
- 29-Pure yaw
- 30-Pure Pitch
- 31-Segregated (Predictor-Corrector) Flow
- 32-SIMPLE
- 33-Trimmer
- 34-Overset
- 35-Grid convergence index(GCI)

simplification of submarine, , Ocean Engineering, vol. 154, no. February, pp. 16–26.

13- Ardeshiri, S., Mousavizadegan, S.H and Kheradmad, S., *Effect of Motion Domain and Velocity on Calculation of Underwater Vehicle Coefficients*, (2019), Modares Mechanical Engineering.; vol. 20, No. 1, pp.117-128. (in Persian)

14- Ardeshiri, S., Mousavizadegan, S.H and Kheradmad, S., *Virtual Simulation of PMM Tests Independent of Test Parameters*, (2020), Brodogradnja: Teorija i praksa brodogradnje i pomorske tehnike; vol. 71, No. 1, pp. 55–73.

15- Seif, M. S., Hasanvand, A., *Investigating the geometry and control surface of AUV robots on hydrodynamics performance*, (2021), marine-engineering. Vol. 17, No, 33, pp. 53-64. (in Persian)

16- K. Han et al. (2021), *Six-dof cfd simulations of underwater vehicle operating underwater turning maneuvers*, Journal of Marine Science and Engineering, vol. 9, no. 12.

17- Groves, N. C., Huang, T. T., and M. S. Chang, *Geometric Characteristics of DARPA (Defense Advanced Research Projects Agency) SUBOFF Models (DTRC Model Numbers 5470 and 5471, DTRC/SHD-1298-01)*, (1989), David Taylor Research Center, Bethesda, Maryland 20084-5000.

18- Roddy, R. F., *Investigation of The Stability and Control Characteristics of Several Configurations of the DARPA SUBOFF Model*, 1990.

19- Fossen, T. I., *Underwater Vehicle Dynamics. Book TSI Press*, (1995), Albuquerque, pp.41-108.

20- Fossen, T. I. and Fjellstad, O., *Mathematical Modelling of Systems: Methods , Tools and Applications in Engineering and Related Sciences Nonlinear modelling of marine vehicles in 6 degrees of freedom*, *International Journal of Mathematical Modeling of Systems*, (1995), Vol. 1, No. February 2014, pp. 17–27.

21-SNAME, T, (1950). Nomenclature for treating the motion of a submerged body through a fluid. The Society of Naval Architects and Marine Engineers. Technical and Research Bulletin No 1–5.

22- Shih, T. H., Liou, W. W., Shabbir, A., Yang, Z. and Zhu, J., *A new k-epsilon eddy viscosity model for high reynolds number turbulent flows model development and validation*, (1994), Computers & Fluids, Vol. 24, No. August, pp. 227–238.

23- Launder, B. E. and Spalding, D. B., *The numerical computation of turbulent flows*, (1974), Computer Methods in Applied Mechanics and Engineering, Vol. 3, No. 2, pp. 269–289.

24- Lloyd, G., Espanoles, A., (2002). *Best Practice Guidelines for Marine Applications of Computational Fluid Dynamics*. WS Atkins Consultants and Members of the NSC, MARNET-CFD Thernatic Network.

25- I. B. Celik, U. Ghia, P. J. Roache, C. J. Freitas, H. Coleman, and P. E. Raad, (2008). *Procedure for Estimation and Reporting of Uncertainty Due to Discretization in CFD Applications*, Journal of Fluids

3 -Symmetry

6

3 -Multiple Rotating Reference Frame(MRF)

۶ - مراجع

1- Abkowitz, M. A., (1969), *Stability and motion control of ocean vessels*, M.I.T. Press, Massachusetts Institute of Technology.

2- Zhang, H., Xu, Y-r. and peng Cai, H. , (2010), *Using CFD software to calculate hydrodynamic coefficients*, *Journal of Marine Science and Application*, Vol. 9, No. 2, pp. 149–155.

3- Nazir, Z., min Su, Y. and Z. li Wang, *A CFD based investigation of the unsteady hydrodynamic coefficients of 3-D fins in viscous flow*, Journal of Marine Science and Application, Vol. 9, No. 3, pp. 250–255, 2010.

4- Pan, Y., Zhang, H. and Q. Zhou, *Numerical prediction of submarine hydrodynamic coefficients using CFD simulation*, (2012), Journal of Hydrodynamics, Vol. 24, No. 6, pp. 840–847.

5- Xu, F., Zou, Z. J., Yin, J. C. and Cao J., *Parametric identification and sensitivity analysis for Autonomous Underwater Vehicles in diving plane*, (2012), Journal of Hydrodynamics, Vol. 24, No. 5, pp. 744–751.

6- Mansoorzadeh, S., Pischevar, A. R. and Javanmard, E., (2013), *Numerical investigation of dynamic stability of an AUV*, Fluid Mechanic and Aerodynamic, Vol. 2, No. 1, pp. 69–81. (in Persian)

7- Pan, Y. C., Zhou, Q. D. and H. X. Zhang, *Numerical simulation of rotating arm test for prediction of submarine rotary derivatives*, (2015), Journal of Hydrodynamics, Vol. 27, No. 1, pp. 68–75.

8- Javanmard E., Mansoorzadeh, S. Pischevar, A. R. , (2015), *Numerical and experimental investigation of effect of control surface angle on an autonomous underwater vehicle drag*, *Modares Mechanical Engineering*, Vol. 14, No. 16, pp. 358–366. (in Persian)

9- Nouri, N. M., Mostafapour, K., Sooha, Y. H. and Hassanpour, S. H. , (2016), *Investigation of hydrodynamic derivatives of an auv based on the water tunnel testing maneuvers*, *Journal of Marine engineering*, Vol. 25, No1, pp. 67–75. (in Persian)

10- Hajvand, A., Hasani, M., Babae, M. and Sadeghian, M. , (2016), *Determine of an AUV hydrodynamic coefficient by CFD*, darya fonoon, Vol. 3, No. 1, pp. 54–66. (in Persian)

11- Shojaeefard, M. H., Khorampanahi, A., Mirzaei, M., *Numerical investigation of oscillation frequency and amplitude effects on the hydrodynamic coefficients of a body with NACA0012 hydrofoil section*, (2017), Journal of Mechanical Science and Technology, vol. 31, No. 5, pp. 2251–2260.

12- T. Gao, Y. Wang, Y. Pang, Q. Chen, and Y. Tang, (2018), *A time-efficient CFD approach for hydrodynamic coefficient determination and model*

- Engineering, Transactions of the ASME, vol. 130, No. 7, pp. 0780011–0780014.
- 26- Dantas, J.L.D., Barros, E.A.d, (2013). *Numerical analysis of control surface effects on AUV maneuverability*. Applied Ocean Research, Vol.42, No.1, pp. 168–181.
- 27- Goodman, A., *Experimental techniques and methods of analysis used in submerged body research. The 3rd Symposium on Naval Hydrodynamics*, (1960), September, 17-24, Scheveningen. Washington: National Academy Press; 1960. pp. 379-449.
- 28- Gertler, M., *The DTMB planar motion mechanism system (PMM)*, (1967), Zagreb: Defense Technical Information Center.
- 29- Renilson, M., *Submarine Hydrodynamics*, 2015.
- 30- Roache, P. J., *a method for uniform reporting of grid refinement studies*, (1994), Journal of Fluid Engineering, vol. 116. pp. 405–413.
- 31- Roache, P. J., *Verification of Codes and Calculations*, (1998), AIAA J., vol. 36, no. 5, pp. 696–702.
- 32- Roache, P. J., *Quantification of Uncertainty in Computational Fluid Dynamics*, (1997), Annu. Rev. Fluid Mech., vol. 29, no. 1, pp. 123–160.