



## Conceptual Design and Analysis of a Waterjet Propulsion System Using a Statistical Parameter Extraction Method

Soroush Sarafan Sadeghi<sup>1\*</sup> , Vahid Esfahanian<sup>2</sup> , Amirmohammad Arjomand Kermani<sup>3</sup>

*Post-doctorate, Faculty of Mechanical Engineering, Faculties of Engineering, University of Tehran (soroush.s.s@aut.ac.ir)\*<sup>1</sup>*

*Full Professor, Faculty of Mechanical Engineering, Faculties of Engineering, University of Tehran (evahid@ut.ac.ir)<sup>2</sup>*

*Master's degree, The Ohio State University, Columbus, Ohio, USA (arjomand.5@osu.edu)<sup>3</sup>*

### ARTICLE INFO

#### Article History:

Received: 27 Nov 2024

Last modification: 25 Feb 2025

Accepted: 3 Mar 2025

Available online: 3 Mar 2025

#### Article type:

Research paper

#### Keywords:

Waterjet Propulsion System

Conceptual Design

Statistical Design

Design Algorithm

### ABSTRACT

This research presents a comprehensive data-driven and modeling-based approach to facilitate and improve the design process of waterjet propulsion systems. Initially, a comprehensive statistical design model is developed by extensively reviewing the existing literature and collecting experimental data from commercial examples. Subsequently, two conceptual design algorithms are proposed based on this model to streamline the initial design process. The accuracy and validity of these algorithms are evaluated by comparing their results with available experimental data. Finally, as a case study, a conceptual design of a 500 kW waterjet propulsion system is carried out using these algorithms. The results of this research demonstrate that the proposed method is an efficient and accurate approach for the conceptual design of waterjet propulsion systems. By combining statistical analysis and modeling, this method enables rapid and accurate estimation of design parameters. Additionally, by providing a systematic framework, it assists designers in achieving optimal designs.

ISSN: 2645-8136



DOI: <http://dx.doi.org/10.61186/marineeng.21.45.42>

**Copyright:** © 2025 by the authors. Submitted for possible open access publication under the terms and conditions of the Creative Commons Attribution (CC BY) license [<https://creativecommons.org/licenses/by/4.0/>]



## بررسی و طراحی مفهومی یک سامانه پیشرانس جت آب با استفاده از روش استخراج پارامترهای اولیه بر مبنای طراحی آماری

سروش صرافان صادقی<sup>\*۱</sup> ID، وحید اصفهانیان<sup>۲</sup> ID، امیرمحمد ارجمند کرمانی<sup>۳</sup>

\*۱ پسادکتری، دانشکده مهندسی مکانیک، دانشکدگان فنی، دانشگاه تهران (soroush.s.s@aut.ac.ir)

۲ استاد تمام، دانشکده مهندسی مکانیک، دانشکدگان فنی، دانشگاه تهران (evahid@ut.ac.ir)

۳ کارشناسی ارشد، دانشکده مهندسی مکانیک و هوافضا، دانشگاه ایالتی اوهایو، کلامیس، اوهایو، آمریکا (arjomand.5@osu.edu)

### چکیده

در این پژوهش، باهدف تسهیل و بهبود فرآیند طراحی سامانه‌های پیشرانس جت آب، یک رویکرد جامع مبتنی بر داده و مدل‌سازی ارائه شده‌است. ابتدا، با مرور گسترده ادبیات موجود و جمع‌آوری داده‌های تجربی از نمونه‌های تجاری، یک مدل طراحی آماری جامع توسعه یافت. سپس، دو الگوریتم طراحی مفهومی بر اساس این مدل، برای تسهیل فرآیند طراحی اولیه ارائه شد. صحت و دقت این الگوریتم‌ها با مقایسه نتایج حاصل از آن‌ها با داده‌های تجربی موجود مورد ارزیابی قرار گرفت. درنهایت، با استفاده از این الگوریتم‌ها، طراحی مفهومی یک سامانه پیشرانس جت آب با توان ۵۰۰ کیلووات به‌عنوان نمونه انجام شد. نتایج این پژوهش نشان می‌دهد که روش پیشنهادی، روشی کارآمد و دقیق برای طراحی مفهومی سامانه‌های پیشرانس جت آب است. این روش با ترکیب تحلیل‌های آماری و مدل‌سازی، امکان تخمین سریع و دقیق پارامترهای طراحی را فراهم می‌کند. همچنین، با ارائه یک چارچوب سامانمند، به طراحان کمک می‌کند تا به طراحی بهینه دست یابند.

### اطلاعات مقاله

ناریخچه مقاله:

تاریخ دریافت مقاله: ۱۴۰۳/۰۹/۰۷

تاریخ اصلاح مقاله: ۱۴۰۳/۱۲/۰۷

تاریخ پذیرش مقاله: ۱۴۰۳/۱۲/۱۳

تاریخ انتشار مقاله: ۱۴۰۳/۱۲/۱۳

نوع مقاله:

مقاله پژوهشی

کلمات کلیدی:

سامانه پیشرانس جت آب

طراحی مفهومی

طراحی آماری

الگوریتم طراحی



## ۱- مقدمه

سامانه پیشران‌ش جت آب، به‌عنوان یک فناوری نوین در صنعت دریایی، به‌واسطه بهره‌گیری از اصل عکس‌العمل، نیروی رانش لازم برای حرکت شناور را فراهم می‌کند. در این سامانه، آب از طریق یک ورودی مکش وارد پمپ شده، تحت فشار قرار گرفته و سپس با سرعت بالا از یک نازل خارج می‌شود. این عمل، طبق قانون سوم نیوتن، نیروی رانشی در جهت مخالف ایجاد می‌کند. علیرغم مزایای متعدد این سامانه‌ها همچون مانور پذیری بالا و قابلیت کار در آب‌های کم‌عمق، طراحی بهینه آن‌ها به‌دلیل پیچیدگی‌های هیدرودینامیکی و وجود پارامترهای متعدد، همچنان یک چالش مهندسی محسوب می‌شود.

در این سامانه‌ها معمولاً آب به‌صورت مستقیم از طریق ورودی مکش که در زیر شناور قرار دارد، وارد سامانه می‌شود. اکثر کشتی‌ها یک ورودی مکش دارند؛ البته به‌کارگیری بیش از یک جت آب و در نتیجه ورودی‌های مکشی متعدد موجب افزایش توان پیشران‌شی سامانه می‌شود که در طراحی شناورهای بزرگ‌تر ضروری است [1]. آب با گذر از کانال ورودی وارد بخش اصلی سامانه می‌شود. با توجه به شرایط اولیه که در حالت سکون قرار دارد، آب فاقد انرژی کافی است، بنابراین در راستای ایجاد نیروی پیشران‌شی، آب باید به سیالی با انرژی بالا تبدیل شود. به همین دلیل شفقی دربرگیرنده تیغه‌های متحرک و تیغه‌های ثابت برای ایجاد اغتشاش در این واحد قرار گرفته است. این تیغه‌ها موجب افزایش قابل توجه فشار آب می‌شود، بخش بعدی سامانه نیازمند دستگاهی است که قادر به تبدیل انرژی سیال از حالت فشار به‌سرعت باشد، در نتیجه یک نازل در انتهای واحد پمپ تعبیه می‌گردد. در نهایت با توجه به اصل بقای ممنتوم خطی می‌توان به حضور دو عنصر اساسی بر مقدار نیروی اعمالی پیشران‌ش جت آب اثرگذارند، این دو عنصر دبی جرمی و سرعت آب در خروج از نازل است. هرچه دبی جرمی آب یا سرعت خروجی آن از نازل افزایش یابد، نیروی رانشی به‌دست‌آمده افزایش خواهد یافت. ظهور چنین سامانه‌هایی به سال ۱۹۳۲ میلادی بازمی‌گردد؛ هنگامی که مهندس ایتالیایی، سکاندو کمپینی از قایقی مجهز به سامانه پیشران‌ش پمپ آب پرده برداشت که می‌توانست با رسیدن به بیشینه سرعت ۲۸ گره دریایی با شناورهایی که به موتورهای معمول آن زمان مجهز بودند رقابت کند [3]، [2]. اولین قایق مدرن مجهز به چنین سامانه‌های در نیوزیلند و توسط سر ویلیام همیلتون در دهه ۱۹۵۰ توسعه یافت [4].

در راستای روش طراحی سامانه جت آب، هیت و دیویس [5] در تحقیقات خود از اهمیت در نظر گرفتن بخش‌های گوناگون شناورها به‌منظور طراحی سامانه پیشران‌ش مناسب برای آن‌ها سخن گفتند و

روشی را که در آن معیار انتخاب پیشران‌ش شناور عملکرد کلی کشتی و نه تنها راندمان سامانه پیشران‌ش برمی‌شمارد، مورد بحث و بررسی قرار دادند. آرکند و همکارانش [6] در بررسی‌های خود تلاش کردند یک نمونه سامانه پیشران‌ش جت آب که با توربین گاز قدرت رسانی می‌شود، را تحلیل و بهینه‌سازی نمایند؛ نتایج بهینه‌سازی از تأثیر به‌سزای هندسه سامانه پیشران‌ش و سرعت شناور در عملکرد پیشران‌شی حکایت داشت. در ادامه، برنداو [7] تلاش به بررسی آماری سامانه‌های پیشران‌ش جت آب کرد و اذعان نمود اگرچه ظهور چنین فناوری‌هایی در حوزه شناورهای پرسرعت ارزشمند و مهم است، اما کمبود داده‌های تجربی در مورد عملکرد و ارزیابی آن‌ها و همچنین موانع پیش رو در طراحی این سامانه‌ها نشان‌دهنده لزوم اجرای آزمایش‌های گسترده‌ای بر روی آن‌هاست. نوبویوکی فوجیساوا [8] در بررسی‌های خود به تحلیل تجربی قسمت‌های گوناگون یک سامانه پیشران‌ش جت آب در فضای شبیه‌سازی تجربی تونل آب پرداخت و در ادامه با تغییر ساختمان نازل و قطر مجرا خروجی آن سعی در بهینه‌سازی بازده و عملکرد این سامانه داشت. او و همکارانش [9] با استفاده از روش‌های محاسباتی در دینامیک سیالات در سه بعد و به کمک تحلیل خطوط جریان به بررسی عملکردی و بهینه‌سازی طراحی یک سامانه پیشران‌ش با پمپ جریان مختلط پرداختند. آزمایش‌های تجربی نیز بر روی این مدل صورت پذیرفت که تطابق نتایج شبیه‌سازی و تجربی نمایانگر صحت فرایند تحلیل بود. بولتن [10] به مقایسه مشخصات هندسی پمپ‌های جریان محوری و مختلط پرداخت و برتری‌های پمپ جریان محوری بر نمونه دیگر در زمینه‌های عملکردی را بیان نمود. کیم و همکارانش [11] بایبان برتری سامانه‌های پیشران‌ش جت آب بر سامانه‌های معمول به بررسی بخش مهمی از چنین سامانه‌ای اقدام نمودند. این مقاله تلاش کرد با بررسی اثرات ناشی از تغییرات قطر پروانه‌های پمپ بر روی وزن سامانه و عملکرد کلی آن، به بهینه‌سازی این پارامتر مهم برای یک نمونه سامانه پیشران‌ش خاص که بر روی یک وسیله نقلیه دوزیست نصب شده بود، بپردازد. بوناپوتی و همکارانش [12] به طراحی پارامتریک یک سامانه پیشران‌ش جت آب با جریان مختلط پرداختند. و در آن شیوه طراحی معکوس هندسه پروانه پمپ و دیفیوزر به‌صورت پارامتریک فرموله شد و با بهره‌گیری از روش‌های محاسباتی در دینامیک سیالات، اقدامات صورت گرفته ارزیابی گردید. در ادامه، وئو و همکارانش [13] به بررسی عددی و تجربی مفهوم جت پیشران‌ش با حباب افزوده اقدام کرده و پس از طراحی، بهینه‌سازی صورت پذیرفت. گو و همکارانش [14] در راستای پیشرفت بررسی عمق‌های اقیانوس‌ها، به طراحی سازه و مدارات داخلی یک دستگاه پیشران‌ش جت آب کرووی زیردریایی پرداختند و در ادامه با انجام آزمایش‌های تجربی، به امکان‌سنجی طراحی خود

اقدام نمودند. یو و همکارانش [15] سازه مکانیکی سامانه پیشرانس جت آب را برای یک ربات زیردریایی کروی تحلیل کردند. بایان معایب این دستگاه، سعی در بهبود مشخصات آن شد. آلتوسول و همکارانش [16] به معرفی شیوه‌ای محاسباتی در مراحل اولیه طراحی سامانه پیشرانس مناسب برای شناورها باشد، روی آوردند. کنداسمی و همکارانش [17] در تحقیقات خود سعی در تحلیل عددی و تجربی مدل خاصی از این نوع سامانه پیشرانس داشتند و با به‌کارگیری روش‌های عددی به بهینه‌سازی مشخصات هندسی آن اقدام کردند. قدیمی و همکارانش [18] به بررسی پارامترهای عملکردی شناوری که مجهز به یک سامانه پیشرانس جت آب بود پرداختند و مشخصات هیدرودینامیکی آن را معرفی و بررسی نمودند.

نی و همکارانش [19] در پژوهش خود یک نمونه جت آب با جریان محوری را مورد بررسی قرار دادند تا از طریق شیوه تجمع فشار سطحی و ممنوم، نیروی پیشرانسی سامانه ارزیابی گردد و اهمیت نقش نازل در عملکرد کلی دستگاه معین شود. گانگا و همکارانش [20] به تحلیل و بررسی تجربی و عددی یک شناور با چهار سامانه جت آب پرداختند تا تأثیر تغییر زاویه تنه کشتی بر نیروی پیشرانسی و ضرایب سرعت و انرژی را بررسی کنند. همچنین با مقایسه نتایج عددی و تجربی به بررسی میزان تطابق این نتایج پرداختند. در همان سال، هوآنگ و همکارانش [21] در پژوهش‌های خود به‌صورت جزئی به بررسی نوع فلاش-مجرا ورودی این سامانه پرداختند و در ادامه با استفاده از روش‌های عددی به‌منظور بررسی پارامترهای هندسی آن در راستای بهینه‌سازی عملکرد این بخش مهم سامانه پیشرانس جت آب تلاش کردند. در ادامه تحقیقات در این حوزه، ونگ و همکارانش [22] در تحقیقات خود نازل را به-عنوان یکی از مهم‌ترین قسمت‌های سامانه پیشرانس جت آب که وظیفه تبدیل انرژی مکانیکی پمپ به انرژی جنبشی آب را عهده‌دار است، بررسی کردند و پارامترهای کلیدی آن از جمله هندسه مجرا-های ورودی و خروجی را به‌صورت عددی و تجربی شبیه‌سازی نموده تا به بهترین ساختمان نازل در راستای رسیدن به بیشینه بازدهی برسند. همچنین در همان سال، جیاو و همکارانش [23] به طراحی بهینه مجرا ورودی سامانه پیشرانس اقدام کردند تا با بررسی پارامترهای هندسی و جریان و همچنین استفاده از روش-های تجربی و عددی به مشخصات هیدرودینامیکی این بخش دست یابند؛ از طرفی نتایج تجربی و عددی مقایسه گردیدند و صحت روش‌های عددی ارزیابی و روشن گردید. در همان حین، ژنگ و همکارانش [24] پارامترهای کلیدی مانند نیروی پیشرانسی، میزان افت این نیرو و مقاومت سامانه پیشرانس جت آب را با استفاده از روشی تکرارشونده شبیه‌سازی نمودند؛ پس از سنجش میزان خطای این روش، امکان استفاده از آن در طراحی سامانه جت آب مختص کشتی‌ها تأیید شد. در ادامه، کاستا و همکارانش [25] تلاش به

امکان‌سنجی استفاده از سامانه‌های پیشرانس جت آب در نوع خاصی از کشتی‌های ارتش برزیل کردند، چراکه سامانه‌های معمول فرمان‌پذیری محدودی داشته و برای استفاده در اعماق کم توصیه نمی‌شوند. درنهایت آن‌ها با عمومیت بخشی به کار خود، روش خود را مناسب برای تعیین بهینه‌ترین سامانه پیشرانس برای شناورهایی با کاربرد نظامی، تفریحی و تجاری برمی‌شمردند.

در این پژوهش، باهدف ارتقاء فرآیند طراحی سامانه‌های پیشرانس جت آب، ابتدا به بررسی جامع ادبیات موجود و شناسایی انواع مختلف این سامانه‌ها پرداخته شده‌است. سپس، با تحلیل عمیق داده‌های تجربی حاصل از مطالعات پیشین، روابط حاکم بر عملکرد این سامانه‌ها استخراج شده و مدل‌های ریاضی دقیقی برای توصیف رفتار آن‌ها ارائه گردیده است. در ادامه، با بهره‌گیری از این مدل‌ها، یک روش طراحی آماری نوین برای تعیین مشخصات بهینه سامانه‌های پیشرانس جت آب توسعه یافته‌است. این روش به طراحان امکان می‌دهد تا با دقت بیشتری به طراحی سامانه‌های پیشرانس پرداخته و بهینه‌ترین مشخصات را برای هر کاربرد خاص انتخاب نمایند. در انتها، برای ارزیابی صحت و دقت روش پیشنهادی، نتایج حاصل از شبیه‌سازی‌های عددی با داده‌های تجربی موجود مقایسه شده‌است.

شایان ذکر است که در این مقاله از روش‌های سنتی‌تر برای طراحی سامانه‌های پیشرانس جت آب استفاده شده‌است. استفاده از روش‌های هوش مصنوعی و یادگیری عمیق نیز می‌تواند در این زمینه مفید باشد، اما به‌دلیل محدودیت‌های موجود در داده‌ها و پیچیدگی مدل‌سازی این سیستم‌ها، در این پژوهش از این روش‌ها استفاده نشده‌است. در بخش‌های آینده، به‌طور مفصل در مورد مزایا و معایب هر یک از این روش‌ها بحث خواهد شد.

## ۲- طراحی مفهومی

در این قسمت به بیان روش ریاضی فرمول‌های پایه طراحی مفهومی یک سامانه پیشرانس جت آب می‌پردازیم [8]، بر همین اساس طبق قانون پایستگی جرم، دبی ورودی به سامانه برابر است با دبی خروجی از سامانه؛ در نتیجه داریم (معادله (۱)):

$$\dot{m}_i = \dot{m}_o \rightarrow \rho_i Q_i = \rho_o Q_o \quad (1)$$

با توجه به تراکم‌ناپذیر بودن آب دریا می‌توان نوشت (معادله (۲)):

$$\rho_i = \rho_o \rightarrow \rho \approx 1036 \text{ kg/m}^3 \quad (2)$$

در ادامه نتیجه می‌گیریم (معادلات (۳) و (۴)):

$$Q = Q_i = Q_o \rightarrow A_i V_i = A_o V_o \quad (3)$$

$$\frac{\pi}{4} D_i^2 V_i = \frac{\pi}{4} D_o^2 V_o \rightarrow \frac{V_o}{V_i} = \left(\frac{D_i}{D_o}\right)^2 \quad (4)$$

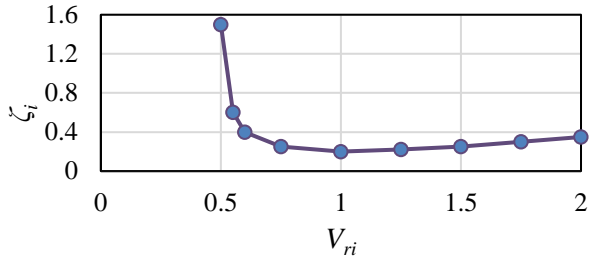
بنا بر نمودار بالا، بهینه‌ترین نمونه نازل دارای نسبت کاهش ۰/۲۵ یا ۰/۳ است که بازدهی ۹۵٪ را ارائه می‌دهد. در رابطه هد فشاری پمپ،  $\zeta_i$  ضریب اتلاف ورودی سامانه است که در بازه زیر قرار دارد (معادله (۱۲)):

$$0.2 < \zeta_i < 1.5 \quad (12)$$

مقدار این ضریب تابعی از نسبت سرعت ورودی است که به صورت زیر تعریف می‌گردد (معادله (۱۳)):

$$V_{ri} = \frac{V_i}{V_S} \quad (13)$$

نمودار شکل ۲ تغییرات ضریب اتلاف ورودی را برحسب نسبت سرعت ورودی نشان می‌دهد.



شکل ۲: تغییرات ضریب اتلاف ورودی برحسب نسبت سرعت ورودی [8]

شایان ذکر است در بسیاری از موارد مرتبط با قایق‌ها و شناورهای تفریحی کوچک و متوسط می‌توان نوشت (معادله (۱۴)):

$$V_S = V_i \rightarrow V_{ri} = 1 \quad (14)$$

در این صورت داریم (معادله (۱۵)):

$$\zeta_i = 0.2 \quad (15)$$

اکنون پس از محاسبه هد فشاری پمپ، تمامی موارد لازم جهت محاسبه بازده پمپ در دسترس هستند و این راندمان توسط معادله (۱۶) قابل محاسبه است:

$$\eta_P = \frac{\rho g Q H}{P_{in}} \quad (16)$$

در این رابطه  $P_{in}$  توان ورودی به پمپ است که در واحد وات قابل توصیف است.

بازده پیشرانشی سامانه جت آب نیز به دو صورت قابل محاسبه است: روش اول: استفاده از معادله (۱۷).

$$\eta_v = \frac{TV_S}{\rho g Q H} = \frac{P_T}{P_{in} \eta_P} \quad (17)$$

در رابطه بالا با استفاده از توان ورودی به پمپ، توان پیشرانشی و بازده پمپ می‌توان بازده پیشرانشی را محاسبه نمود.

اکنون به تعریف نسبت کاهش نازل می‌پردازیم که به شکل زیر نمایش داده می‌شود (معادله (۵)):

$$C = \frac{A_o}{A_i} = \left( \frac{D_o}{D_i} \right)^2 \quad (5)$$

در نتیجه می‌توان سرعت خروجی از نازل را به صورت زیر ساده‌سازی نمود (معادله (۶)):

$$A_i V_i = A_o V_o \rightarrow V_o = \frac{V_i}{C} \quad (6)$$

نسبت کاهش نازل در سامانه‌های پیشرانش جت آب معمولاً در بازه زیر قرار دارد (معادله (۷)):

$$0.2 < C < 0.6 \quad (7)$$

در ادامه به بررسی نیروی حاصل از پیشرانش می‌پردازیم، همان‌طور که پیش‌تر گفته شده می‌توان نوشت (معادله (۸)):

$$T = \rho Q (V_o - V_i) \quad (8)$$

عبارت فوق را می‌توان بر اساس داده‌های ورودی سامانه بازنویسی نمود (معادله (۹)):

$$T = \rho A_i V_i^2 \left( \frac{1}{C} - 1 \right) \quad (9)$$

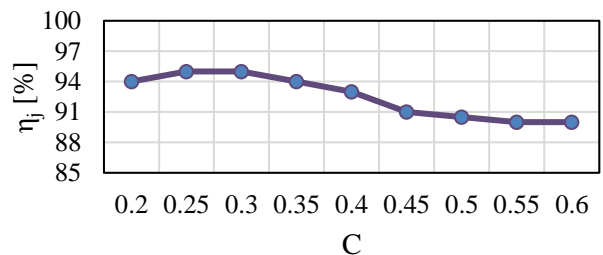
توان پیشرانشی نیز از رابطه زیر قابل محاسبه است (معادله (۱۰)):

$$P_T = TV_S \quad (10)$$

در این رابطه  $V_S$  سرعت شناور است که در قایق‌های تفریحی کوچک و متوسط معمولاً در بازه ۲ الی ۱۰ متر بر ثانیه (۴ الی ۲۰ گره دریایی) قرار دارد. همچنین هد فشاری ناشی از پمپ توسط معادله (۱۱) زیر قابل محاسبه است:

$$H = \frac{1}{2g} \left( \frac{V_o^2}{\eta_j} - V_S^2 (1 - \zeta_i) \right) \quad (11)$$

در رابطه بالا  $\eta_j$  بازده نازل است که غالباً بین ۹۰ الی ۹۵ درصد با توجه به نسبت کاهش نازل متغیر است. که در نمودار شکل ۱ نشان داده شده است، نمودار شکل ۱ و ۲ بر اساس داده‌های تحقیق فوجیساوا [8] رسم شده است.



شکل ۱: رابطه‌ی بین بازده نازل برحسب نسبت کاهش آن. [1]

روش دوم: استفاده از معادله (۱۸) است که به محاسبه بازده پیشرانشی با استفاده از نسبت سرعت جت، بازده نازل، ضریب اتلاف ورودی و نسبت سرعت ورودی می‌پردازد.

$$\eta_v = \frac{2V_{rj}(1 - V_{rj})}{\frac{1}{\eta_j} - V_{rj}^2(1 - \zeta_i V_{ri}^2)} \quad (18)$$

شایان توجه است که در این رابطه نسبت سرعت جت به صورت زیر تعریف می‌گردد (معادله (۱۹)):

$$V_{rj} = \frac{V_S}{V_0} \quad (19)$$

این نسبت به صورت زیر نیز قابل ساده‌سازی است (معادله (۲۰)):

$$V_{rj} = C \frac{V_S}{V_i} \rightarrow V_{rj} = \frac{C}{V_{ri}} \quad (20)$$

همچنین اگر فرض کنیم سرعت آب ورودی به سامانه با سرعت شناور برابر است می‌توان نوشت (معادله (۲۱)):

$$V_{ri} = 1 \rightarrow V_{rj} = C \quad (21)$$

در این صورت رابطه ساده‌سازی شده برای بازده پیشرانشی به شکل زیر خواهد بود (معادله (۲۲)):

$$\eta_v = \frac{2C(1 - C)}{\frac{1}{\eta_j} - 0.8C^2} \quad (22)$$

در نهایت برای محاسبه بازده کل سامانه جت آب باید بازده پمپ را در بازده پیشرانشی ضرب نمود (معادله (۲۳)):

$$\eta = \eta_p \eta_v \quad (23)$$

در بعضی موارد برای ساده‌سازی می‌توان بازده کل را به صورت زیر نیز بیان نمود (معادله (۲۴)):

$$\eta = \frac{2V_S}{V_i + V_0} \quad (24)$$

رابطه فوق‌الذکر سادگی از دقت بسیار پایینی برخوردار است؛ لذا در قسمت طراحی نهایی از آن استفاده نخواهد شد.

شایان توجه است برای استفاده از محاسبات تئوری بالا باید متغیرهای مهمی مانند حداکثر وزن شناور، حداکثر دور پمپ، وزن نهایی دستگاه و قطر پروانه پمپ بر اساس طراحی آماری انتخاب و استخراج گردد. به همین منظور در ادامه به معرفی و بررسی داده‌های جمع‌آوری شده جهت پیدا نمودن یک الگوریتم و روش حل به کمک طراحی آماری از مشخصات بیش از ۳۰ جت آب تجاری پرداخته می‌شود.

### ۳- طراحی آماری

در فرایند طراحی آماری، یک تحلیل آماری جامع بر روی داده‌های فنی بیش از ۳۰ مدل از معتبرترین برندهای جهانی نظیر آلامارین جت<sup>۱</sup>، ام‌جی‌بی<sup>۲</sup>، همیلتون جت<sup>۳</sup> و اسکات واترجت<sup>۴</sup>، داده‌های جامعی شامل ابعاد، وزن، توان، مشخصات پمپ و سایر پارامترهای مرتبط گردآوری شد. این داده‌ها در قالب جداول سازمان‌دهی شده و به منظور استخراج روابط بین پارامترهای مختلف، تحلیل آماری بر روی آن‌ها انجام پذیرفت.

در تحلیل انجام‌شده، روابط بین پارامترهایی همچون توان نامی دستگاه و وزن آن، حداکثر دور موتور و وزن، و همچنین رابطه بین وزن دستگاه و حداکثر وزن شناور قابل‌حمل موردبررسی قرار گرفت. نتایج این تحلیل‌ها به صورت نمودارهای پراکندگی و همراه با معادلات رگرسیون ارائه شده‌است.

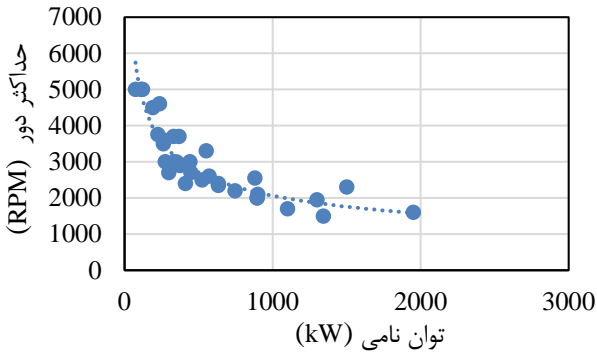
توان نامی و وزن دستگاه: نتایج نشان می‌دهد که اکثر مدل‌های موجود در بازار، وزنی کمتر از ۵۰۰ کیلوگرم و توانی کمتر از ۱۰۰۰ کیلووات دارند. رابطه بین این دو پارامتر با یک معادله درجه دو مدل‌سازی شده‌است.

حداکثر دور موتور و وزن دستگاه: با افزایش وزن دستگاه، حداکثر دور موتور آن کاهش می‌یابد. این رابطه با یک منحنی توانی مدل‌سازی شده‌است.

وزن دستگاه و حداکثر وزن شناور قابل‌حمل: بین وزن دستگاه و حداکثر وزن شناوری که می‌تواند حمل کند، رابطه مستقیم وجود دارد. این رابطه با یک خط راست مدل‌سازی شده‌است، اما برای توصیف بهتر پراکندگی داده‌ها، استفاده از یک ناحیه مثلثی پیشنهاد می‌شود.

شکل ۳، ۴ و ۵ به ترتیب روابط بین توان نامی و وزن، حداکثر دور موتور و وزن، و وزن دستگاه و حداکثر وزن شناور قابل‌حمل را نشان می‌دهند.

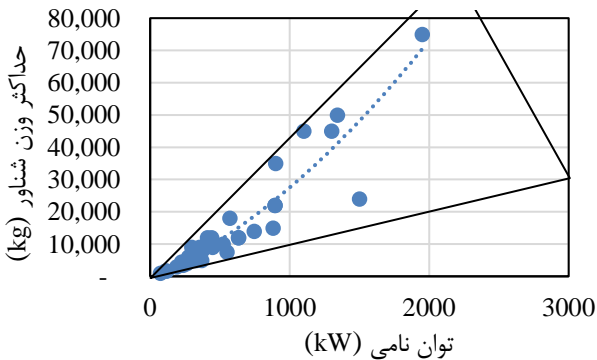
شایان‌ذکر است که نتایج این تحلیل آماری، روابط کلی بین پارامترهای مختلف سامانه‌های پیشران‌ش جت آب را نشان می‌دهد و برای طراحی مفهومی این سامانه‌ها می‌تواند به‌عنوان یک مرجع مفید باشد. با این حال، برای طراحی دقیق یک سامانه خاص، نیاز به بررسی دقیق‌تر مشخصات فنی مدل‌های مختلف و همچنین در نظر گرفتن سایر عوامل مانند نوع کاربرد، شرایط محیطی و محدودیت‌های طراحی است.



شکل ۶: نمودار حداکثر دور موتور دستگاه برحسب توان نامی آن.

$$n_{max} = 31258P_{in}^{-0.394} \quad (28)$$

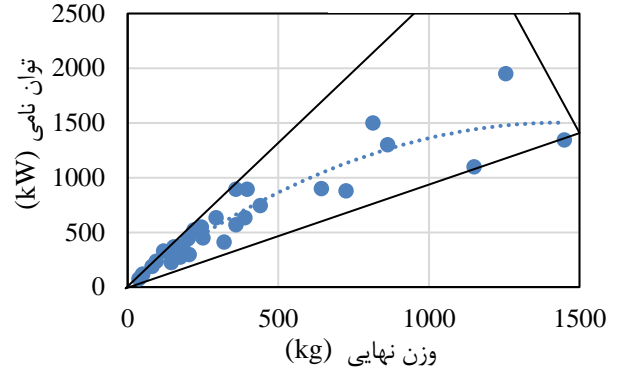
همان‌طور که پیش‌تر ذکر شد می‌توان برای به حرکت درآوردن یک شناور تنها از یک سامانه جت آب بهره برد، در این صورت طبق شکل ۷ با افزایش توان نامی آن سامانه وزن شناور قابل حمل توسط آن نیز افزایش خواهد یافت به طوری که در موتورهای کمتر از ۵۰۰ کیلوواتی حداکثر وزن شناور کمتر ۱۵ تن است و با افزایش توان تا ۱۰۰۰ کیلووات می‌توان شناورهایی با وزن حدودی ۳۰ تن را نیز راه‌اندازی کرد. یک تابع درجه دو به خوبی قادر به معرفی نقاط طراحی نمودار زیر است (معادله (۲۹)) و یک مثلث محدوده این داده‌ها را معین می‌نماید.



شکل ۷: نمودار حداکثر وزن شناور برحسب توان نامی دستگاه.

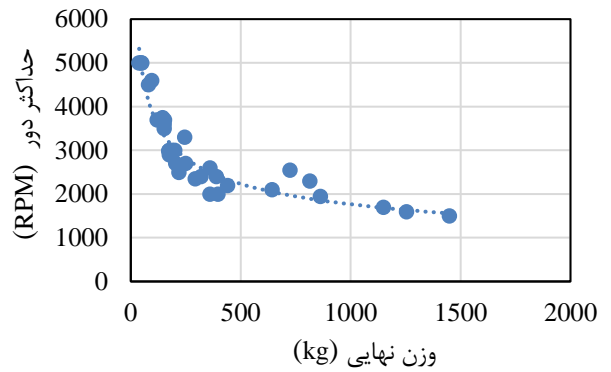
$$m_{S,max} = 0.0087P_{in}^2 + 19.617P_{in} - 789.6 \quad (29)$$

در نمودار شکل ۸ می‌توان به وضوح دید که افزایش حداکثر دور موتور سبب کاهش شدید حداکثر وزن شناوری است که دستگاه قادر به حمل آن است. اکثر مدل‌ها با حداکثر دور موتور ۲۰۰۰ الی ۵۰۰۰ دور در دقیقه قادر به حمل شناورهایی با وزن کمتر از ۲۰ تن هستند. به منظور معادل‌سازی این نقاط با یک تابع از تابع توانی استفاده گردید که به ساده‌ترین و درعین حال دقیق‌ترین شیوه آن‌ها را برازش می‌کند (معادله (۳۰)).



شکل ۳: نمودار توان نامی دستگاه برحسب وزن نهایی سامانه.

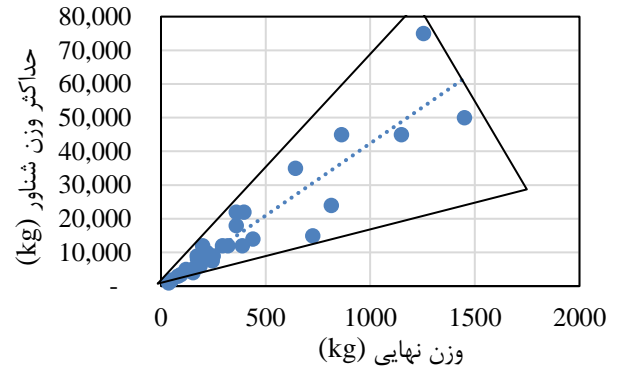
$$P_{in} = -0.0007m_{wj}^2 + 2.0606m_{wj} + 11.83 \quad (25)$$



شکل ۴: نمودار حداکثر دور موتور دستگاه برحسب وزن نهایی سامانه.

$$m_{S,max} = 42.875m_{wj} - 503.6 \quad (27)$$

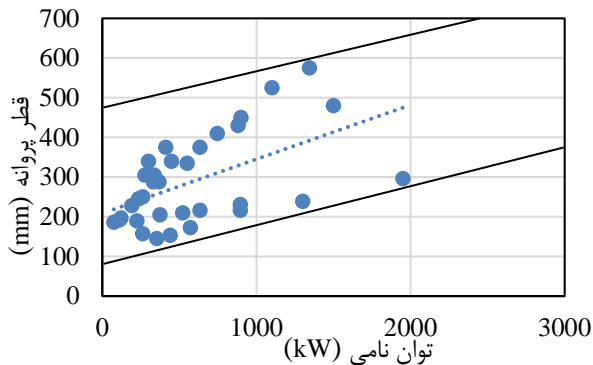
$$n_{max} = 18157m_{wj}^{-0.337} \quad (26)$$



شکل ۵: نمودار حداکثر وزن شناور برحسب وزن نهایی سامانه.

شکل ۶ نمودار حداکثر دور موتور را برحسب توان نامی آن نمایش می‌دهد؛ می‌توان مشاهده نمود که افزایش توان مصرفی پمپ سبب کاهش حداکثر دور موتور قابل‌دستیابی توسط آن خواهد شد. بیشتر مدل‌ها مجهز به پمپی با توان مصرفی کمتر از ۱۰۰۰ کیلووات و قادر به دستیابی به حداکثر دور موتور ۲۰۰۰ الی ۵۰۰۰ دور در دقیقه هستند. برازش نقاط این نمودار نیز توسط یک منحنی توانی به طور مناسبی صورت گرفته است (معادله (۲۸)).

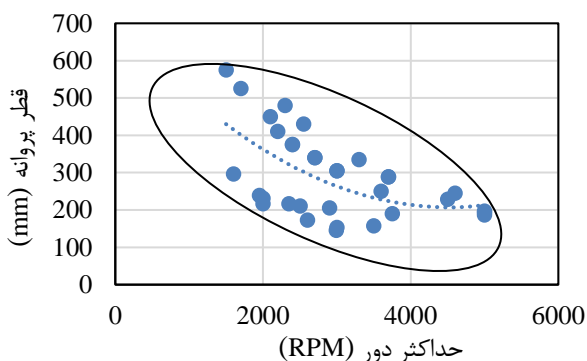
خطی برازش گردیده است (معادله (۳۲)) و توسط دو خط موازی دیگر محدود گردیده است.



شکل ۱۰: نمودار قطر پروانه برحسب توان نامی دستگاه.

$$d = 0.1366P_{in} + 208.58 \quad (32)$$

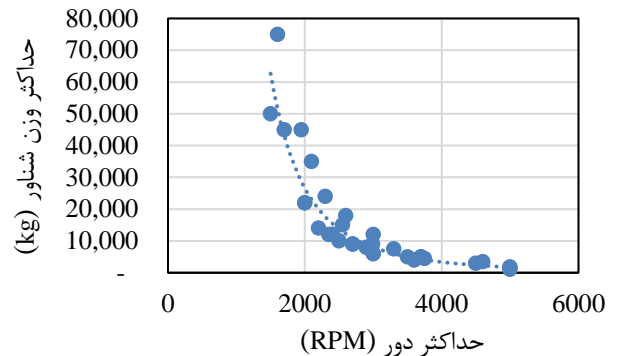
تعیین قطر پروانه بر اساس حداکثر دور موتور از این جهت دشوار است که طبق شکل ۱۱ داده‌های موجود گستردگی مقداری فراوانی دارند با در نظرگیری هر مقداری از دور موتور ابعاد گوناگونی برای قطر پروانه مناسب قابل مشاهده است. در این نمودار نیز وجود سطح طراحی بیضوی و منحنی درجه دو که به منظور برازش نقاط متوسط آن ترسیم شده است (معادله (۳۳))، واضح است.



شکل ۱۱: نمودار قطر پروانه برحسب حداکثر دور موتور.

$$d = 2 \times 10^{-5}n_{max}^2 - 0.2206n_{max} + 705.99 \quad (33)$$

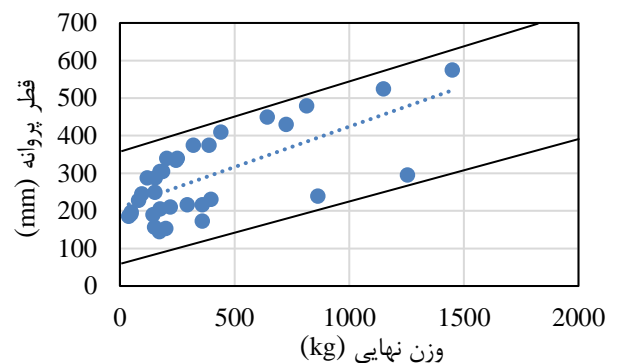
قطر پروانه با توجه به تغییرات حداکثر وزن شناور در نمودار شکل ۱۲ ارزیابی شده است. اکثر قایق‌های تجاری کوچک و متوسط کمتر از ۲۵ تن وزن دارند که در آن‌ها از پروانه‌هایی با قطر ۱۵۰ الی ۵۰۰ میلی‌متر استفاده شده است. منحنی لگاریتمی زیر بیانگر حد متوسطی از طراحی برای سطح بیضوی طراحی نمودار زیر است (معادله (۳۴))؛ با به پایان رسیدن نمودارهای مرتبط با قطر پروانه می‌توان به این نتیجه رسید که بیان این پارامتر به صورت تابعی از تنها یکی از موارد وزن نهایی، توان نامی، حداکثر دور پمپ و حداکثر وزن شناور، مناسب نیست؛ زیرا اهمیت جنس پروانه و مواد پوششی آن، تعداد پروانه‌ها (اغلب بین سه الی پنج عدد)، تعداد مراحل افزایش فشار (معمولاً یک یا دو مرحله)، نوع جریان پمپ (معمولاً محوری یا مختلط) و سایر عوامل غیرقابل چشم‌پوشی است.



شکل ۸: نمودار حداکثر وزن شناور برحسب حداکثر دور موتور.

$$m_{S,max} = 2 \times 10^{14}n_{max}^{-2.972} \quad (30)$$

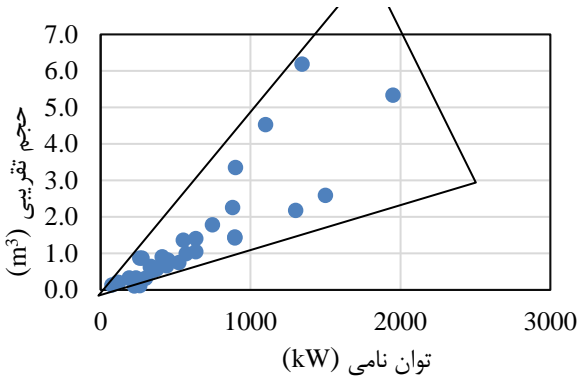
یکی از پارامترهای مهم طراحی قطر پروانه‌های است که بر روی شفت پمپ نصب شده است. به طور کلی می‌توان در شکل ۹ مشاهده نمود که افزایش وزن کلی دستگاه نشان‌دهنده افزایش قطر پروانه پمپ آن نیز است. اگرچه که رابطه به طور دقیق مشخص نیست و در مواردی استثنا مشاهده می‌شود؛ اما می‌توان دید که مقدار قطر پروانه در بازه ۱۰۰ الی ۶۰۰ میلی‌متر تغییر می‌کند و در اکثر مدل‌های سبک‌وزن این بازه بین ۱۰۰ تا ۴۰۰ میلی‌متر است. اگرچه که از تابعی خطی برای برازش نقاط طراحی زیر استفاده گردیده است (معادله (۳۱)) اما شایان توجه است دو خط موازی در بالا و پایین این تابع به بهترین نحو محدود داده‌ها را مشخص می‌نماید؛ بنابراین می‌توان گفت خط برازش میانگینی از این دو خط است.



شکل ۹: نمودار قطر پروانه برحسب وزن نهایی سامانه.

$$d = 0.215m_{WJ} + 209.08 \quad (31)$$

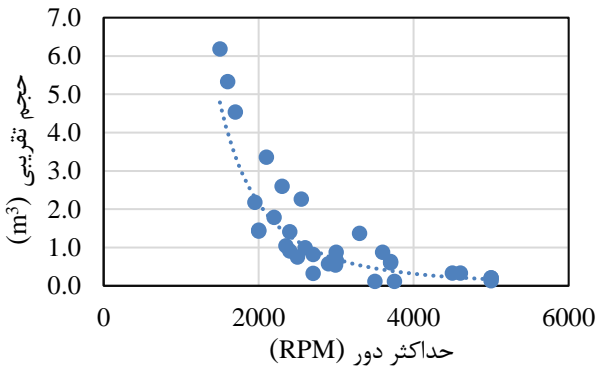
به صورت کلی با افزایش توان مصرفی پمپ قطر پروانه شفت متصل به آن نیز افزایش می‌یابد اما با دقت در نمودار شکل ۱۰ می‌توان فهمید که روند مشخصی در این باره قابل مشاهده نیست و پخش بودن موارد سبب عدم شکل‌گیری روندی ملموس شده‌اند. به هر حال می‌توان به این نتیجه رسید که در دستگاه‌هایی که توان نامی پمپ آن‌ها کمتر از ۱۰۰۰ کیلووات است، پروانه آن‌ها دارای قطری بین ۱۰۰ الی ۵۰۰ میلی‌متر است. همانند نمودار پیشین، نمودار زیر نیز نشان‌دهنده یک سطح برای طراحی است که از میان آن منحنی



شکل ۱۴: نمودار حجم تقریبی دستگاه بر حسب توان نامی آن.

$$V_{WJ} = 0.0029P_{in} - 0.3606 \quad (37)$$

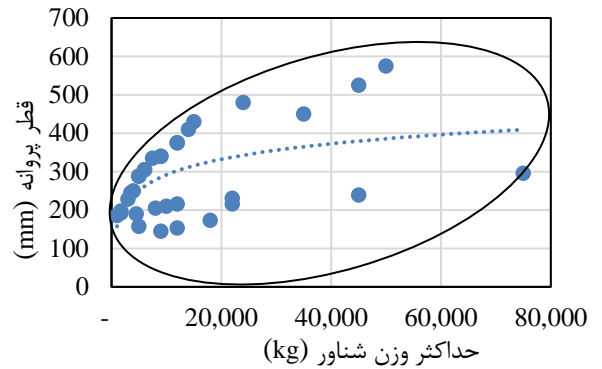
نمودار شکل ۱۵ روندی کاهشی را برای حجم دستگاه بر حسب حداکثر دور موتور آن بیان می‌نماید به طوری که با افزایش دور از ۲۰۰۰ تا ۵۰۰۰ دور در دقیقه حجم دستگاه از ۲/۵ مترمکعب کاهش یافته است و به حدود ۱۰۰ لیتر می‌رسد. منحنی توانی زیر به خوبی این نقاط را برازش می‌نماید (معادله (۳۸)).



شکل ۱۵: نمودار حجم تقریبی دستگاه بر حسب حداکثر دور موتور.

$$V_{WJ} = 3 \times 10^9 n_{max}^{-2.772} \quad (38)$$

حجم تقریبی جت آب و حداکثر وزن شناور رابطه‌ای مستقیم دارند به طوری که طبق شکل ۱۶ با افزایش وزن شناورهای معمول تا ۲۵ تن حجم دستگاه نیز افزایش یافته و به حدود ۲/۵ مترمکعب می‌رسد. منحنی درجه دوم زیر قادر به توصیف اکثر نقاط طراحی است (معادله (۳۹))؛ هرچند توان پمپ و فرایند ساخت دستگاه فارغ از حجم دستگاه، تأثیر به‌سزایی در بیشینه وزن شناور قابل‌استفاده می‌گذارد؛ اما دو خط ترسیم‌شده محدوده مناسبی را برای این داده‌ها می‌سازد.



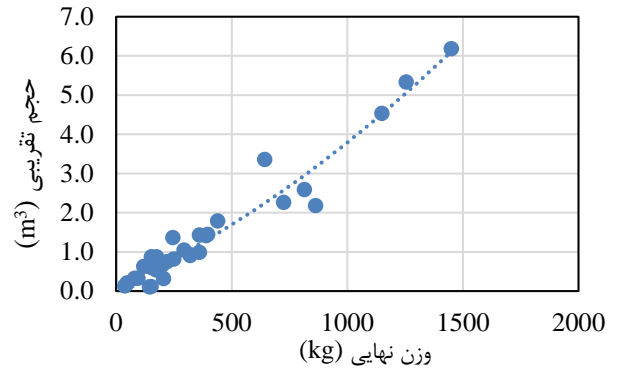
شکل ۱۲: نمودار قطر پروانه بر حسب حداکثر وزن شناور.

$$d = 58.33Ln(m_{S,max}) - 245.46 \quad (34)$$

حجم حدودی دستگاه فضایی است که مجموعه کلی سامانه پیش‌رانش اشغال می‌نماید و توسط رابطه زیر قابل‌محاسبه است (معادله (۳۵)):

$$V_{WJ} = abc \text{ [m}^3\text{]} \quad (35)$$

در این رابطه  $a$  طول،  $b$  عرض و  $c$  ارتفاع دستگاه است. مطابق شکل ۱۳ با افزایش وزن نهایی دستگاه ابعاد آن نیز افزایش یافته و در نتیجه حجم تقریبی آن نیز افزایش می‌یابد. در مدل‌های سبک‌وزن (کمتر از ۵۰۰ کیلوگرم) حجم حدودی دستگاه کمتر از دو مترمکعب است. منحنی درجه دو زیر به خوبی متناسب با نقاط طراحی نمودار است (معادله (۳۶)).



شکل ۱۳: نمودار حجم تقریبی دستگاه بر حسب وزن نهایی سامانه.

$$V_{WJ} = 10^{-6}m_{WJ}^2 + 0.0026m_{WJ} + 0.1159 \quad (36)$$

بر اساس شکل ۱۴ افزایش توان پمپ سبب افزایش ابعاد دستگاه و در نتیجه حجم حدودی آن می‌شود؛ عمده نمونه‌ها با توان کمتر از ۱۰۰۰ کیلووات حجمی کمتر از ۳/۵ مترمکعب دارند. یک خط، مناسب‌ترین و ساده‌ترین تابعی است که نقاط زیر را توصیف می‌نماید (معادله (۳۷)). هرچند عواملی مانند فناوری ساخت سبب پراکندگی تعدادی از نقاط طراحی در توان‌های بالاتر شود؛ یک سطح مثلثی به خوبی داده‌ها را محدودده بندی می‌نماید.

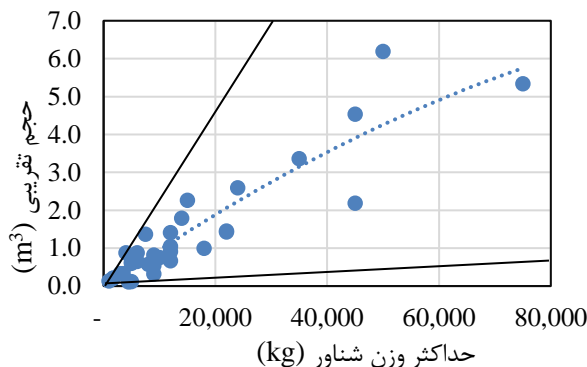
دقت و کاربرد با یکدیگر تفاوت دارند. طراحی مفهومی با استفاده از اصول مهندسی و روابط فیزیکی به ارائه یک طرح کلی از سیستم می‌پردازد، در حالی که طراحی آماری با استفاده از روش‌های آماری به تحلیل داده‌ها و استخراج روابط دقیق بین پارامترها می‌پردازد. به عبارت دیگر، طراحی مفهومی یک دیدگاه کلی و تخمینی از سیستم ارائه می‌دهد، در حالی که طراحی آماری یک دیدگاه دقیق و کمی از سیستم ارائه می‌دهد.

#### ۴- الگوریتم طراحی

در این پژوهش، از دو روش طراحی مکمل استفاده شده است: طراحی مفهومی و طراحی آماری. در حالی که هر دو روش از داده‌ها و فرمول‌های برازش شده به داده‌ها استفاده می‌کنند، در این بخش به منظور بهره‌مندی از منابع طراحی مفهومی و آماری باید الگوریتمی بهینه طراحی شده و در راستای تعیین مشخصات عملکردی سامانه جت آب مورد استفاده قرار گیرد. در این الگوریتم دو بخش برای طراحی مفهومی و آماری در نظر گرفته شده است. در طراحی مفهومی داده‌های ورودی شامل:

- توان مصرفی نامی دستگاه،
- سرعت شناور،
- قطر مجرا ورودی نازل.

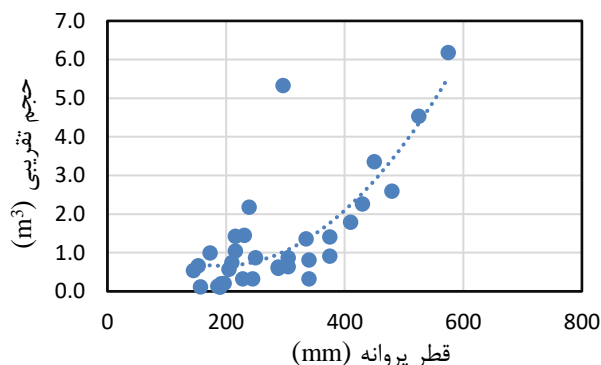
در پژوهش حاضر، انتخاب سه پارامتر مذکور به عنوان ورودی‌های اصلی، با توجه به هدف پژوهش که ارائه یک روش طراحی کلی و ساده برای سامانه‌های پیش‌ران جت آب بوده، انجام شده است. در صورت نیاز به طراحی دقیق‌تر و با جزئیات بیشتر، می‌توان از پارامترهای ورودی بیشتری استفاده کرد. همچنین مقادیر عددی بازده نازل و نسبت کاهش نازل با مراجعه به شکل ۱ مفروض می‌گردد. در شکل ۱۸ نمایی از روند الگوریتم طراحی مفهومی قابل مشاهده است و نشان می‌دهد هر معادله که با شماره مختص خود نشان داده شده است، چه ورودی‌هایی دارد و چه پارامترهایی را به عنوان خروجی حاصل می‌نماید.



شکل ۱۶: نمودار حجم تقریبی دستگاه بر حسب حداکثر وزن شناور.

$$V_{WJ} = -3 \times 10^{-10} m_{S,max}^2 + 0.0001 m_{S,max} - 0.0479 \quad (39)$$

نمودار شکل ۱۷ از نظم بیشتری برخوردار است و روندی صعودی را برای حجم دستگاه با افزایش قطر پروانه نمایش می‌دهد. بیشتر نمونه‌ها با قطر ۱۵۰ الی ۴۰۰ میلی‌متری حجمی بین ۰/۱ تا ۱/۵ مترمکعب دارند. همان‌طور که پیش‌از این اشاره گردید، بنا به دلایلی، تمام نمودارهایی که مرتبط با قطر پروانه هستند بیانگر یک سطح طراحی هستند که تنها توسط یک منحنی قابل توصیف نیست؛ نقاط شکل ۱۷ نیز علیرغم اینکه توسط یک منحنی درجه دو برازش شده‌اند (معادله (۴۰)) سطح پراکندگی غیرخطی را نشان می‌دهند.



شکل ۱۷: نمودار حجم تقریبی دستگاه بر حسب قطر پروانه.

$$V_{WJ} = 3 \times 10^{-5} d^2 - 0.0129d + 1.8984 \quad (40)$$

شایان ذکر است که معادلات رگرسیون ارائه شده در این بخش، روابط کلی بین پارامترهای مختلف را نشان می‌دهند و ممکن است به دلیل در نظر نگرفتن برخی عوامل مؤثر، دقت کافی را نداشته باشند. پراکندگی داده‌ها در نمودارها (به ویژه نمودارهای مربوط به قطر پروانه) نشان می‌دهد که پارامترهای دیگری مانند جنس پروانه، تعداد پره‌ها، نوع جریان پمپ (محوری یا مختلط)، تعداد مراحل افزایش فشار و ... نیز می‌توانند بر روی نتایج تأثیرگذار باشند. در پژوهش‌های آینده، لازم است این پارامترها نیز در محاسبات لحاظ شوند تا دقت نتایج افزایش یابد.

همانطور که مشاهده شد، طراحی مفهومی و طراحی آماری هر دو بر پایه داده‌ها و روابط ریاضی هستند، اما در هدف، روش‌شناسی،

#### ۴-۱- بررسی الگوریتم پیشنهادی

در ادامه این بخش تلاش می‌کنیم با استفاده از الگوریتم‌های معرفی شده اقدام به طراحی سه دستگاه جت آب نموده؛ مشخصات ورودی این سه دستگاه در جدول ۱ مشخص گردیده است.

جدول ۱: مشخصات ورودی سه سامانه جت آب.

مشخصه ورودی	مورد یک	مورد دو	مورد سه
توان عملیاتی [kW]	۲۵۰	۵۰۰	۱۰۰۰
سرعت آب ورودی [m/s]	۱۰	۱۰	۱۰
قطر مجرا ورودی نازل [mm]	۲۰۰	۱۸۰	۳۵۰
بازده نازل [%]	۹۳	۹۴	۹۵
نسبت کاهش نازل	۰/۴	۰/۲	۰/۳

اکنون به محاسبه پارامترهای طراحی برای سه مدل جت آب می‌پردازیم. نتایج طراحی در جدول ۲ قابل مشاهده است:

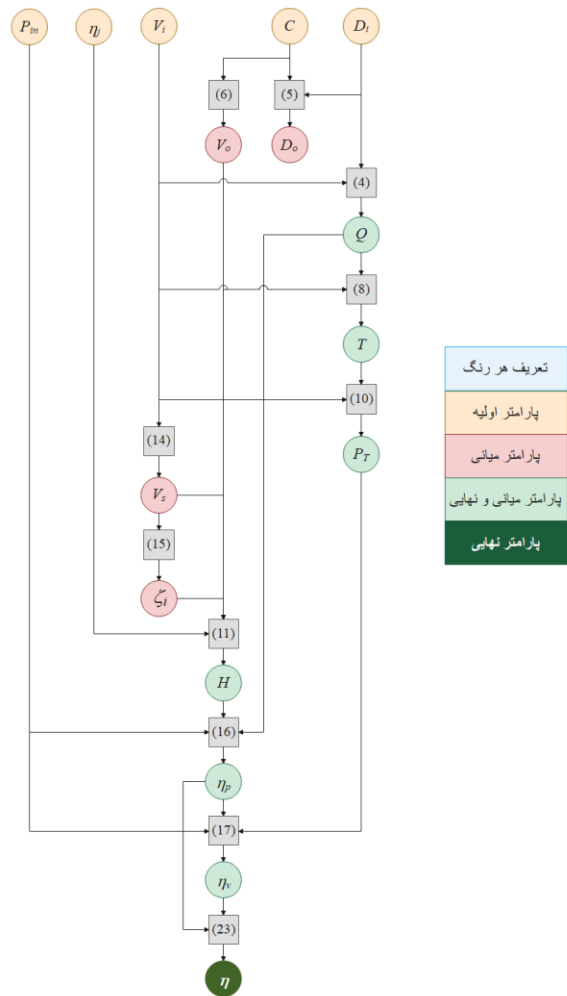
جدول ۲: نتایج حاصل از طراحی سه دستگاه جت آب به کمک

الگوریتم‌های طراحی مفهومی و آماری.

مشخصه	مقدار برای مورد سوم	مقدار برای مورد دوم	مقدار برای مورد اول
سرعت آب خروجی [m/s]	۳۳/۳	۵۰	۲۵
دبی حجمی آب [L/s]	۹۶۲/۱۱	۲۵۴/۴۷	۳۱۴/۱۶
قطر مجرا خروجی نازل [mm]	۱۹۲	۸۰	۱۲۶
نیروی پیشرانشی [kN]	۲۳/۲۶	۱۰/۵۵	۴/۸۸
توان پیشرانشی [kW]	۲۳۲/۵۸	۱۰۵/۴۵	۴۸/۸۲
هد [m]	۵۵/۵۳	۱۳۱/۴۸	۳۰/۱۸
بازده پمپ [%]	۵۴/۳۰	۶۸/۰۱	۳۸/۵۴
بازده پیشرانشی [%]	۴۲/۸۳	۳۱/۰۱	۵۰/۶۷
بازده کل [%]	۲۳/۲۶	۲۱/۰۹	۱۹/۵۳
وزن نهایی دستگاه [kg]	۶۰۰	۲۶۰	۱۲۰
حداکثر دور [RPM]	۲۰۵۰	۲۷۰۰	۳۵۵۰
حداکثر وزن شناور [kg]	۲۷۵۳۰	۱۱۲۰۰	۴۶۶۰
قطر پروانه [mm]	۳۴۵	۲۷۷	۲۴۳

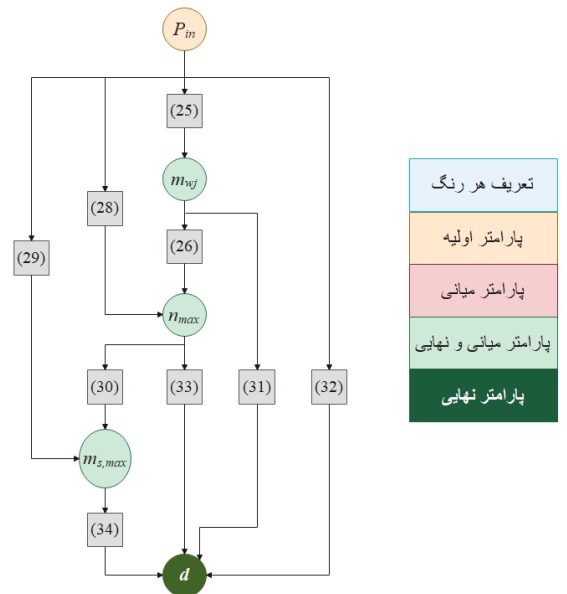
#### ۴-۲- مقایسه و بررسی نتایج الگوریتم طراحی با نتایج واقعی

پس از طراحی سه دستگاه سامانه جت آب بر مبنای الگوریتم طراحی آماری، باید نتایج حاصل را با مشخصات سه دستگاه جت آب واقعی مقایسه نماییم؛ به این منظور از کاتالوگ‌هایی که در بخش طراحی آماری مورد استفاده قرار دادیم کمک گرفته و سه



شکل ۱۸: نمایی از روند طراحی مفهومی سیستم رانش جت آب.

به‌طور مشابه با در نظر گرفتن توان ورودی دستگاه، فرایند طراحی الگوریتم مربوط به طراحی آماری آغاز می‌گردد. در شکل ۱۹ روند الگوریتم طراحی آماری قابل مشاهده است. شایان توجه است که برای محاسبه پارامترهای حداکثر دور موتور دو روش، حداکثر وزن شناور دو روش و قطر پروانه چهار روش قابل استفاده است.



شکل ۱۹: روند نمای طراحی آماری.

مورد دستگاه جت آب با توان‌های عملیاتی نزدیک به موارد طراحی شده را بررسی می‌نماییم. مشخصات این سه دستگاه در جدول ۳ قابل مشاهده است.

جدول ۳: نتایج حاصل از بررسی کاتالوگ‌های سه دستگاه جت آب.

مشخصه	جت آب اول	جت آب دوم	جت آب سوم
	Alamarin-Jet	Scott Waterjet	MJP
کمپانی سازنده			
مدل	AJ245	149	525
کشور سازنده	فنلاند	نیوزیلند	سوئد
وزن نهایی [kg]	۹۵	۲۲۰	۱۱۵۰
توان نامی [kW]	۲۳۵	۵۲۲	۱۱۰۰
حداکثر دور موتور [RPM]	۴۶۰۰	۲۵۰۰	۱۷۰۰
حداکثر وزن شناور دارای یک جت آب [kg]	۳۵۰۰	۱۰۰۰۰	۴۵۰۰۰
قطر پروانه [mm]	۲۴۵	۲۱۰	۵۲۵

همانطور که در جدول ۲ مشاهده می‌شود، نتایج حاصل از الگوریتم با داده‌های واقعی (جدول ۳) اختلافاتی دارند. این اختلافات می‌تواند ناشی از عوامل مختلفی از جمله محدود بودن پارامترهای ورودی، خطای ناشی از برازش منحنی‌ها و در نظر نگرفتن برخی پارامترهای مؤثر در طراحی باشد. برای بهبود دقت نتایج، لازم است در پژوهش‌های آینده، پارامترهای بیشتری در محاسبات لحاظ شوند و از روش‌های بهینه‌سازی پیشرفته‌تر استفاده شود. اکنون با استفاده از معادله (۴۱)، درصد خطای نتایج طراحی آماری را با نتایج واقعی می‌سنجیم.

$$\%Error = \frac{|x_{Theoretical} - x_{Experimental}|}{x_{Experimental}} \times 100 \quad (41)$$

در جدول ۴ درصد خطا برای پارامترهای مختلف سه مورد جت آب قابل مشاهده است.

جدول ۴: درصد خطای پارامترهای طراحی آماری و نتایج واقعی.

مشخصه	درصد خطای جت آب اول	درصد خطای جت آب دوم	درصد خطای جت آب سوم
وزن نهایی [kg]	۲۶/۳	۱۸/۲	۴۷/۸
توان نامی [kW]	۶/۴	۴/۲	۹/۱
حداکثر دور موتور [RPM]	۲۲/۸	۸/۰	۲۰/۶
حداکثر وزن شناور دارای یک جت آب [kg]	۳۳/۱	۱۲/۰	۳۸/۸
قطر پروانه [mm]	۰/۸	۳۱/۹	۳۴/۳

همانطور که در جدول ۴ مشاهده می‌شود، در برخی موارد درصد خطای بسیار بالایی وجود دارد. این امر نشان می‌دهد که الگوریتم طراحی ارائه شده هنوز نیاز به بهبود دارد. یکی از دلایل اصلی این خطاها، محدود بودن پارامترهای ورودی در نظر گرفته شده در

محاسبات است. به عنوان مثال، در محاسبه وزن نهایی، تنها از معادله ۲۵ استفاده شده است که بر اساس شکل ۳ و توضیحات ارائه شده، نمی‌تواند به تنهایی معرف داده‌های موجود باشد. و بسیاری از داده‌های آماری در سطح طراحی مثلثی شکل قرار داشتند و علت آن را می‌توان به شیوه‌های طراحی و تولید متفاوت و به کارگیری مواد سازنده گوناگون که تأثیر مستقیمی بر روی وزن نهایی دستگاه دارد، دانست. توان نامی دستگاه داده اولیه و فرضی بوده که تلاش شد مقادیر واقعی نزدیک به آن با تغییرات بازه کمتر از ۱۰٪ از میان کاتالوگ‌ها انتخاب گردد. محاسبه حداکثر دور موتور توسط معادله (۲۸) صورت پذیرفت و شکل ۶ نشان‌دهنده انطباق بالای این معادله با داده‌های آماری است؛ هرچند با وجود انطباق بالا، پراکندگی داده‌ها سبب ایجاد خطای حدود ۱۰ درصد برای توان متوسط و بالای ۲۰ درصد برای توان بالا و پایین شده است. حداکثر وزن شناور در صورت به کارگیری یک دستگاه جت آب در آن توسط معادله (۲۹) محاسبه گردید و شکل ۷ نشان‌دهنده شیوه پراکندگی داده‌های تجربی است؛ لذا مشخص است که قرارگیری داده‌های آماری در مثلث طراحی می‌تواند سبب ایجاد خطای بالای ۳۰ درصد در صورت استفاده از معادله منحنی برازنده داده‌ها شود. پارامترهای مختلفی در کنار توان نامی جت آب بر حداکثر وزن شناور دخیل است، مانند فناوری ساخت جت آب، تعداد مراحل و تعداد پره‌های واحد پمپ آن. برای محاسبه قطر پروانه از معادله (۳۲) استفاده می‌گردد که بر مبنای شکل ۱۰ برازش شده است؛ همان‌طور که واضح است این شکل برای نقاط طراحی تجربی محدوده‌ای بین دو خط موازی در نظر گرفته است که معادله (۳۲) نقطه وسط آن است، لذا داده‌های محاسبه شده توسط این معادله می‌تواند بدون خطا (مورد اول) یا با خطای بالای ۳۰ درصد (موارد دوم و سوم) باشد. علل چنین خطاهایی در فرایند، فناوری و مواد به کاررفته در ساخت پروانه‌ها نهفته است که تأثیر مستقیم و گاه زیادی بر ابعاد پروانه دارد.

علاوه بر این، پارامترهای دیگری مانند جنس پروانه، تعداد پره‌ها، نوع جریان پمپ، تعداد مراحل افزایش فشار و ... نیز می‌توانند بر روی نتایج تأثیرگذار باشند که در این پژوهش در نظر گرفته نشده‌اند. در پژوهش‌های آینده، لازم است این پارامترها نیز در محاسبات لحاظ شوند تا دقت نتایج افزایش یابد. در ادامه مراحل محاسبه طراحی پارامترهای عملکردی یک دستگاه جت آب با توان نامی ۵۰۰ کیلووات طی می‌شود، بررسی می‌گردد.

#### ۴-۳- طراحی جت آب با توان ۵۰۰ کیلووات

بر اساس روند طی شده جهت محاسبه و تکمیل نتایج ابتدا فرضیات زیر را بر اساس نیاز که در جدول ۵ نشان داده شده است در نظر می‌گیریم و بر اساس طراحی مفهومی و آماری صورت گرفته برای

یک جت آب کاربردی با مشخصات عملکردی زیر روند طراحی را پیش می‌بریم.

• مقدار بیشینه سطح طراحی آماری.

جدول ۷: نتایج حاصل از طراحی آماری.

مشخصه	مقدار		
	بیشینه	معادله برازنده	کمینه
وزن نهایی دستگاه [kg]	۵۰۰	۲۶۰	۲۰۰
حداکثر دور [RPM]	-	۲۷۰۰	-
حداکثر وزن شناور [kg]	۲۰۰۰۰	۱۱۲۰۰	۷۰۰۰
قطر پروانه [mm]	۴۶۰	۲۷۷	۱۱۰

#### ۵- نتیجه‌گیری

در این پژوهش، با هدف تسهیل فرایند طراحی سامانه‌های پیشرانس جت آب، دو الگوریتم طراحی، شامل طراحی مفهومی و طراحی آماری، ارائه شده‌است. این الگوریتم‌ها با استفاده از داده‌های تجربی موجود و تحلیل آماری گسترده توسعه یافته‌اند. به منظور ارزیابی کارایی این الگوریتم‌ها، نتایج حاصل از آن‌ها با داده‌های واقعی سه نمونه سامانه پیشرانس جت آب مقایسه شده‌است. همچنین، به منظور نشان دادن کاربرد عملی الگوریتم‌ها، یک سامانه پیشرانس جت آب با توان ۵۰۰ کیلووات به‌عنوان نمونه طراحی شده‌است.

نتایج اصلی این پژوهش به شرح زیر است:

- **طراحی ترکیبی:** برای طراحی کامل یک سامانه پیشرانس جت آب، استفاده از ترکیبی از روش‌های تحلیلی (استفاده از فرمول‌های ریاضی) و روش‌های مبتنی بر داده (استفاده از داده‌های تجربی و تحلیل آماری) ضروری است.
- **پویایی داده‌ها:** داده‌های آماری با گذشت زمان و پیشرفت فناوری تغییر می‌کنند. با این حال، روندهای کلی و روابط بین پارامترها معمولاً ثابت می‌مانند و می‌توان از آن‌ها برای تخمین اولیه پارامترها استفاده کرد.
- **کارایی روش طراحی مفهومی:** روش طراحی مفهومی ارائه شده در این پژوهش، ابزاری کارآمد برای طراحی مفهومی و کاهش زمان طراحی سامانه‌های پیچیده مانند سامانه‌های پیشرانس جت آب است. این روش با ارائه یک چارچوب فکری و عملیاتی، به طراحان کمک می‌کند تا به تخمین اولیه پارامترهای طراحی دست یابند.

به طور کلی، نتایج این پژوهش نشان می‌دهد که روش طراحی ترکیبی ارائه شده، روشی دقیق و کارآمد برای طراحی مفهومی سامانه‌های پیشرانس جت آب است. این روش می‌تواند در صنایع دریایی برای کاهش زمان و هزینه طراحی و افزایش دقت طراحی مورد استفاده قرار گیرد.

یکی از نکات مهم در این پژوهش، استفاده از ترکیب دو روش طراحی مفهومی و طراحی آماری است. این ترکیب به طراحان کمک می‌کند تا در ابتدا یک طرح کلی از سیستم را با استفاده از

جدول ۵: مشخصات عملکردی جت آب موردنظر در طراحی.

مشخصه	مقدار
توان عملیاتی	۵۰۰ [kW]
سرعت شناور	۱۰ [m/s]
قطر مجرا ورودی نازل	۲۰۰ [mm]
بازده نازل	۹۴ [%]
نسبت کاهش نازل	۰/۲

با استفاده از روابط ریاضی معرفی شده در قسمت طراحی مفهومی، اقدام به محاسبه بخشی از مشخصات عملکردی سامانه پیشرانس می‌نماییم. در ابتدا به کمک معادله (۴) دبی حجمی آب محاسبه می‌گردد که داده میانی و نهایی است، به این معنا که علاوه بر اینکه در محاسبه پارامترهای دیگر کاربرد دارد، به‌عنوان یکی از مشخصات عملکردی سامانه نیز ثبت می‌گردد. به کمک معادلات (۵) و (۶) می‌توان قطر مجرا خروجی نازل و سرعت سیال خروجی از آن را محاسبه نمود. به کمک معادلات (۸) و (۱۰) نیروی پیشرانسی و توان آن (داده‌های میانی و نهایی) محاسبه می‌گردد. هد دستگاه نیز توسط معادله (۱۱) به‌عنوان داده‌ای میانی و نهایی حاصل می‌گردد. دو بازده پمپ و پیشرانس (داده‌های میانی و نهایی) توسط معادلات (۱۶) و (۱۷) محاسبه می‌گردند. در نهایت معادله (۲۳) بازده کل سامانه را به‌عنوان داده نهایی محاسبه می‌نماید. نتایج این محاسبات در جدول ۶ قابل مشاهده است.

جدول ۶: نتایج حاصل از طراحی مفهومی.

مشخصه	مقدار
سرعت آب خروجی [m/sec]	۵۰
دبی حجمی آب [L/sec]	۳۱۴/۱۶
قطر مجرا خروجی نازل [mm]	۸۹
نیروی پیشرانسی [kN]	۱۳/۰۲
توان پیشرانسی [kW]	۱۳۰/۱۹
هد [m]	۱۳۱/۴۷
بازده پمپ [%]	۸۳/۹۵
بازده پیشرانسی [%]	۳۱/۰۱
بازده کل [%]	۲۶/۰۳

با بررسی نمودارهای مربوط به طراحی آماری مشخصات عملکردی طبق جدول ۷ حاصل می‌گردد. شایان توجه است که بنا به دلایلی که پیش‌تر توضیح داده شد، در این جدول برای هر مشخصه سه مقدار لحاظ گردیده است که شامل مقادیر زیر است:

- مقدار کمینه سطح طراحی آماری،
- مقدار محاسبه شده توسط معادله برازنده،

- working-principle-design-and-advantages/ (accessed Oct. 12, 2021).
- [2] Tony Buttler, *Jet Prototypes of World War II: Gloster, Heinkel, and Caproni Campini's wartime jet programmes*. Osprey Publishing.
- [3] G. Alegi, "Secondo's Slow Burner, Campini Caproni and the C.C.2," *Aviat. Hist.*, no. 6, p. 76.
- [4] River King, "No Title," *New Zealand narrative*. <https://www.nzedge.com/legends/bill-hamilton/> (accessed Mar. 11, 2021).
- [5] R. HATTE and H. J. DAVIS, "Selection of Hydrofoil Waterjet Propulsion Systems," *J. Hydronautics*, vol. 1, no. 1, pp. 12–22, Jan. 1967, doi: 10.2514/3.62747.
- [6] L. ARCAND and C. R. COMOLLI, "Optimization of Waterjet Propulsion for High-Speed Ships," *J. Hydronautics*, vol. 2, no. 1, pp. 2–8, Jan. 1968, doi: 10.2514/3.62766.
- [7] J. H. Brandau, "Performance of Waterjet Propulsion Systems- A Review of the State-of-the-Art," *J. Hydronautics*, vol. 2, pp. 61–73, 1968, [Online]. Available: <https://api.semanticscholar.org/CorpusID:110077348>
- [8] N. Fujisawa, "Measurements of Basic Performances for Waterjet Propulsion Systems in Water Tunnel," *Int. J. Rotating Mach.*, vol. 2, no. 1, pp. 43–50, 1995, doi: 10.1155/S1023621X95000194.
- [9] H. W. Oh, E. S. Yoon, K. S. Kim, and J. W. Ahn, "A practical approach to the hydraulic design and performance analysis of a mixed-flow pump for marine waterjet propulsion," *Proc. Inst. Mech. Eng. Part A J. Power Energy*, vol. 217, no. 6, pp. 659–664, Sep. 2003, doi: 10.1177/095765090321700610.
- [10] N. W. H. Bulten, "A breakthrough in waterjet propulsion systems," *Doha Int. Marit. Def. Exhib. Conf.*, no. March, pp. 2–7, 2008, [Online]. Available: [http://www.rusiqatar.org/attach/7B\\_SHIP DESIGN & MAINTENANCE - NORBERT BULTEN.pdf](http://www.rusiqatar.org/attach/7B_SHIP DESIGN & MAINTENANCE - NORBERT BULTEN.pdf)
- [11] M.-C. Kim, H.-H. Chun, H. Y. Kim, W. K. Park, and U. H. Jung, "Comparison of waterjet performance in tracked vehicles by impeller diameter," *Ocean Eng.*, vol. 36, no. 17, pp. 1438–1445, 2009, doi: <https://doi.org/10.1016/j.oceaneng.2009.07.017>.
- [12] D. Bonaiuti, M. Zangeneh, R. Aartojarvi, and J. Eriksson, "Parametric Design of a Waterjet Pump by Means of Inverse Design, CFD Calculations and Experimental Analyses," *J. Fluids Eng.*, vol. 132, no. 3, Mar. 2010, doi: 10.1115/1.4001005.
- [13] Y. Deng, P. Zou, X. Kang, and Y. Wang, "Experimental Investigations on Non-premixed Methane-air Flames in Radial Microchannels with a Controlled Temperature Profile," *Combust. Sci. Technol.*, vol. 194, no. 16, pp. 3318–3339, 2022, doi: 10.1080/00102202.2021.1925660.
- [14] S. Guo, J. Du, X. Ye, R. Yan, and H. Gao, "The computational design of a water jet propulsion spherical underwater vehicle," in *2011 IEEE International Conference on Mechatronics and*

روش طراحی مفهومی ایجاد کنند و سپس با استفاده از روش طراحی آماری، به تحلیل دقیق‌تر داده‌ها و بهبود طراحی سیستم بپردازند.

در این پژوهش، از یک روش سنتی‌تر برای طراحی سامانه‌های پیش‌رانش جت آب استفاده شده‌است که شامل جمع‌آوری داده‌های تجربی، تحلیل آماری و استخراج روابط بین پارامترها به صورت فرمول‌های ریاضی است. این روش دارای مزایایی از جمله سادگی، دقت قابل قبول و نیاز به داده کمتر است. با این حال، استفاده از روش‌های هوش مصنوعی و یادگیری عمیق نیز می‌تواند در این زمینه مفید باشد و در پژوهش‌های آینده مورد بررسی قرار خواهد گرفت.

### محدودیت‌های پژوهش

محدودیت‌های پژوهش حاضر به شرح زیر است:

- در این پژوهش، به دلیل محدودیت‌های موجود، تنها به بررسی چند پارامتر کلیدی در طراحی سامانه‌های پیش‌رانش جت آب پرداخته شده‌است. در پژوهش‌های آینده، لازم است پارامترهای بیشتری مانند جنس پروانه، تعداد پره‌ها، نوع جریان پمپ، تعداد مراحل افزایش فشار و ... در محاسبات لحاظ شوند.
- داده‌های مورد استفاده در این پژوهش، از کاتالوگ‌های موجود جمع‌آوری شده‌است و ممکن است دقت کافی را نداشته باشند. در پژوهش‌های آینده، لازم است از داده‌های تجربی دقیق‌تر و یا شبیه‌سازی‌های CFD برای ارزیابی عملکرد سامانه‌های پیش‌رانش جت آب استفاده شود.
- روش‌های تحلیل آماری مورد استفاده در این پژوهش، ممکن است دقت کافی را برای توصیف پراکندگی داده‌ها نداشته باشند. در پژوهش‌های آینده، لازم است از روش‌های تحلیل آماری پیشرفته‌تر استفاده شود.

### ۶- پیشنهاد ادامه پژوهش

از آنجایی که داده‌های مورد استفاده در این پژوهش ممکن است با پیشرفت فناوری تغییر کنند، پیشنهاد می‌شود که مدل‌های توسعه‌یافته به‌طور دوره‌ای به‌روزرسانی شوند. نتایج این پژوهش می‌تواند به‌عنوان یک ابزار کارآمد برای طراحان سامانه‌های پیش‌رانش جت آب در صنایع دریایی مورد استفاده قرار گیرد.

**منابع مالی:** منابع مالی استفاده‌شده برای این تحقیق از محل تسهیلات مالی پژوهشکده خودرو، سوخت و محیط‌زیست دانشگاه تهران تأمین شده‌است.

### ۷- مراجع

- [1] A. Menon, "No Title," *Naval Architecture*, 2021. <https://www.marineinsight.com/naval-architecture/understanding-water-jet-propulsion->

- Automation*, 2011, pp. 2375–2379. doi: 10.1109/ICMA.2011.5986358.
- [15] C. Yue, S. Guo, X. Lin, and J. Du, “Analysis and improvement of the water-jet propulsion system of a spherical underwater robot,” in *2012 IEEE International Conference on Mechatronics and Automation*, 2012, pp. 2208–2213. doi: 10.1109/ICMA.2012.6285686.
- [16] M. Altosole, G. Benvenuto, M. Figari, and U. Campora, “Dimensionless numerical approaches for the performance prediction of marine waterjet propulsion units,” *Int. J. Rotating Mach.*, vol. 2012, no. i, 2012, doi: 10.1155/2012/321306.
- [17] M. Kandasamy *et al.*, “Simulation based design optimization of waterjet propelled Delft catamaran,” *Int. Shipbuild. Prog.*, vol. 60, pp. 277–308, 2013, doi: 10.3233/ISP-130098.
- [18] P. Ghadimi, R. Shademani, and M. Y. Fard, “Performance assessment of the waterjet propulsion system through a combined analytical and numerical approach,” *Int. J. Phys.*, vol. 1, no. 2, pp. 22–27, 2013, doi: 10.12691/ijp-1-2-1.
- [19] Y. Ni, W. Liu, Z. Shen, and X. Pan, “Thrust characteristics and nozzle role of water jet propulsion,” *Int. J. Fluid Mach. Syst.*, vol. 10, no. 1, pp. 47–53, 2017, doi: 10.5293/IJFMS.2017.10.1.047.
- [20] J. Gong, C. Guo, C. Wang, T. Wu, and K. Song, “Analysis of waterjet-hull interaction and its impact on the propulsion performance of a four-waterjet-propelled ship,” *Ocean Eng.*, vol. 180, pp. 211–222, 2019, doi: <https://doi.org/10.1016/j.oceaneng.2019.04.002>.
- [21] R. Huang, Y. Dai, X. Luo, Y. Wang, and C. Huang, “Multi-objective optimization of the flush-type intake duct for a waterjet propulsion system,” *Ocean Eng.*, vol. 187, p. 106172, 2019, doi: <https://doi.org/10.1016/j.oceaneng.2019.106172>.
- [22] C. Wang *et al.*, “Numerical Simulation on Hydraulic Characteristics of Nozzle in Waterjet Propulsion System,” *Processes*, vol. 7, no. 12, 2019, doi: 10.3390/pr7120915.
- [23] W. Jiao, L. Cheng, D. Zhang, B. Zhang, Y. Su, and C. Wang, “Optimal Design of Inlet Passage for Waterjet Propulsion System Based on Flow and Geometric Parameters,” *Adv. Mater. Sci. Eng.*, vol. 2019, no. 1, p. 2320981, Jan. 2019, doi: <https://doi.org/10.1155/2019/2320981>.
- [24] L. Zhang, J. N. Zhang, Y. C. Shang, G. X. Dong, and W. M. Chen, “A Practical approach to the assessment of waterjet propulsion performance: The case of a waterjet-propelled trimaran,” *Polish Marit. Res.*, vol. 26, no. 4, pp. 27–38, 2020, doi: 10.2478/pomr-2019-0063.
- [25] I. Pinheiro De Araújo Costa and F. S. Gomes, “Comparative analysis between waterjet and conventional propulsion: A new possibility for use in Brazilian Navy Ships,” *ICPR-Americas 20230 - Gen. Sess.*, pp. 1–14, 2020.