

تحلیل عددی تاثیر گام هندسی بر سطح نویز انتشاری پروانه اسکيو بالا

احسان یاری*

*استادیار/ مجتبع دانشگاهی مکانیک، دانشگاه صنعتی مالک اشتر، ehsanyari@mut-es.ac.ir

اطلاعات مقاله

چکیده

تاریخچه مقاله:

تاریخ دریافت مقاله: ۱۴۰۱/۰۹/۱۸

تاریخ پذیرش مقاله: ۱۴۰۳/۱۱/۱۵

تاریخ انتشار مقاله: ۱۴۰۳/۱۱/۲۰

کلمات کلیدی:

گام هندسی

سطح نویز انتشاری

دینامیک سیالات محاسباتی

پروانه اسکيو بالا

هدف از این مقاله تحلیل عددی هیدروآکوستیکی نویز انتشاری غیرکاویتاسیونی پروانه اسکيو بالا در گام های هندسی مختلف با استفاده از روش دینامیک سیالات محاسباتی می باشد. گام هندسی پروانه از جمله مهمترین پارامترهای تاثیرگذار در طراحی پروانه های دریایی می باشد، لذا در این مقاله از یک نمونه سری استاندارد پروانه زیرسطحی با تعداد پره های مختلف و در گام های هندسی متفاوت استفاده شده است و داده های مربوط به میدان ورتیسیته و سطح نویز انتشاری استخراج و مورد مطالعه قرار گرفته است. در این تحلیل عددی از مدل اغتشاشی DES استفاده شده است که با تعداد شبکه متوسط در مقایسه با روش گردابه های بزرگ دارای جوابهای با دقت قابل قبول در حوزه نویز می باشد. به منظور افزایش دقت داده های عددی، شبکه تولید شده حول پروانه در نواحی لبه ابتدایی، لبه انتهایی و نوک پره ها و همچنین در ناحیه دنباله پایین دست جریان با تراکم بالاتری تولید شده است. بر اساس نتایج بدست آمده با افزایش زاویه گام هندسی پره پروانه میزان فشار استاتیکی بر روی سطح جلویی پره افزایش یافته و گردابه های ناشی از باس و هاب طولانی تر شده و میزان تغییرات سطح نویز انتشاری در راستای محوری در فرکانس های پایین کمتر از ۵ دسیبل اما در فرکانس های بالا نوسانی بوده و تغییرات محسوس تر است. بیشترین میزان تغییرات سطح فشار صوت بر حسب گام در راستای عمود بر جهت جریان و تا حدود ۴۰ دسیبل هم می رسد.

Numerical analysis of the effect of geometric pitch on the radiated noise level of high skew propeller

Ehsan Yari *

*Assistant professor, department of mechanical engineering, Maleke-Ashtar University of technology;
ehsanyari11@gmail.com

ARTICLE INFO

Article History:

Received: 9 Dec 2022

Accepted: 3 Feb 2025

Available online: 8 Feb 2025

Keywords:

Geometric pitch

Sound pressure level

CFD

High skew propeller

ABSTRACT

The purpose of this article is the numerical hydro acoustic analysis of non-cavitating radiated noise in different geometric pitches using the computational fluid dynamics method. The geometric pitch of the propeller is one of the most important influencing parameters in the design of marine propellers, Therefore, in this article, a sample of the standard underwater propeller series with different number of blades and different geometric pitches has been used and the data related to the vorticity field and the radiated noise level have been extracted and studied. In this numerical analysis, the DES turbulence model has been used, which has solutions with acceptable accuracy in the noise subject with an average grid number, compared to the large eddies method. In order to increase the accuracy of the numerical data, the grid generated around the propeller in the areas of the leading edge, trailing edge, tips of the blades and in the region of the downstream, has been produced with a higher grid density. According to the obtained results, by increasing the geometric pitch angle of the propeller blade, the static pressure on the pressure side of the blade increases, and the vortices caused by the boss and hub become longer, and the amount of change in the sound pressure level in the axial direction at low frequencies is less than 5 dB, but at high frequencies it is oscillating and the changes are more noticeable. The highest amount of change in the sound pressure level in terms of pitch is in the direction perpendicular to the flow direction and reaches up to about 40 db.

۱- مقدمه

انتقال صوت به دو صورت طولی و عرضی منتشر می‌شود. وقتی صدایی در یک رسانه منتشر می‌شود، نوسانات فشار آن بالاتر یا پایین‌تر از فشار اتمسفر محیط می‌شود. صداها معمولاً با یک فرکانس منتشر نمی‌شوند، بلکه در حالت عمومی صداها مخلوط پیچیده‌ای از نوسانات فشار است که نسبت به فاز، فرکانس و دامنه تغییر می‌کنند. بدست آوردن یک رابطه ریاضی بین خصوصیت‌های متفاوت برای یک چنین مخلوط پیچیده‌ای بسیار دشوار است. در شناورهای زیرسطحی پروانه مهمترین بخش و عامل در تولید نویزهای هیدرودینامیکی و مکانیکی می باشد. جابجایی سیال آب، چرخش سیال آب توسط پروانه و میدان ویک و ورتکس های تولید شده و همچنین حباب های کاویتاسیونی از جمله عوامل اصلی در نویز تولیدی توسط پروانه های دریایی می باشند.

تاریخچه فعالیت های علمی در خصوص هیدروآکوستیک و نویز در پروانه های دریایی قدمت زیادی نداشته و اولین روابط تئوری معتبر به دهه ۵۰ میلادی بر می گردد. در ادامه برخی مطالعات عددی و تجربی مربوط به پروانه های دریایی که مرتبط با مقاله حاضر می باشند، ارائه شده است.

سئول و همکاران به بررسی عددی نویز غیر کاویتاسیونی ناشی از یک پروانه مغروق در شرایط کاری مختلف با و بدون داکت پرداختند. نتایج این پژوهش نشان می‌دهد که تاثیر افزودن داکت بر نویز دوردست بسیار کم و با پروانه بدون داکت تقریباً برابر است [۱]. پارک و همکاران در سال ۲۰۰۹ به بررسی نویز ناشی از پروانه و یک منبع نویز مجازی مستقر روی توپی پروانه از طریق یک آرایه ۱۰ هیدروفونی در تونل کاویتاسیون MOERI پرداختند. پروانه در شرایط و یک ناشی از استقرار مدل در تونل بررسی شده است. در این تحقیق تر از شدت صوت در یک سوم اکتاو باندها با در نظر گرفتن تغییرات در فشار تونل تعیین شده است [۲]. کورکوت و همکاران در سال ۲۰۰۹ به بررسی هیدرودینامیکی، کاویتاسیونی و آکوستیکی پروانه با پوشش پرداختند. آن‌ها برای تست از پروانه شناور تانکر استفاده کرده و در تونل کاویتاسیون امرسون دانشگاه نیوکاسل تست‌های به هیدرودینامیکی و نویز انجام شده است [۳]. هون و همکاران در سال ۲۰۱۳ به بررسی مدل پروانه نصب شده به شناور در حوضچه تست SSMB و ثبت سیگنال نویز در آن پرداختند. هدف از این تحقیق بررسی سیگنال نویز به روش تبدیل فوریه کوتاه مدت و تشخیص فرکانس ترکیدن حباب در کاویتاسیون ورتکس نوک پره و نویز ناشی از آن بوده است [۴]. آکتاس و همکاران در سال ۲۰۱۵ به بررسی و مقایسه نویز ناشی از پروانه شناور کاتاماران به روش آزمایشگاهی در تونل امرسون و مقایسه نتایج با تست میدان آزاد پرداختند. در این تحقیق، تراز شدت صوت در فرکانس‌های یک سوم اکتاو باندها به هم نزدیک بوده است و مشخص شد که تونل نتایج مناسب از تست میدانی را در اختیار قرار می‌دهد. آکتاس و همکاران در سال ۲۰۱۶ به بررسی رخداد کاویتاسیون و اندازه‌گیری نویز یک پروانه پنج پره متعلق به شناور کاتاماران در شرایط جریان با زاویه برخورد به مدل پروانه در تونل کاویتاسیون امرسون پرداختند. تست‌ها در زوایای بررسی تا ۶ درجه و با تغییرات فشار تکرار شده است [۵]. کیم و همکاران نویز آکوستیکی یک فن را به روش

هولوگرافی آکوستیکی نزدیک شبیه‌سازی کردند. بر اساس نتایج این پژوهش به خوبی می توان از روش آکوستیکی مبتنی بر معادلات ویلیامز-هاوکنگز برای پیش بینی نویز فن محوری آزاد استفاده کرد. نتایج این مطالعه برای فرکانس‌های پایین تطابق بهتری با نتایج تجربی دارد [۶]. جانگ و همکاران به مطالعه عددی نویز پروانه در جریان غیر کاویتاسیونی به کمک نرم افزار اس سی تترا به روش مکانیک سیالات محاسباتی و به کارگیری مدل دوقطبی چرخان پرداختند. شبیه‌سازی‌ها برای هر دو حالت جریان ورودی پایا و غیر پایا انجام شده و نتایج از دقت خوبی برخوردار بوده است [۷]. زنگ و دو به مطالعه عددی طیف خطی فرکانس نویز پروانه‌های معکوس گرد پرداخته و مکانیزم اثر تداخل، اثر میدان هارمونیک محیط، طیف خطی فرکانس و جهت گیری فشار صدا را مورد بررسی و تجزیه و تحلیل قرار دادند [۸]. در سالهای اخیر روشی جدید برای پیش بینی تجربی نویز کاویتاسیونی توسط اکتاس و همکاران ارائه گردید. در این روش نویز پروانه‌ی مدل پس از آزمایش در تونل کاویتاسیون اندازه‌گیری شده و با برونمایی نویز پروانه در مقیاس واقعی پیش‌بینی شده است [۹]. بروکر و هامفری نویز کاویتاسیونی یک شناور تحقیقاتی کوچک را در آب کم عمق اندازه‌گیری کردند. آنها از سه هیدروفون با آرایه‌های مختلفی استفاده کرده و نویز پروانه در مقیاس واقعی و همچنین میزان عدم قطعیت آزمایش‌ها را نیز بررسی کردند [۱۰]. کیم و همکاران دو روش تجربی برای پیش بینی نویز ناشی از پروانه ارائه کردند. در روش اول بر اساس مدل پروانه، فرمول های نیمه تجربی بر مبنای تئوری نویز گردابه‌ی نوک پره توسعه داده شده و در روش دوم، نویز پروانه در مقیاس واقعی بر اساس ضریب انتقال صوت در پاشنه شناور پیش بینی می‌شود [۱۱]. هایمف و همکاران نویز غیر کاویتاسیونی پروانه را به صورت تجربی پیش بینی کردند. آنها پس از تفريق میزان نویز ناشی از محیط آزمایشگاه و پس زمینه از نویز اندازه‌گیری شده برای پروانه مدل و با برونمایی، نویز پروانه در مقیاس واقعی را پیش بینی کردند [۱۲]. تانی و همکاران در مطالعات تجربی خود به بررسی پالس‌های فشاری و نویز کاویتاسیونی منتشر شده از دو پروانه با توزیع ریک متفاوت پرداختند. نتایج تست‌های انجام شده در تونل آب نشان داده است که وقوع کاویتاسیون لایه‌ای به طور قابل توجهی شدت نویز را افزایش می‌دهد [۱۳]. پارک و ستونگ روش جدیدی برای تخمین نویز ناشی از کاویتاسیون گردابه‌های نوک پره در مدل‌های تجربی ارائه کردند. در این مطالعه روشی ارائه شده که مبتنی بر معادله‌ی ریلی-پلست، مدل گردابه‌ی رانکین، تئوری خط برآزا و تعدادی فرضیات فیزیکی است. بر اساس نتایج بدست آمده نتایج این روش نسبت به سایر روش‌ها دقت بالاتری دارد [۱۴]. اکتاس و همکاران در فعالیتی دیگر در سال ۲۰۱۸ به مطالعه‌ی تجربی نویز ناشی از کاویتاسیون در پروانه‌های سری استاندارد پرداختند. در این مطالعه مکانیزم ایجاد نویز کاویتاسیونی از طریق پردازش سیگنال‌های زمان-فرکانس انجام شده و پارامترهای هندسی مختلف شامل نسبت سطح پره، نسبت گام به قطر و تعداد پره‌ها را مورد بررسی قرار داده است [۱۵]. در سال ۱۹۵۲ لایت هیل با استفاده از روابط کلی حاکم بر سیال از روابط پیوستگی و ممنتوم بدون در نظر گرفتن فرض های ساده کننده، توانست رابطه‌ی کلی صوت را برای نویز حاصل از جت در هوا، با استفاده از تحلیل اکوستیکی ارائه کند [۱۶].

پالس فشار، نیروهای تحریک در بخش تونل و سطوح نوین تابش شده زیر آب در میدان دور را بررسی کرده است [۲۴].

ولادیمیر کراسیلنیکوف و همکاران در سال ۲۰۲۲ بر روی روش‌های قابل اطمینان برای پیش‌بینی نوین پروانه‌ها پرداخته‌اند. در این مقاله، مروری بر دامنه تحقیقاتی پروژه ProNoVi با هدف بهبود روش‌های پیش‌بینی نوین و ارتعاشات ناشی از پروانه‌های دریایی انجام شده است. این مقاله محتویات نتایج آزمایشی انجام شده، مجموعه داده‌های اعتبار سنجی توسعه یافته، و کاربرد روش‌های عددی با دقت بالا برای محاسبه عملی عملکرد هیدروآکوستیک پروانه‌هایی را که در شرایط آب آزاد و پشت بدنه کشتی کار می‌کنند، توصیف می‌کند. مقایسه‌هایی بین روش‌های عددی و اندازه‌گیری‌های تجربی در یک مورد کشتی مرجع، برای شرایط یکسان ارائه می‌شود، و چالش‌هایی که در طول اعتبارسنجی با آن مواجه می‌شوند مورد بحث قرار می‌گیرند [۲۵].

جون یونگ پارک و همکاران در سال ۲۰۲۲ بر روی مطالعه موردی در مورد طراحی پروانه برای کشتی تجاری با در نظر گرفتن نوین زیر آب و راندمان پیش‌رانه، مطالعاتی انجام داده‌اند. در این مطالعه، سه نوع پروانه چهار پره با توزیع شعاعی مختلف گام و کمبر برای بررسی رابطه بین نوین زیر آب (URN) و راندمان هیدرودینامیکی طراحی شد. در مرحله طراحی پروانه، عملکرد هیدرودینامیکی آن‌ها با استفاده از CFD مورد ارزیابی قرار گرفته است. توزیع جریان حول پروانه نیز از روش المان مرزی (BEM) به عنوان شاخص مرجع محاسبه شد. تست‌های تجربی نیز در تونل کاویتاسیون برای سه پروانه به ترتیب برای تجزیه و تحلیل راندمان پیش‌رانه و نوین زیر آب توسط ملخ انجام شد [۲۶].

هدف از مطالعه حاضر تحلیل عددی نوین پروانه سری استاندارد MAU با کاربرد در شناورهای زیرسطحی می‌باشد. بدین منظور چند هندسه با گام‌های هندسی مختلف تولید شده و تحت شرایط جریانی یکسان به منظور بررسی تأثیر گام هندسی بر روی سطح نوین انتشاری زیرسطحی (جریان تک فازی) مورد بررسی قرار گرفته است.

۲- معادلات حاکم

اصل اساسی که در مکانیک سیالات استفاده می‌شود اصل بقا جرم است. این اصل بیان می‌دارد که جرم نه تولید می‌شود و نه از بین می‌رود و توسط معادله پیوستگی بیان می‌گردد. این معادله برای سیالات تراکم‌پذیر به فرم زیر بیان می‌شود [۲۷]:

$$\frac{\partial \rho}{\partial t} + \vec{\nabla} \cdot (\rho \vec{V}) = 0 \quad (1)$$

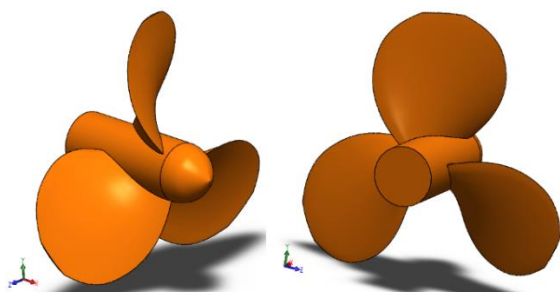
که در آن V بردار سرعت و ρ چگالی می‌باشد. مکانیک سیالات تنها با داشتن معادله پیوستگی مشخص نمی‌شود بلکه باید اصل بقا اندازه حرکت را درباره آن بیان کرد. قانون دوم نیوتون بیان می‌کند که برآیند نیروهایی که بر یک جسم اثر می‌کند برابر است با تغییرات خالص مومنتم با در نظر گرفتن جریان غیرقابل تراکم و ثابت فرض کردن ضریب ویسکوزیته، شکل معادله ناویراستوکس به صورت زیر می‌باشد:

$$\rho \frac{DV}{Dt} = \rho f - \nabla P + \mu \nabla^2 V \quad (2)$$

ازدن و همکاران نوین پروانه‌ی هفت پره‌ای را در شرایط مختلف جریان با استفاده از مدل اغتشاشی کی-امگا اس‌اس‌تی و مدل آکوستیکی مبتنی بر معادلات ویلیامز-هاو‌کینگز مورد بررسی قرار دادند. بر اساس نتایج بدست آمده در صورت عدم وجود مدل بدنه‌ی زیردریایی می‌توان صرفاً با داشتن الگوهای گردابی جریان ورودی به پروانه نوین آن را با دقت قابل قبولی پیش‌بینی کرد [۱۷]. وی و همکاران به بررسی تأثیر بازتابی بدنه‌ی زیردریایی بر نوین غیرکاویتاسیونی پروانه‌ی آن پرداختند. بر اساس نتایج، حداکثر افزایش شدت صوت در اثر پراکنش از سطح بدنه در فرکانسی معادل سه برابر فرکانس گذر پروانه تا ۲۰ دسیبل افزایش یافته است [۱۸]. سزن و همکاران به پیش‌بینی عملکرد هیدرودینامیکی و تعیین طیف نوین پروانه‌ی DTMB4119 پرداختند. نتایج این پژوهش عددی نشان داد که نوین پروانه در حالت بدون کاویتاسیون عمدتاً ناشی از گردابه‌های نوک پره بوده و با افزایش سرعت چرخش پروانه میزان نوین آن نیز افزایش می‌یابد [۱۹]. نصیر و همکاران نوین غیرکاویتاسیونی یک پروانه را با استفاده از نرم افزار فلوئنت و به دو روش گردابه‌های بزرگ و RANS انجام دادند. برای مدلسازی RANS از مدل استاندارد کی-اپسیلون استفاده شده است. اطلاعات فشاری بدست آمده از مدلسازی هیدرودینامیکی با استفاده از آنالوژی آکوستیکی ویلیامز-هاو‌کینگز برای پیش‌بینی نوین پروانه استفاده شده است [۲۰]. بررسی تأثیر زاویه ریک نوک پره بر مشخصات هیدرودینامیکی و شدت نوین پروانه DTMB4382 توسط قاسمی و همکاران انجام گرفت. در این مطالعه از نرم افزار انسیس فلوئنت برای شبیه‌سازی جریان استفاده شده است. آنها نتیجه گرفتند که با افزایش زاویه ریک شدت نوین کاهش می‌یابد البته بازدهی پروانه نیز مقداری افت می‌کند [۲۱]. خالد و همکاران به بررسی نوین هیدروفویل نوسانگر پرداختند. در این مطالعه با استفاده از معادلات ویلیامز-هاو‌کینگز نوین ناشی از شنای ماهی را در محدوده وسیعی از پارامترهای سینماتیکی و همچنین محدوده وسیعی از پارامترهای جریان از جمله عدد رینولدز، فرکانس کاهش یافته و عدد استروهل مطالعه کردند [۲۲]. ژانگ و همکاران با توسعه چند کد محاسباتی مشخصات نوین ناشی از پروانه‌ی مغروق و روش‌های پیش‌بینی آن را در فرکانس‌های پایین و متوسط از سه روش ترکیبی المان مرزی و المان محدود، المان محدود و المان نامحدود و همچنین المان محدود و لایه خود تطبیق دهنده مورد بررسی قرار دادند [۲۳]. در سال ۲۰۱۹ جی دانگ و همکاران بر روی توسعه پروانه‌های سری تونل‌دار برای نوین و لرزش کم مطالعات کسرتدهای را به مدل سه سال زیر نظر موسسه تحقیقاتی هند انجام داده‌اند. هدف از این تحقیقات طراحی یک پروانه تونل‌دار (داکت‌دار) برای کلاس شناور کامفورد بوده. در این مطالعه اثرات طول تونل (۲،۵ تا ۱۲،۰ برابر قطر تونل)، شیب بدنه کشتی (۹۰ درجه تا ۶۵ به صورت عمودی و افقی)، فرم‌های دهانه تونل (پخ، گرد، تیز و دو پخ) را پوشش می‌دهد. این مطالعه برای پروانه‌های گام ثابت با گام متغییر با تعداد پره‌های مختلف (۴ تا ۷)، نسبت سطح گسترش یافته (۰،۴۵ تا ۰،۹۰) و نسبت گام (۰،۶۵ تا ۱،۱۵) انجام شده است. روش طراحی پروانه نیز با توجه به پارامترهای اصلی، مانند اسکيو (به جلو و عقب)، توزیع گام و همچنین فرم S شکل خط کمبر برای تیغه‌های پروانه‌های گام ثابت مورد بررسی قرار گرفت. این مطالعه اثرات پارامترهای مذکور را بر روی نیروی جانبی، عملکرد کاویتاسیون، سطوح

۳- اعتبارسنجی نتایج عددی

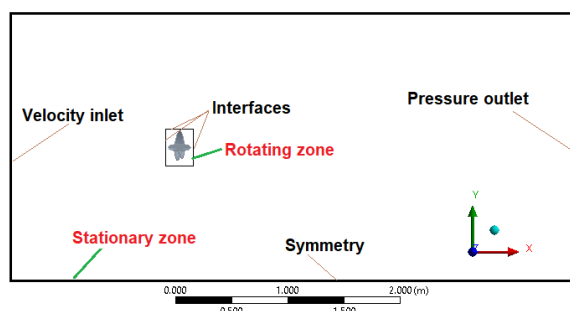
پروانه DTMB4119 یک نمونه پروانه سه پره‌ای بنچمارک می‌باشد که نتایج تحقیقات تجربی هیدرودینامیکی و داده‌های هیدروآکوستیکی آن در ضرایب پیشروی مختلف موجود می‌باشد. هندسه پروانه در شکل ۱ نمایش داده شده است و مشخصات هندسی بیشتر در مرجع [۳۰] قابل دسترس می‌باشد.



شکل ۱- هندسه سه بعدی پروانه DTMB4119

۴- دامنه محاسباتی، شرایط مرزی و تنظیمات حل

دامنه محاسباتی به صورت دو هندسه استوانه‌ای چرخان و ثابت در نظر گرفته شده است (شکل ۲). ابعاد استوانه ثابت که در واقع دامنه محاسباتی اصلی می‌باشد بگونه‌ای در نظر گرفته شده که اثرات دیواره‌های میدان حل بر روی میدان جریان حول پروانه حذف شود. میدان حل شامل استوانه‌های بزرگ به شعاع پنج قطر پروانه و طول پانزده قطر پروانه می‌باشد و قطر و طول استوانه کوچک دربرگیرنده پروانه نیز به ترتیب D و $1/1$ است که به عنوان حجم دوار در نظر گرفته شده است. شرایط مرزی شامل شرط مرزی ورودی از نوع سرعت^۷ و شرط مرز خروجی از نوع فشار^۸ با فشار نسبی صفر است. مرزهای جانبی استوانه بزرگ از نوع متقارن^۹ است که دارای تنش برشی صفر است. از شرط مرزی سطح مشترک^{۱۰} برای تمامی سطوح استوانه دوار کوچک حول پروانه استفاده شده و همچنین برای تمامی سطوح پروانه از شرط مرزی دیواره چرخان^{۱۱} در شرایط بدون لغزش^{۱۲} بهره گرفته شده است. دامنه محاسباتی مطابق شکل ۳ ترکیبی از دو شبکه سازمان یافته^{۱۳} و بی سازمان است. در شبکه لایه مرزی از ۱۰ لایه با ضخامت لایه اول 0.1 میلی‌متر و با نرخ رشد^{۱۴} $1/1$ استفاده شده است.



که در آن V بردار سرعت، P بیانگر فشار، f نیروهای حجمی و μ ویسکوزیته می‌باشد. اپراتور $\frac{D}{Dt}$ بیانگر مشتق مادی می‌باشد. در پروانه‌های دریایی به دلیل نرخ بسیار کم انتقال حرارت می‌توان از حل معادله انرژی صرف‌نظر کرد. در این مقاله برای مدل‌سازی اغتشاش از مدل توربولانسی DES^۱ استفاده شده است. DES در واقع ترکیبی از دو روش RANS و LES^۲ است به این صورت که در نواحی نزدیک دیواره از روش RANS و در سایر نواحی از روش LES استفاده می‌کند. در نواحی نزدیک دیواره جامد طول مقیاس آشفتگی کمتر از حداکثر ابعاد شبکه است به همین دلیل در این نواحی از مدل RANS برای مدل‌سازی آشفتگی استفاده می‌شود. با افزایش طول مقیاس آشفتگی نسبت به ابعاد شبکه جریان توسط مدل LES شبیه‌سازی می‌شود که دقت به مراتب بالایی دارد [۲۸-۲۹].

سه منبع اصلی تولید صوت عبارتند از تولید جرم، تغییر مومنتوم و منابع غیر خطی همانند جریان مغشوش. البته منابع دیگری مانند واکنش‌های شیمیایی و حرارتی نیز از جمله منابع جدی تولید صوت مطرح می‌باشند. رابطه کلی مربوط به موج آکوستیکی بصورت زیر است:

$$\frac{\partial^2 p'}{\partial t^2} - a_0^2 \nabla^2 p' = q \quad (۴)$$

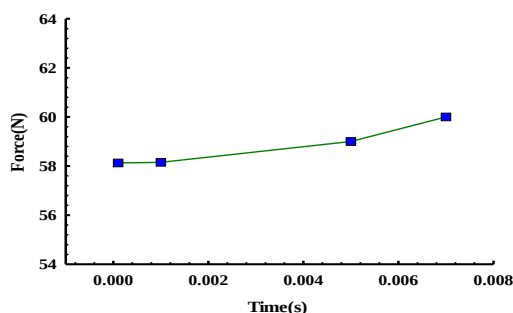
که q برابر با منابع تولید صوت یا همان عبارات چشمه هستند.

در این مقاله برای مدل‌سازی میدان آکوستیکی از روش ویلیام و هاوکینگز استفاده شده است. فرمولاسیون ویلیام و هاوکینگز شکل کلی تحلیل آکوستیکی لایتهیل است و قادر است صدای تولید شده با منابع آکوستیکی هم ارزی چون تک قطبی^۳، دو قطبی^۴ و چهارقطبی^۵ را پیش بینی کند. روش اصلی که توسط لایتهیل برای حل معادله غیرهمگن موج پیشنهاد شده است، منجر به فرمولی انتگرالی می‌شود. این روش بر پایه استفاده از تابع گرین^۶ در دامنه نامتناهی می‌باشد.

$$p'(x; t) = \frac{1}{4\pi a_0^2} \frac{\partial^2}{\partial x_i \partial x_j} \int_{\Omega} \frac{T_{ij}(y; t - \frac{|x-y|}{a_0})}{|x-y|} dy \quad (۵)$$

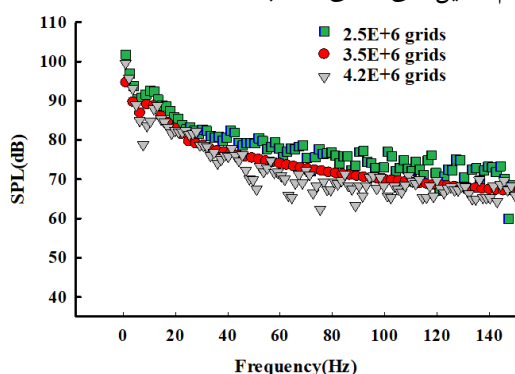
که در معادله فوق، Ω دامنه انتگرال گیری بر روی حجمی است که توربولانس در آنجا باعث تولید نویز می‌شود. این دامنه باید تمامی منابع تولید نویز را پوشش دهد. x بردار مکان گیرنده نویز، y بردار مکان منبع نویز و a_0 سرعت صوت می‌باشد. با حل معادله انتگرالی (۵)، نوسانات چگالی برای گیرنده صوت در مکان x و در زمان t حاصل می‌شود. در ادامه ابتدا در مورد هندسه پروانه، دامنه حل، شبکه بندی دامنه و همچنین در مورد شرایط مرزی و سپس در مورد جزئیات شبیه‌سازی جریان توربولانس به منظور شبیه‌سازی هیدرودینامیکی و هیدروآکوستیکی به منظور یافتن نویز حاصل از پروانه توضیح داده خواهد شد. پروانه مورد نظر جهت اعتبارسنجی تحلیل عددی DTMB4119 است، ابتدا به بررسی استقلال حل عددی از شبکه محاسباتی پرداخته می‌شود. سپس به صحت سنجی نتایج هیدرودینامیکی و هیدروآکوستیکی پروانه با تحقیقات انجام شده پرداخته خواهد شد.

(بر حسب میلیون گره محاسباتی)



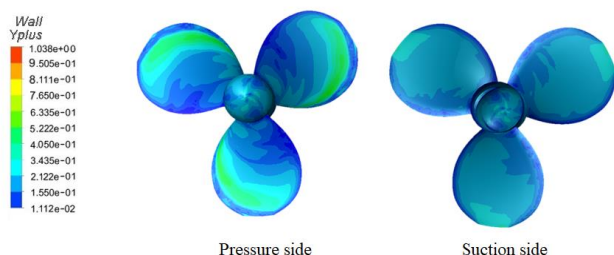
شکل ۵- نمودار استقلال حل از گام زمانی

در شکل ۶ بررسی استقلال حل از شبکه در مورد نویز دریافتی از هیدروفونی که در موقعیت $\theta=0$ و $R=5D$ قرار دارد نشان داده شده است. مطابق شکل اختلاف محسوسی بین نتایج بدست آمده با تعداد شبکه مختلف مشاهده نمی شود، لذا مقدار شبکه $4/2$ میلیون گره محاسباتی برای انجام تحلیل های عددی انتخاب شده است.



شکل ۶- نمودار استقلال حل آکوستیکی از تعداد گره محاسباتی

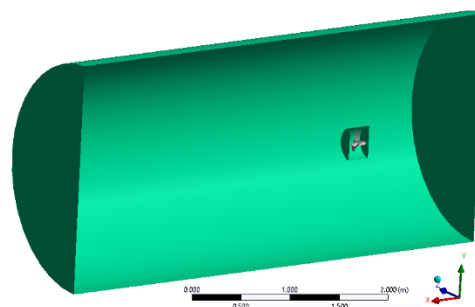
در شکل ۷ کانتور توزیع پارامتر Y^+ بر روی سطح جلویی و پشتی پروانه نشان داده شده است، همانگونه که مشاهده می گردد در اکثر نقاط این مقدار کمتر از ۱ است.



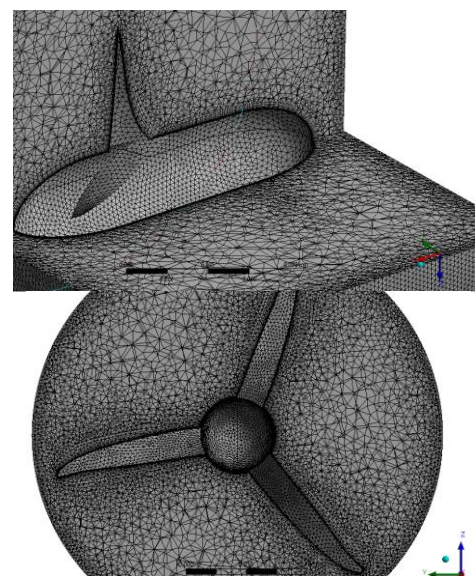
شکل ۷- نمودار توزیع پارامتر Y^+ بر روی سطح پروانه DTMB4119

۵-۱- آنالیز حساسیت شبکه و عدم قطعیت نتایج عددی

در هر شبیه سازی عددی، اطمینان از مستقل بودن نتایج از تعداد و نوع شبکه محاسباتی مورد استفاده ضروری است. روش شاخص همگرایی شبکه (GCI) که برای اولین بار توسط روچ [۳۲] ارائه شد، برای ارزیابی خطای گسسته سازی و عدم قطعیت های عددی استفاده می شود. این روش به حداقل سه شبکه S_1 ، S_2 ، و S_3 به ترتیب با تعداد سلول های



شکل ۲- دامنه محاسباتی و شرایط مرزی حول پروانه

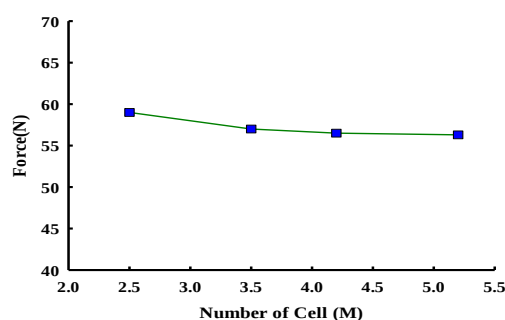


شکل ۳- لایه مرزی و شبکه بی سازمان حول پروانه

با توجه به خصوصیات آب و تعریف عدد رینولدز، عدد رینولدز از مرتبه ۱۰ میلیون است. سیال آب به صورت تراکم ناپذیر در نظر گرفته شده است زیرا عدد ماخ کوچکتر از مقدار $0/3$ است. سرعت صوت در آب 1500 متر بر ثانیه و چگالی آب 1025 کیلوگرم بر مترمکعب در نظر گرفته شده است. فشار مرجع آکوستیک 10^{-6} برای سیال آب برابر با پاسکال است.

۵-استقلال حل عددی از شبکه محاسباتی

جواب های حل عددی باید مستقل از سایز، تراکم شبکه و بازه زمانی باشند. بدین منظور مطابق شکل ۴ مقدار نیروی تراست برای پروانه در چندین سایز شبکه و بازه زمانی مختلف (شکل ۵) به دست آمده تا شبکه و بازه زمانی انتخاب شوند که اندازه و زمان آن روی مقدار نیروی تراست و حل تأثیری نداشته باشد.



شکل ۴- استقلال شبکه نیروی تراست در برابر تعداد شبکه

همانطور که در جدول ۱ نشان داده شده است، خطاهای میزان تراست در بین سه نوع شبکه بسیار ناچیز است که استقلال شبکه را تأیید می کند. میزان $R = \frac{1}{3}$ بوده و علاوه بر این، مقادیر $GCI_{fine}=0.0001$ و $GCI_{coarse}=0.0099$ هستند که مقادیر کوچک و مطلوب هستند. نسبت همگرایی R برابر با $R = \frac{1}{3}$ است که کمتر از ۱ است و نشان دهنده همگرایی شبکه است. بنابراین، مقدار $\Delta S_2=0.10$ برای تولید شبکه در همه موارد انتخاب شد.

۶- صحت سنجی نتایج عددی پروانه DTMB4119

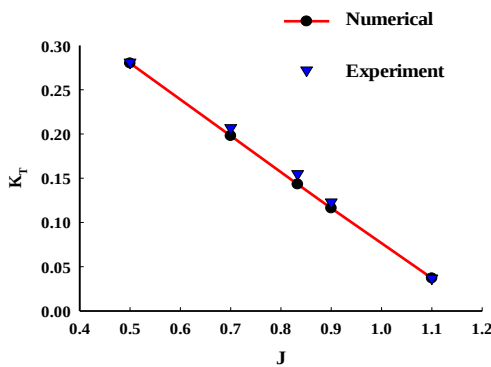
برای بیان نتایج تحلیل هیدرودینامیکی پروانه از ضریب پیشران^{۱۶}، ضریب گشتاور^{۱۷} و بازده هیدرودینامیکی^{۱۸} استفاده می شود. این ضرایب و راندمان به ترتیب مطابق فرمول های زیر محاسبه می گردند:

$$K_T = \frac{T}{\rho n^2 D^4} \quad (10)$$

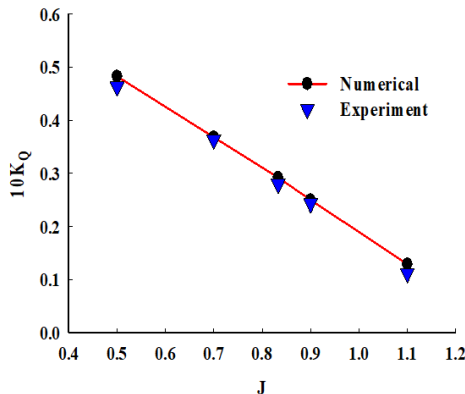
$$K_Q = \frac{Q}{\rho n^2 D^5} \quad (11)$$

$$\eta = \frac{K_T}{K_Q} \frac{J}{2\pi} \quad (12)$$

که در این روابط $J = \frac{V}{nD}$ ضریب پیشروی، T نیروی پیشران تولیدی توسط پروانه، Q گشتاور وارد بر پروانه، ρ چگالی سیال و n سرعت چرخش پروانه بر حسب دور بر ثانیه است. با توجه به شکل های ۸ و ۹ می توان هر یک از این ضرایب را بر حسب ضریب پیشروی مشاهده نمود. مقدار این ضرایب مطابقت خوبی با نتایج آزمایشگاهی دارد و این نشان دهنده دقت شبیه سازی هیدرودینامیکی است.



شکل ۸- نمودار ضریب تراست بر حسب ضریب پیشروی در مقایسه با نتایج تجربی [۳۰]



مختلف N_1 ، N_2 و N_3 ، از درشت ترین شبکه (۱) تا ریزترین (۳) نیاز دارد. ضریب پالایش شبکه (r) به صورت زیر تعریف شده است:

$$r_{21} = \left(\frac{N_1}{N_2}\right)^{1/3} \quad (6)$$

• شاخص همگرایی شبکه (GCI)

بر اساس روش روچ، نسبت همگرایی به صورت زیر تعریف می شود:

$$R = \frac{\varepsilon_{21}}{\varepsilon_{32}} = \frac{T_2 - T_1}{T_3 - T_2} \quad (7)$$

که در آن T نیروی تراست پروانه می باشد. در این معادله ε ، نشان دهنده تفاوت نتایج بدست آمده از حل با استفاده از شبکه i است. برای نسبت همگرایی، سه سناریو را می توان در نظر گرفت: اگر $R > 1$ باشد، شبکه در حال واگرایی است. اگر $R < 0$ باشد، همگرایی نوسانی است. اگر $R < 1$ باشد، شبکه به صورت یکنواخت همگرا می شود.

هنگامی که نتایج به دست آمده با شبکه های مورد بررسی در حالت همگرایی هستند، از برون یابی ریچاردسون برای تخمین مرتبه همگرایی استفاده می شود. مرتبه دقت این الگوریتم طبق رابطه (۸) محاسبه می شود، جایی که r نسبت اصلاح شبکه است، همانطور که قبلاً تعریف شد [۳۲]:

$$P = \frac{\ln(\frac{\varepsilon_{32}}{\varepsilon_{21}})}{\ln(r)} = \frac{\ln(\frac{T_3 - T_2}{T_2 - T_1})}{\ln(r)} \quad (8)$$

در نهایت با استفاده از رابطه (۹) شاخص همگرایی شبکه محاسبه می شود. در این معادله ضریب F_s ضریب تضمین همگرایی است و مقدار $F_s=1.25$ توصیه می شود [۳۲]. علاوه بر این، در این معادله، نماد $|\varepsilon_{ij}|$ خطای نسبی تقریبی را نشان می دهد.

$$GCI_{fine} = F_s \frac{|\varepsilon_{12}|}{r^p - 1} = \frac{F_s}{r^p - 1} \left| \frac{T_1 - T_2}{T_1} \right| \quad (9)$$

$$GCI_{coarse} = F_s r^p \frac{|\varepsilon_{23}|}{r^p - 1} = \frac{F_s r^p}{(r^p - 1)} \left| \frac{T_2 - T_3}{T_2} \right|$$

شاخص همگرایی شبکه ای نشان می دهد که نتایج به دست آمده چقدر از مقدار دقیق فاصله دارد. به عبارت دیگر، این روش نشان می دهد که چگونه نتایج با پالایش شبکه تغییر می کند. مقادیر کوچک این شاخص نشان می دهد که اصلاح بیشتر شبکه نتایج را بهبود نمی بخشد.

• پالایش شبکه و نتایج

شبکه های محاسباتی با افزایش و کاهش ارتفاع اولین لایه از تقسیمات لایه مرزی پالایش شده اند. بر اساس مقدار y^+ (کمتر از ۱) ارتفاع لایه اول در شبکه ریز ۰/۰۵ میلی متر محاسبه می شود. نتایج در جدول ۱ ارائه شده است.

جدول ۱- مطالعه استقلال شبکه برای تراست

ارتفاع اولین لایه از لایه مرزی (میلی متر)	شبکه محاسباتی	تراست (نیوتن)
$\Delta S_1=0.20$	۳/۵	۵۶/۴۴
$\Delta S_2=0.10$	۴/۲	۵۶/۴۳
$\Delta S_3=0.05$	۵/۲	۵۶/۴۰

تمامی تحلیل‌های آکوستیکی در فضای فرکانسی انجام شده است.

۸- تحلیل هیدروآکوستیکی پروانه‌های اسکپو بالا در گام-

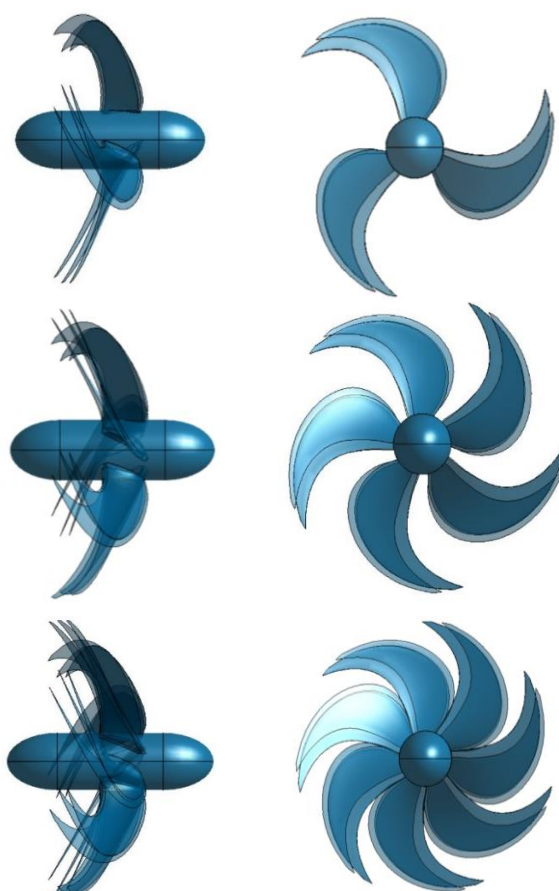
های مختلف هندسی

در این بخش هندسه پروانه های اسکپو بالا در گام های هندسی مختلف و همچنین با تعداد پره های مختلف تولید شده است و نتایج ضرایب هیدرودینامیکی و نویز هیدروآکوستیکی تحت شرایط جریانی مختلف استخراج شده است. در جدول ۲ مشخصات هندسی پروانه اسکپو بالا ارائه شده است.

جدول ۲- مشخصات هندسی پروانه اسکپو بالا

اسکپو بالا	نوع پروانه
۰/۳۰۴۸	قطر پروانه (متر)
۱/۱ ، ۰/۹ ، ۰/۷	نسبت گام به قطر
۲ تا ۷ پره	تعداد پره ها

جهت بررسی اثر تغییر گام بر نویز انتشاری، از پروانه HSP با ۵، ۳ و ۷ پره، در گامهای ۰/۷، ۰/۹ و ۱/۱ شده است. (شکل ۱۲)

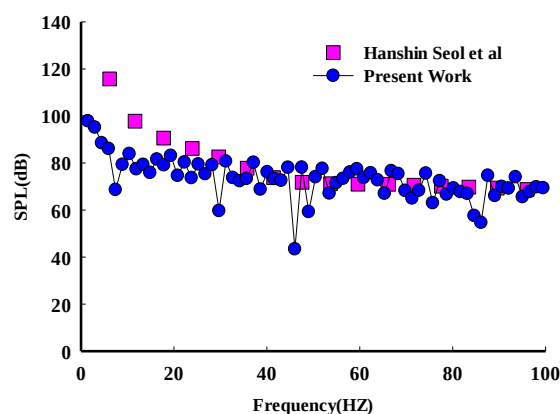


شکل ۱۲- هندسه پروانه های اسکپو بالا ۳، ۵ و ۷ پره با گام های هندسی مختلف

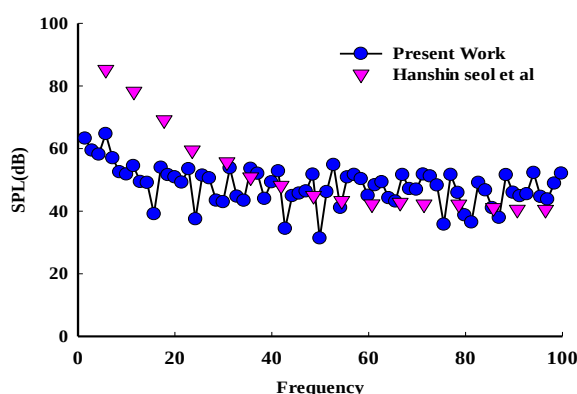
شکل ۹- نمودار ضریب گشتاور بر حسب ضریب پیشروی در مقایسه با نتایج تجربی [۳۰]

۷- نتایج هیدروآکوستیکی پروانه DTMB4119

برای صحت سنجی نتایج هیدروآکوستیکی از داده های هانشین سئول و همکاران [۳۱] استفاده شده است. آن ها با در نظر گرفتن دو دریافت کننده در جهت شعاعی و عمود بر محور چرخش پروانه در فواصل پنج برابر قطر پروانه از محور چرخش، مقادیر نویز پروانه را در این نقاط به دست آوردند. مقدار سرعت چرخشی پروانه و سرعت جریان ورودی به ترتیب برابر با ۱۲۰ دور بر دقیقه و ۱/۶ متر بر ثانیه است.

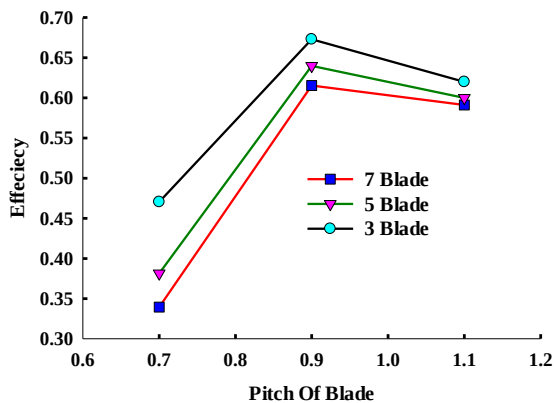


شکل ۱۰- مقایسه تراز فشار صوتی کار حاضر با نتایج هانشین سئول [۳۱] در فاصله 5D و $\theta=0^\circ$



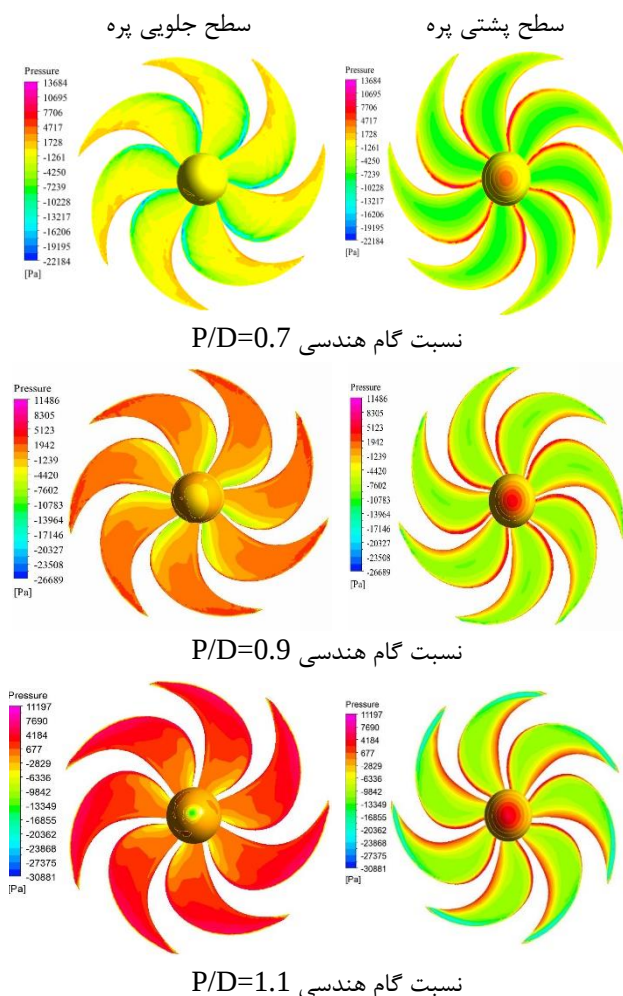
شکل ۱۱- مقایسه نمودار تراز فشار صوتی کار حاضر با نتایج هانشین سئول [۳۱] در فاصله 5D و $\theta=90^\circ$

در شکل های ۱۰ و ۱۱ می توان تراز فشار صوتی (SPL) را بر حسب فرکانس های مختلف در شرایط کارکرد مشابه در دو نقطه دریافت کننده مشخص، در کار حاضر و نتایج هانشین سئول و همکاران [۳۱] مشاهده نمود. همانطور که دیده می شود، نمودار تراز فشار صوتی با نتایج مراجع مذکور تطابق خوبی دارد. معمولاً در بررسی نویزهای غیر کاویتاسیونی پروانه های زیر دریایی فرکانس های مورد بررسی در بازه ۰ تا ۱۰۰ هرتز می باشد. در واقع بعد از حل شدن معادلات آکوستیکی که در فصل سوم به آن ها پرداخته شد، فشار آکوستیکی بر حسب زمان به دست می آید که معمولاً با تبدیل فوریه از فضای زمانی به فضای فرکانسی منتقل می شود.



شکل ۱۵- نمودار راندمان هیدرودینامیکی بر حسب گام هندسی در پروانه با تعداد پره های مختلف

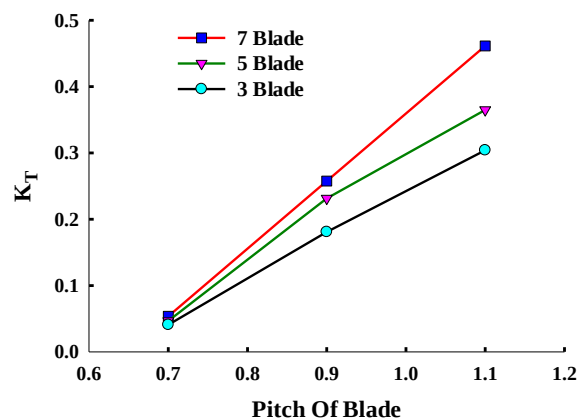
با بررسی کانتور فشار بر روی سطوح جلویی و پشتی پروانه های ۵، ۷ و ۳ پره با گامهای مختلف مشاهده می شود با افزایش گام هندسی فشار هم افزایش می یابد. شکل ۱۶ توزیع فشار بر روی سطوح جلویی و پشتی پروانه ۷ پره را نشان می دهد. این افزایش فشار بویژه در سطح جلویی پره تاثیرگذار بوده و کاملاً مشهود می باشد.



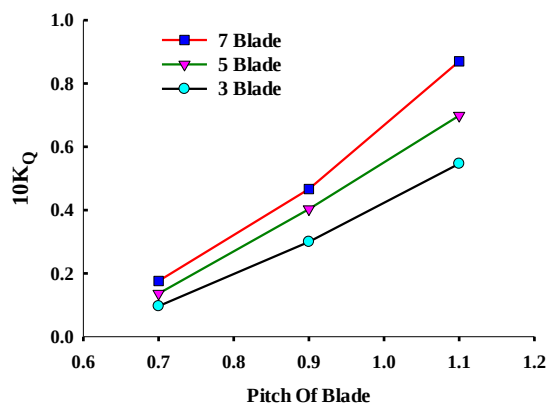
شکل ۱۶- کانتور فشار بر روی سطوح جلویی و پشتی پروانه

دامنه حل در این حالت برای پروانه های اسکيو بالا نیز مانند بخش قبل متشکل از دو استوانه، یکی چرخان و دیگری ثابت است. برای ابعاد دامنه محاسباتی نیز قطر استوانه خارجی ۱۰ برابر قطر پروانه و طول آن ۲۰ برابر قطر پروانه می باشد بگونه ای که دیواره های جانبی بر میدان حل حول پروانه بی تاثیر می باشند. برای محاسبه دقیق تنش برشی در لایه مرزی از ۱۰ لایه استفاده شده است و ضخامت اولین لایه ۰/۱ میلی متر می باشد. حل به صورت گذرا با بازه زمانی ۰/۰۰۱ انجام شده که در هر بازه زمانی ۱۵ مرتبه حل تکرار می شود. مدل اغتشاشی جهت شبیه سازی جریان مدل DES می باشد. جهت بررسی نويز انتشاری تمامی تحلیل های این بخش در ضریب پیشروی ۰/۷ و در سرعت ۳ متر بر ثانیه و سرعت دورانی ۸۴۳ دور بر دقیقه انجام شده است.

۸-۱- ضرایب هیدرودینامیکی و نتایج عددی پروانه اسکيو بالا
ضرایب پیشروی، ممنوم و بازدهی پروانه HSP (۵،۳ و ۷ پره) در گام های مختلف مطابق شکل های ۱۳، ۱۴ و ۱۵ می باشد. ضرایب پیشروی و ممنوم با افزایش گام افزایش می یابد اما ضریب بازدهی از گام ۰/۷ تا ۰/۹ افزایش و سپس کاهش یافته است.



شکل ۱۳- نمودار ضریب تراست بر حسب گام هندسی در پروانه با تعداد پره های مختلف



شکل ۱۴- نمودار ضریب گشتاور بر حسب گام هندسی در پروانه با تعداد پره های مختلف



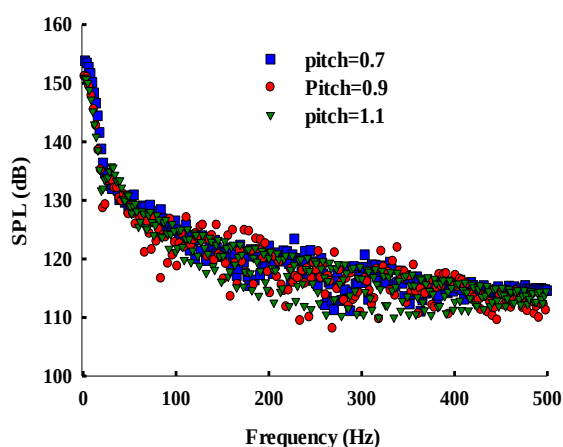
نسبت گام هندسی $P/D=1.1$

شکل ۱۸- گردابه های تولید شده از توپی پروانه در گامهای مختلف

۸-۲- تحلیل نویز پروانه ۷ پره با گام های مختلف

در این بخش نویز هیدروفون ها در دو راستای محوری و عمود بر جهت جریان استخراج شده و مورد بررسی و تجزیه و تحلیل قرار گرفته است. همانگونه که مشاهده می گردد میزان تغییرات سطح نویز انتشاری به واسطه تغییر گام هندسی پروانه در راستای محوری کم اما در راستای عمود بر جهت جریان قابل توجه است. هیدروفون هایی که در راستای هاب پروانه هفت پره مستقر هستند را در فواصل مختلف در راستای جریان در شکل ۱۹ بررسی شده اند. همان گونه که مشاهده می شود با تغییر گام تغییرات نویز انتشاری در تمامی فواصل و زاویه ها قابل مشاهده است. در فرکانس های پایین میزان تغییرات سطح فشار صوت کم بوده و با افزایش میزان فرکانس میزان نوسانات در هر گام زمانی افزایش یافته و در مقایسه با هم در راستای محوری با افزایش گام میزان تغییرات سطح فشار صوت افزایش یافته و سپس کاهش می یابد. اما بیشتر تغییرات مربوط به گام ۰/۹ می باشد. تغییرات منحنی بر حسب فرکانس برای هر گام به تعداد پره ها قابل مشاهده است.

در گام هندسی ۱/۱ پروانه دارای توازن گردابه های تولید شده در قسمت های مختلف و گردابه هاب پروانه پیوسته و یکنواخت می باشد و گردابه در گام هندسی ۰/۷ نویز خیلی سریع اضمحلال یافته است، اما در گام هندسی ۰/۹ گردابه هاب دارای پیچش، چرخش و تغییر شکل بوده و همین امر سبب اختلاف نسبت به سایر حالات است.

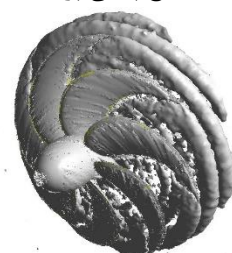
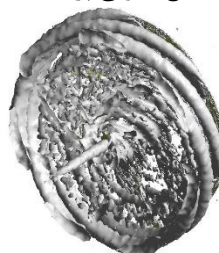


7 Blade $\theta=0^\circ$ $d=R$

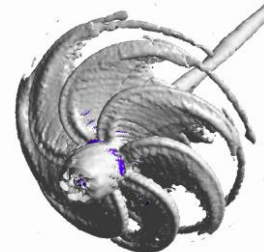
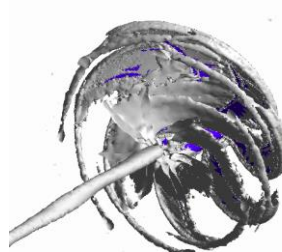
ورتکس های تولیدی شده در قسمت های مختلف پروانه اسکيو بالا ۷ پره که شامل گردابه های تولید شده توسط لبه پره ها، توپی و لبه فوقانی پروانه می باشد به صورت واضح در شکل ۱۷ که به ترتیب وجه جلو و پشت پروانه در گام های مختلف قابل مشاهده می باشد. با دقت در سهم قسمت های مختلف پروانه در گام های مختلف متوجه می شویم که با افزایش گام سهم گردابه های تولید شده توسط لبه پره ها و لبه فوقانی پره ها کاهش می یابد و در عوض گردابه های تولید شده توسط توپی پروانه رو به افزایش است.

سطح جلویی پره

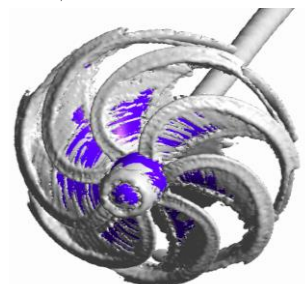
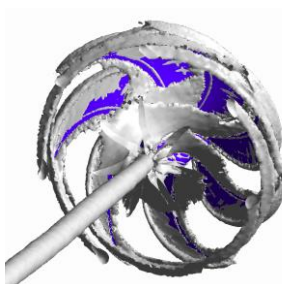
سطح پشتی پره



نسبت گام هندسی $P/D=0.7$



نسبت گام هندسی $P/D=0.9$



نسبت گام هندسی $P/D=1.1$

شکل ۱۷- گردابه های تولید شده از پروانه ۷ پره در گامهای مختلف

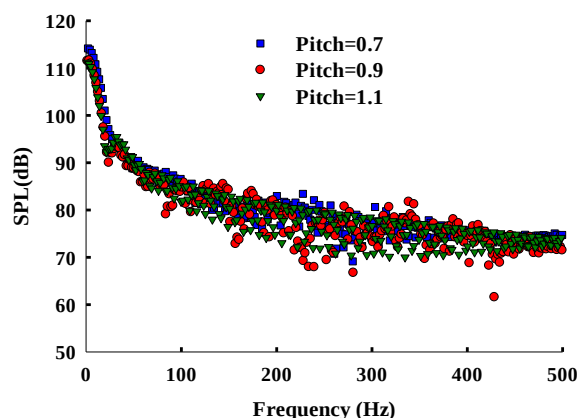
گردابه های تولید شده توسط توپی پروانه در شکل ۱۸ قابل مشاهده می باشد. با افزایش گام طول ورتکس هاب بشدت افزایش یافته است.



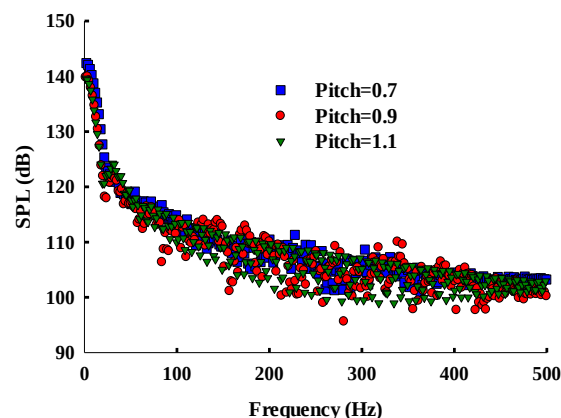
نسبت گام هندسی $P/D=0.7$



نسبت گام هندسی $P/D=0.9$



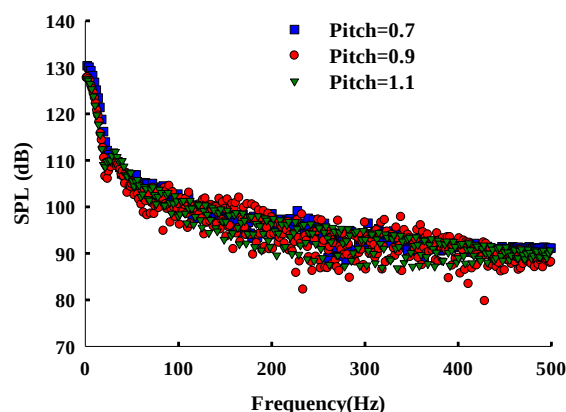
7 Blade $\theta=0^0$ d=20R



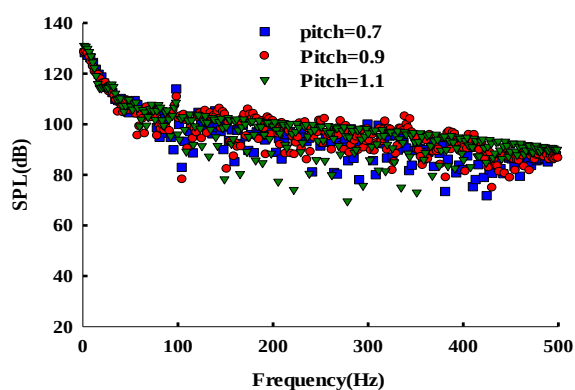
7 Blade $\theta=0^0$ d=4R

شکل ۱۹- نمودارهای نویز دریافتی در راستای محور

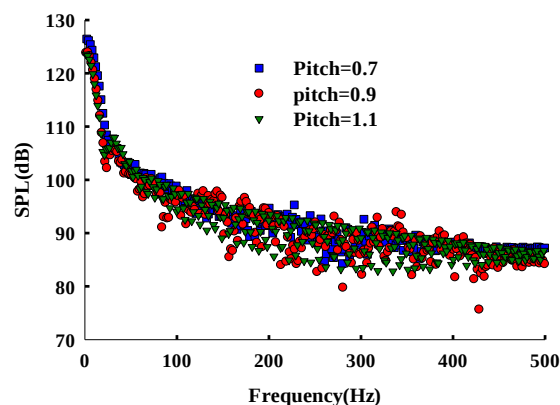
در ادامه به بررسی هیدروفون‌های مستقر در زوایای ۴۵ و ۹۰ درجه پرداخته شده است. مطابق شکل‌های ۲۰ و ۲۱ در نمودار سطح فشار صوت در راستای عمود بر جهت جریان با افزایش فاصله از منبع صوت میزان نوسانات سطح فشار صوت افزایش یافته بگونه ای که در فرکانس‌های بالا این میزان نوسان تا ۴۰ دسیبل نیز مشاهده می شود. عمده این نویز تحت تأثیر بارگذاری بر روی پروانه می باشد برخلاف نویز در راستای محور که تابعی از ضخامت پره پروانه می باشد، لذا در پروانه‌های با ضخامت کم تغییرات در راستای شعاعی یا همان عمود بر راستای محوری بسیار بیشتر از راستای محوری است. داده‌های مربوط به زاویه ۴۵ درجه نیز دارای مقادیری مابین راستای محوری و شعاعی هستند.



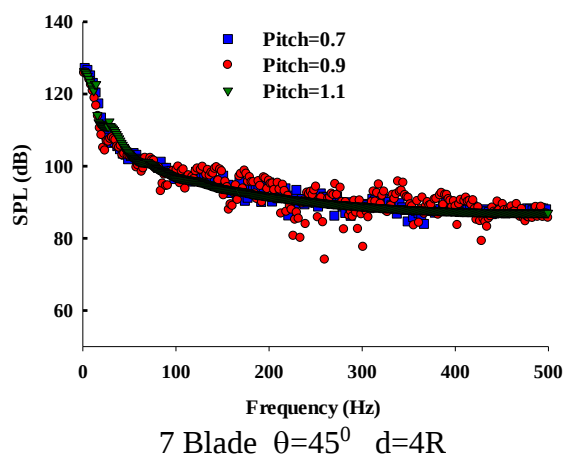
7 Blade $\theta=0^0$ d=8R



7 Blade $\theta=90^0$ d=2R



7 Blade $\theta=0^0$ d=10R

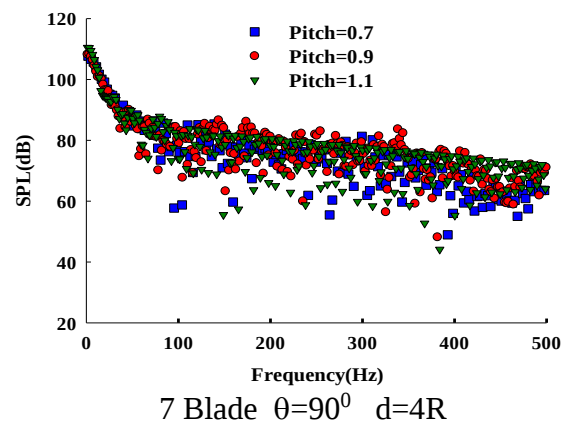
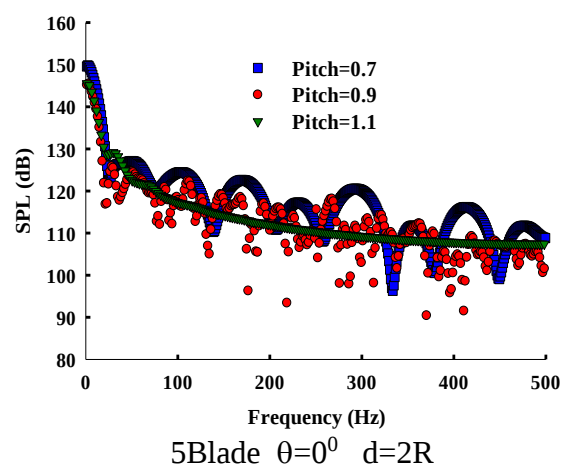


شکل ۲۱- نمودارهای نویز دریافتی در زاویه ۴۵ درجه

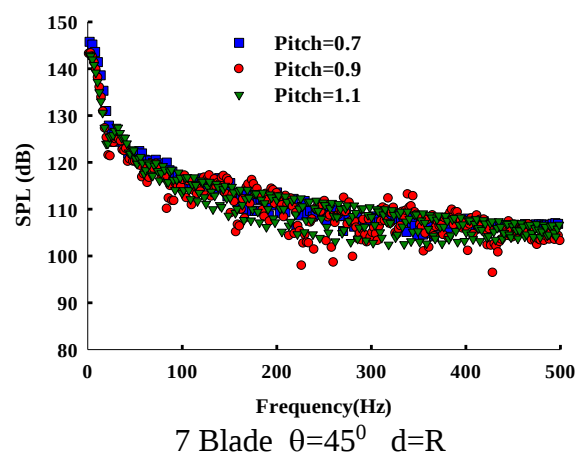
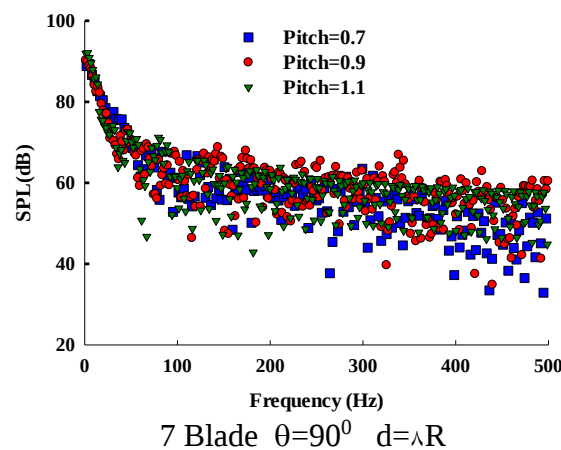
در نمودار سطح فشار صوت در راستای ۴۵ درجه با افزایش میزان گام هندسی میزان نوسانات سطح فشار صوت در فرکانس های مختلف حذف شده و پراکندگی داده ها حول مقدار ثابتی تغییر می کند.

۸-۳- تحلیل نویز پروانه پنج پره با گام های مختلف

در پروانه پنج پره نیز مطابق شکل ۲۲ با افزایش گام مهندسی تغییرات نویز در راستای محوری حدود ۵ تا ۱۰ دسیبل است. در هر گام هندسی پیک های مربوطه به تعداد پره های پروانه به وضوح قابل مشاهده هستند اما این موضوع در گام ۱/۱ کمتر مشاهده می شود که پایداری دنباله جریان در پایین دست می تواند علت آن باشد. نکته ای که قابل ذکر است کاهش میزان نوسانات سطح نویز انتشاری در فرکانس های مختلف در گام هندسی ۱/۱ می باشد. یعنی در واقع افزایش گام هندسی سبب شده است که قله های نمودار سطح فشار صوت کاهش یافته و حذف شود.



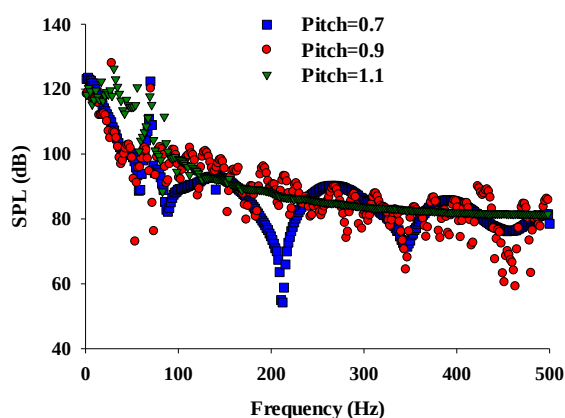
شکل ۲۰- نمودارهای نویز دریافتی در راستای محور عمود بر جهت جریان



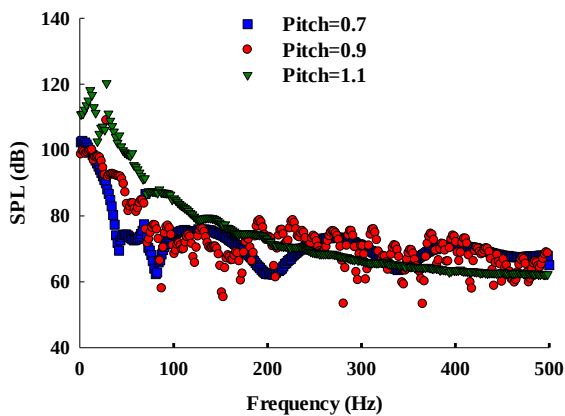
5Blade $\theta=0^0$ d=20R

شکل ۲۲- نمودارهای نویز دریافتی پروانه ۵ پره ای در راستای محور X

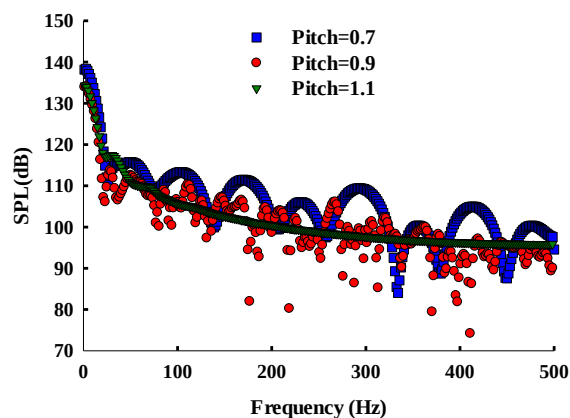
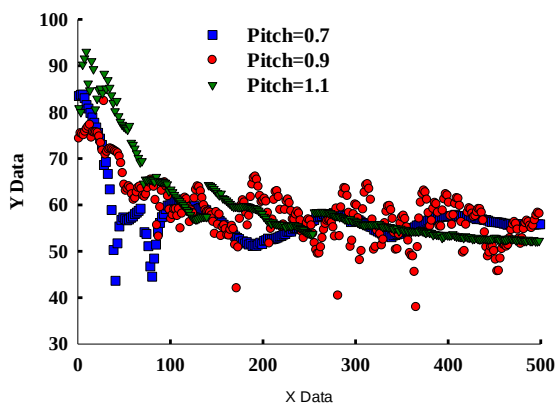
در شکل های ۲۳ و ۲۴ سطح نویز انتشاری دریافت شده توسط هیدروفون ها در راستای عمود و ۴۵ درجه با جریان سیال ورودی در گام های هندسی مختلف پره نشان داده شده است. در مقایسه موقعیت های مکانی مساوی از منبع نویز یعنی پروانه در سه راستای مورد بررسی مشاهده می گردد که سطح نویز انتشاری در راستای محوری جریان سیال حدود ۱۵ الی ۳۰ دسیبل بیشتر از راستای عمود بر جریان و ۵ دسیبل بیشتر از راستای ۴۵ درجه می باشد.



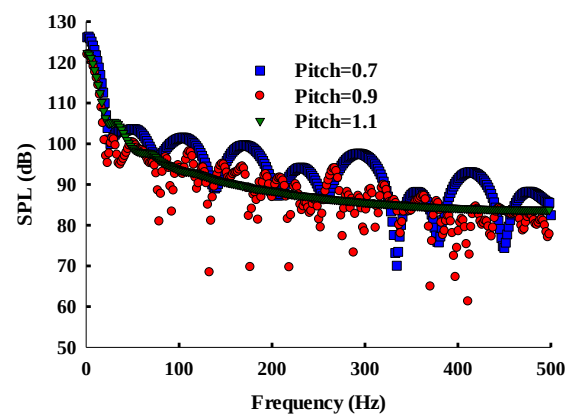
5Blade $\theta=90^0$ d=2R



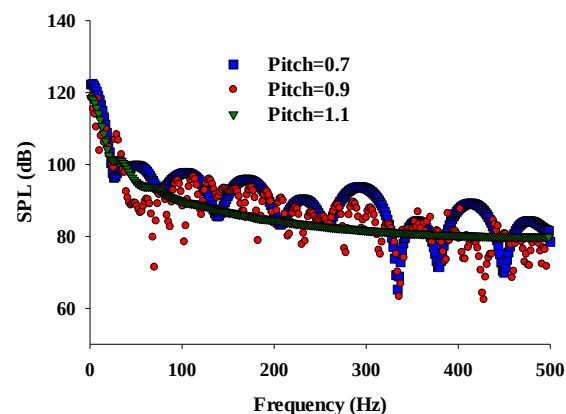
5Blade $\theta=90^0$ d=4R



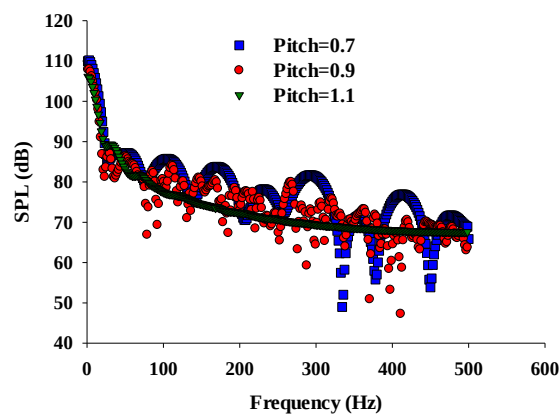
5Blade $\theta=0^0$ d=4R



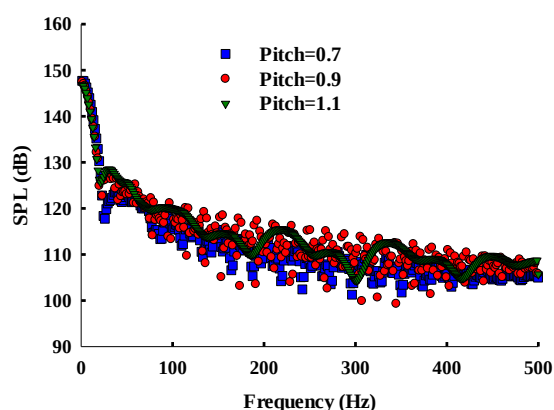
5Blade $\theta=0^0$ d=8R



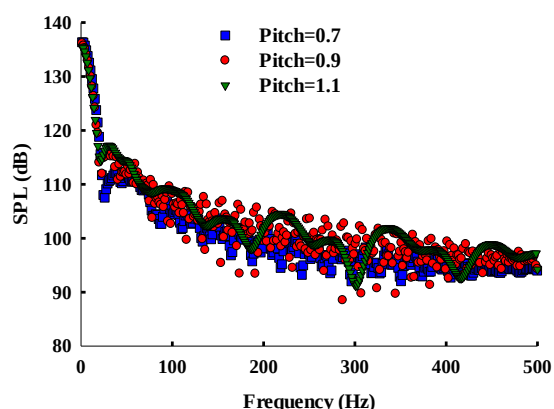
5Blade $\theta=0^0$ d=10R



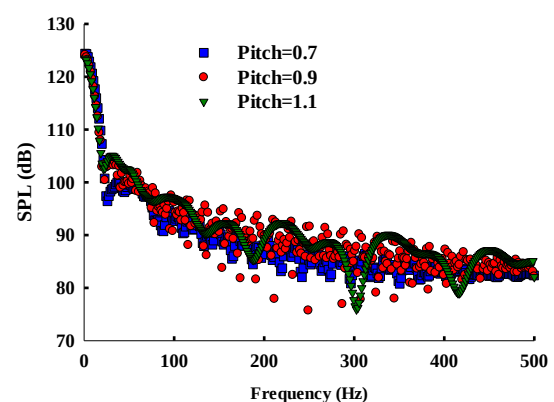
در پروانه ۳ پره بر حسب گام در گام های مختلف بسیار متفاوت از هم می باشند. در این حالت بیشترین میزان نوسانات در سطح فشار صوت در نسبت گام ۰/۹ می باشد اما دامنه تغییرات در نسبت گام ۱/۱ بسیار شدید است و در برخی فرکانس ها به سمت بی نظمی می رود. دلیل وقوع این بی نظمی کاهش تعداد پره ها می باشد که سبب تغییرات شدید میدان جریان اطراف و پایین دست پروانه می شود.



3Blade $\theta=0^0$ $d=2R$



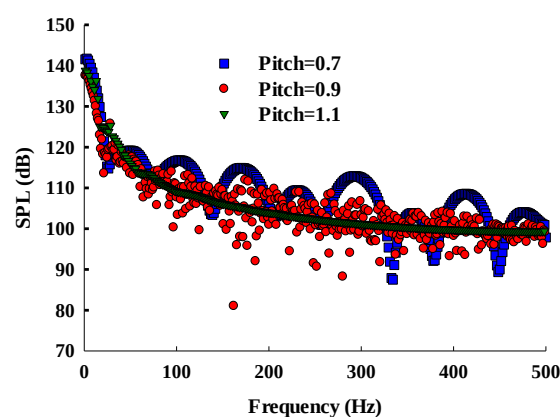
3Blade $\theta=0^0$ $d=4R$



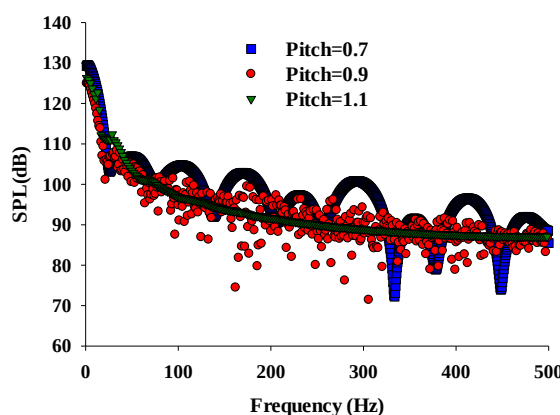
3Blade $\theta=0^0$ $d=8R$

5Blade $\theta=90^0$ $d=8R$

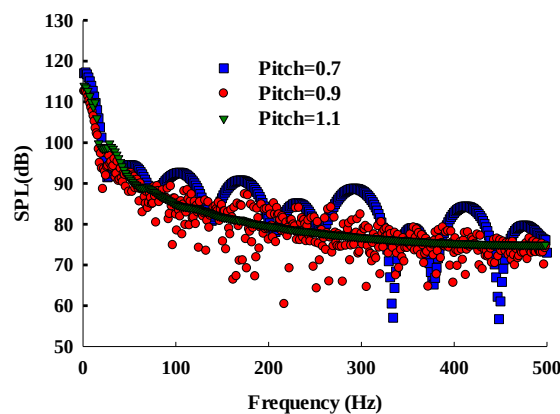
شکل ۲۳- نمودارهای نویز دریافتی در زاویه ۹۰ درجه



5Blade $\theta=45^0$ $d=2R$



5Blade $\theta=45^0$ $d=4R$

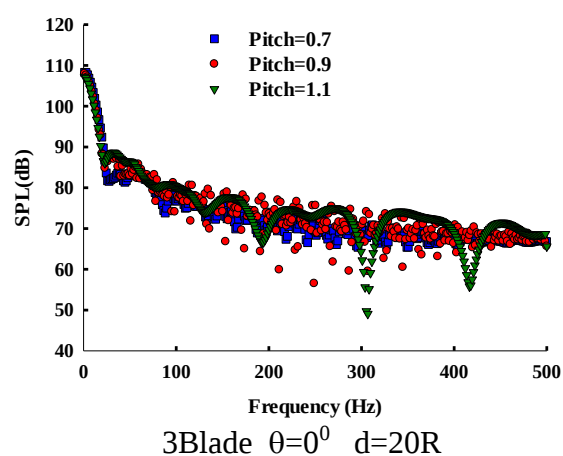
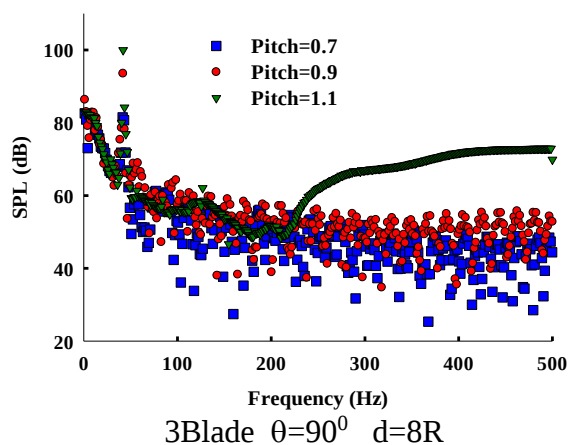
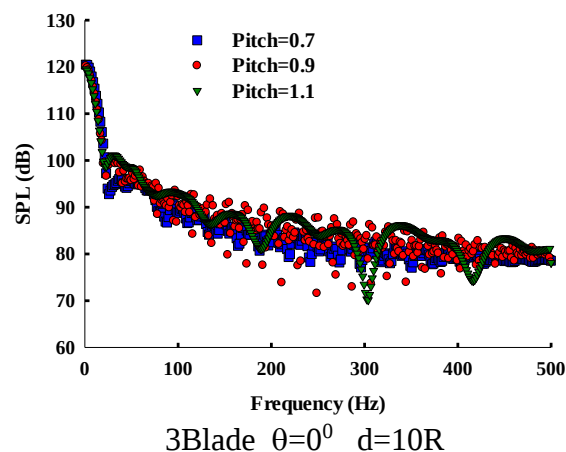
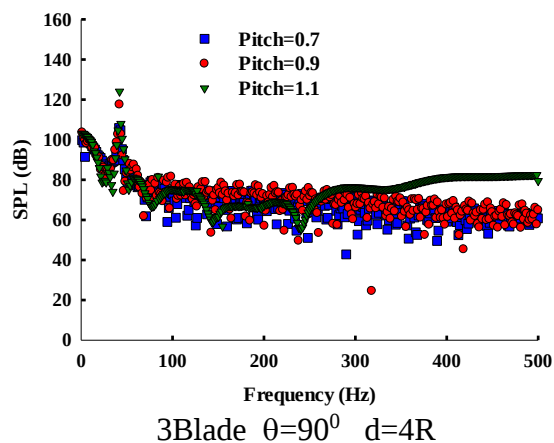


5Blade $\theta=45^0$ $d=8R$

شکل ۲۴- نویز انتشاری از پروانه ۵ پره در فاصله 4D و زاویه ۴۵ درجه در گامهای مختلف

۴-۸- تحلیل نویز پروانه سه پره با گام های مختلف

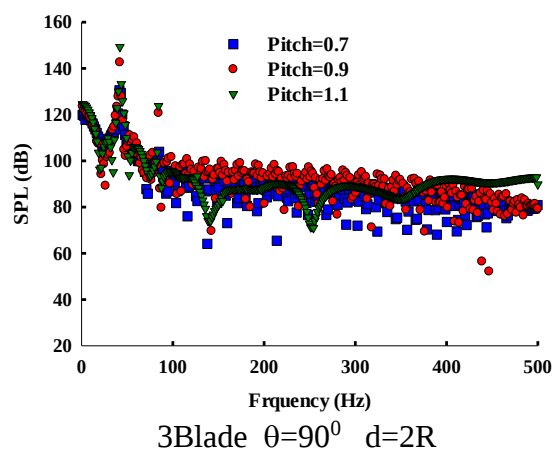
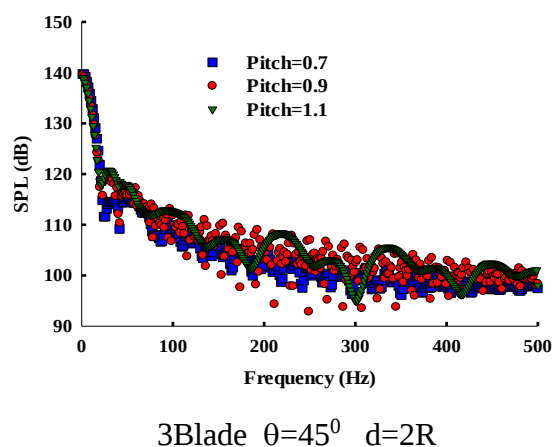
در شکل ۲۵ نمودار سطح نویز انتشاری بر حسب فرکانس برای پروانه ۳ پره در گام های هندسی مختلف و در راستای محور جریان نمایش داده شده است. بر اساس نتایج بدست آمده، روند تغییرات سطح فشار صوت



شکل ۲۶- نمودار های نویز در فواصل مختلف در راستای محور Y

شکل ۲۵- نویز دریافتی از پروانه سه پره در فاصله 10D

نویز دریافتی توسط هیدروفون هایی که در راستای عمود بر جهت جریان قرار دارند با افزایش فرکانس دچار نوسانات بیشتری می شوند (شکل ۲۶). شکل ۲۷ نمودار نویز برای پروانه ۳ پره در راستای ۴۵ درجه را نشان می دهد.

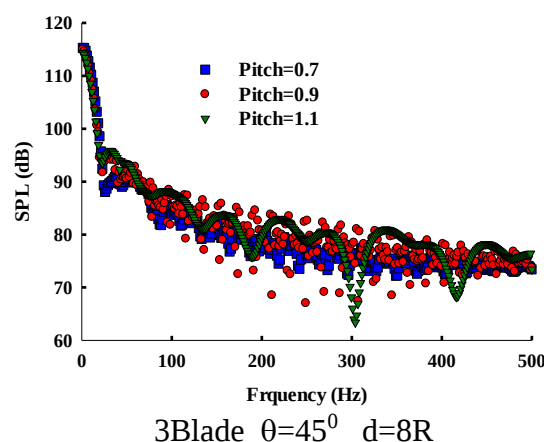
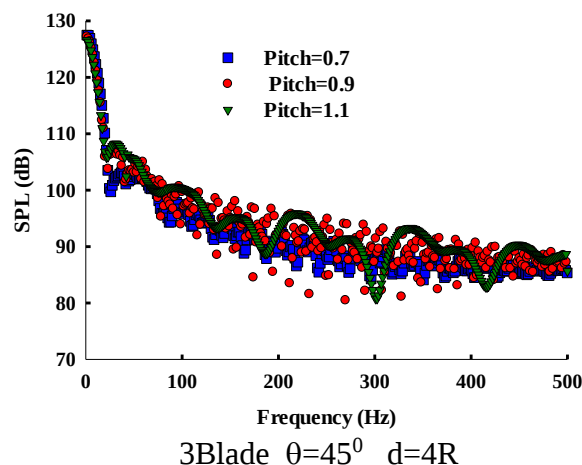


نوسانات در هر گام زمانی افزایش یافته و در مقایسه با هم در راستای محوری با افزایش گام میزان تغییرات سطح فشار صوت افزایش یافته و سپس کاهش می یابد.

● سطح فشار صوت در راستای عمود بر جهت جریان با افزایش فاصله از منبع صوت میزان نوسانات سطح فشار صوت افزایش یافته بگونه ای که در فرکانس های بالا این میزان نوسان تا ۴۰ دسیبل نیز مشاهده می شود. عمده این نویز تحت تاثیر بارگذاری بر روی پروانه می باشد برخلاف نویز در راستای محور که تابعی از ضخامت پره پروانه می باشد.

● در هر گام هندسی پیک های مربوطه به تعداد پره های پروانه به وضوح قابل مشاهده هستند اما این موضوع در گام ۱/۱ کمتر مشاهده می شود که پایداری دنباله جریان در پایین دست می تواند علت آن باشد. نکته ای که قابل ذکر است کاهش میزان نوسانات سطح نویز انتشاری در فرکانس های مختلف در گام هندسی ۱/۱ می باشد. یعنی در واقع افزایش گام هندسی سبب شده است که قله های نمودار سطح فشار صوت کاهش یافته و حذف شود.

● در مقایسه سطح نویز انتشاری در سه راستای جریان، عمود بر جهت جریان و ۴۵ درجه بیشترین میزان سطح فشار صوت مربوط به راستای جریان و کمترین آن مربوط به راستای عمود بر جهت جریان می باشد.



شکل ۲۷- نمودار نویز دریافتی پروانه سه پره در زاویه ۴۵ درجه

۹- جمع بندی و نتیجه گیری

با توجه به اینکه پروانه های مورد استفاده در شناورهای زیرسطحی غالباً از نوع پروانه های اسکيو بالا می باشند در این مقاله از پروانه استاندارد SEIUN-MARU (HSP) طراحی شده توسط ITTC جهت بررسی تاثیر پارامتر گام هندسی پروانه استفاده شده است. جهت شبیه سازی عددی هیدروآکوستیکی پروانه از مدل اغتشاشی DES برای مدلسازی جریان سیال به همراه مدل Ffowcs-Williams & Hawkings بر اساس معادلات لایت هیل استفاده شده است. چیدمانی از هیدروفون ها در میدان جریان پایین دست پروانه که محل ریزش گردابه ها و دنباله ها می باشد در راستاهای محوری، عمودی و راستای ۴۵ درجه قرار داده شده است که در واقع دریافت کننده های سطح فشار صوت (SPL) می باشند. نتایج بدست آمده بطور خلاصه به شرح زیر است:

● ضریب تراست با افزایش گام و افزایش تعداد پره ها روند صعودی دارد این روند به ترتیب در هر یک از گام های ۰/۹ و ۱/۱ اثر افزایش تعداد پره را بیشتر نمایان می کند.

● با تغییر گام هندسی، در فرکانس های پایین میزان تغییرات سطح فشار صوت کم بوده و با افزایش میزان فرکانس میزان

کلید واژگان

- 1-Detached Eddy Simulation (DES)
- 2-Large Eddy Simulation (LES)
- 3-Monopole
- 4-Dipole
- 5-Quadrupoles
- 6-Green Function
- 7-Velocity inlet
- 8-Pressure outlet
- 9-Symmetry
- 10-Interface
- 11-Moving wall
- 12-No slip condition
- 13-Structure grid
- 14-Growth rate
- 15-Reference Pressure Acoustic
- 16-Thrust coefficient
- 17-Torque coefficient
- 18-Hydrodynamic performance

فهرست علائم

D	قطر پروانه [m]
d	فاصله هیدروفون تا پروانه [m]

- [7] J.-S. Jang, H.-T. Kim, W.-H. Joo, (2014), *Numerical study on non-cavitating noise of marine propeller*, INTER-NOISE and NOISE-CON Congress and Conference Proceedings, Vol. 249, Institute of Noise Control Engineering, pp. 3017-3022.
- [8] S. Zeng, X. Du, (2015), *Numerical simulation and analysis of non-cavitation noise line-spectrum frequency of underwater counter-rotation propeller*, International Industrial Informatics and Computer Engineering Conference, Atlantis Press.
- [9] B. Aktas, M. Atlar, S. Turkmen, W. Shi, R. Sampson, E. Korkut, P. Fitzsimmons, (2016), *Propeller cavitation noise investigations of a research vessel using medium size cavitation tunnel tests and full-scale trials*, Ocean Engineering, 120: 122-135.
- [10] A. Brooker, V. Humphrey, (2016), *Measurement of radiated underwater noise from a small research vessel in shallow water*, Ocean Engineering, 120: 182-189.
- [11] T. Kim, J. Jeon, S. Chu, S. Kim, W. Joo, (2016), *Numerical and experimental predictions of underwater propeller radiated noise*, Proceedings of Meetings on Acoustics 22ICA, Vol. 28, ASA, pp. 070004.
- [12] H. Haimov, V. Gallego, E. Molinelli, B. Trujillo, (2016), *Propeller acoustic measurements in atmospheric towing tank*, Ocean Engineering, 120: 190-201.
- [13] G. Tani, D. Villa, S. Gaggero, M. Viviani, P. Ausonio, P. Travi, G. Bizzarri, F. Serra, (2017), *Experimental investigation of pressure pulses and radiated noise for two alternative designs of the propeller of a high-speed craft*, Ocean Engineering, 132: 45-69.
- [14] J. Park, W. Seong, (2017), *Novel scaling law for estimating propeller tip vortex cavitation noise from model experiment*, Journal of Hydrodynamics, 29: 962-971.
- [15] B. Aktas, M. Atlar, P. Fitzsimmons, W. Shi, (2018), *An advanced joint time-frequency analysis procedure to study cavitation-induced noise by using standard series propeller data*, Ocean Engineering, 170: 329-350.
- [16] M.J. Lighthill, (1952), *On sound generated aerodynamically. I. General theory*, Proceedings of the Royal Society of London. Series A. Mathematical and Physical Sciences, 211: 564-587.
- [17] M.C. Özden, A.Y. Gürkan, Y.A. Özden, T.G. Canyurt, E. Korkut, (2016), *Underwater radiated noise prediction for a submarine propeller in different flow conditions*, Ocean Engineering, 126: 488-500.

f	نیروهای حجمی [N]
J	ضریب پیشروی [-]
K_Q	ضریب گشتاور [-]
K_T	ضریب تراست [-]
n	سرعت دورانی [rps]
P	فشار استاتیکی [Pa]
P/D	نسبت گام به قطر پروانه [-]
Q	گشتاور [N.m]
R	شعاع پروانه [m]
SPL	سطح فشار صوت [db]
T	تراست [N]
V	سرعت [m/s]
η	راندمان هیدرودینامیکی [-]
ρ	چگالی [kg/m^3]
μ	ویسکوزیته دینامیکی [Pa.sec]
θ	زاویه با راستای جریان سیال [deg]

۱۰- مراجع

- [1] H. Seol, B. Jung, J.-C. Suh, S. Lee, (2002), *Prediction of non-cavitating underwater propeller noise*, Journal of Sound and Vibration, 257: 131-156.
- [2] C. Park, H. Seol, K. Kim, and W. Seong, "A study on propeller noise source localization in a cavitation tunnel", Ocean Engineering, vol. 36, no. 9, pp. 754-762, 2009.
- [3] E. Korkut and M. Atlar, "An Experimental Study into the effect of foul release coating on the efficiency, noise and cavitation characteristics of a propeller," in First International Symposium on Marine Propulsors, 2009, pp. 285-293: Trondheim.
- [4] L. Jeung-Hoon, H. Jae-Moon, P. Hyung-Gil, and S. Jong-Soo, "Application of signal processing techniques to the detection of tip vortex cavitation noise in marine propeller," Journal of Hydrodynamics, Ser. B, vol. 25, no. 3, pp. 440-449, 2013.
- [5] B. Aktas, M. Atlar, S. Turkmen, E. Korkut, and P. Fitzsimmons, "Systematic cavitation tunnel tests of a Propeller in uniform and inclined flow conditions as part of a round robin test campaign," Ocean Engineering, vol. 120, pp. 136. 17,10
- [6] S. Kim, Y. Niu, Y.-J. Kim, (2013), *Computational aero-acoustic modeling of open fan and comparison of predicted and experimental noise fields*, INTER-NOISE and NOISE-CON Congress and Conference Proceedings, Vol. 246, Institute of Noise Control Engineering, pp. 970-977.

- considering the effect of cross flow, International Journal of Naval Architecture and Ocean Engineering, 5: 546-558.
- [31] H. Seol, J.-C. Suh, S. Lee, (2005), *Development of hybrid method for the prediction of underwater propeller noise*, Journal of Sound and Vibration, 288: 345-360.
- [32] Roache, P. J., (1997) Quantification of uncertainty in computational fluid dynamics. Annual review of fluid Mechanics, 29, 123-160.
- [18] Y. Wei, Y. Shen, S. Jin, P. Hu, R. Lan, S. Zhuang, D. Liu, (2016), *Scattering effect of submarine hull on propeller non-cavitation noise*, Journal of Sound and Vibration, 370: 319-335.
- [19] S. Sezen, A. Dogrul, S. Bal, (2016), *Investigation of marine propeller noise for steady and transient flow*, PROCEEDINGS BOOK, 149.
- [20] M.R. Naseer, E. Uddin, K. Rana, S. Zahir, (2017), *Computational validation of hydrodynamic and hydro-acoustic performance of marine propeller*, 14th International Bhurban Conference on Applied Sciences and Technology (IBCAST), IEEE, pp. 569-574.
- [21] H. Ghassemi, M. Gorji, J. Mohammadi, (2018), *Effect of tip rake angle on the hydrodynamic characteristics and sound pressure level around the marine propeller*, Ships and Offshore Structures, 13: 759-768.
- [22] M.S.U. Khalid, I. Akhtar, B. Wu, (2019), *Quantification of flow noise produced by an oscillating hydrofoil*, Ocean Engineering, 171: 377-390.
- [23] B. Zhang, Y. Xiang, P. He, G.-j. Zhang, (2019), *Study on prediction methods and characteristics of ship underwater radiated noise within full frequency*, Ocean Engineering, 174: 61-70.
- [24] Jie Dang, Do Ligtelijn, (2019) "Development of Tunnel Thruster Series Propellers for Low Noise and Vibration" Sixth International Symposium on Marine Propulsors.
- [25] Vladimir Krasilnikov, Luca Savio, Kourosh Koushan, Mario Felli, Moustafa Abdel-Maksoud, (2022), "Towards Reliable Prediction of Propeller Noise: Challenges and Findings of the Project ProNoVi", 7th International Symposium of Marine Propulsors.
- [26] Jeong-yong Park, Hyoungsuk Lee, Sooyeong Park, Hanshin Seol, Hongseok Jeong, (2022) "Case study on the propeller design for the commercial vessel in consideration of underwater radiated noise and propulsive efficiency", 7th International Symposium of Marine Propulsors.
- [27] M. Kaltenbacher, (2018), *Computational Acoustics*, Springer.
- [28] R. Kotapati-Apparao, K.D. Squires, J.R. Forsythe, (2004), *Prediction of the Flow over an Airfoil at Maximum Lift*, 42nd AIAA Aerospace Sciences Meeting and Exhibit.
- [29] R.B. Kotapati-Apparao, K.D. Squires, J.R. Forsythe, (2003), *Prediction of a prolate spheroid undergoing apitchup maneuver*, IN AIAA PAPER 2003-0269 41 ST AEROSPACE SCIENCES MEETING AND EXHIBIT, Citeseer.
- [30] Ehsan Yari, Hassan Ghassemi, (2013), *Numerical analysis of sheet cavitation on marine propellers*,