



Development of a CFD-Based Numerical Method for Estimating the Hydrodynamic Maneuvering Coefficients of the High-Speed Rescue Vessel Naji-7 in the Absence of Experimental Data

Fatemeh zolfagharnasab^{*1}, Mohammad Saeed seif²

¹ PhD Candidate, Department of Mechanical Engineering, Sharif University of Technology, fzolfagharnasab@yahoo.com

² Professor, Center of Excellence in Hydrodynamics & Dynamics of Marine Vehicle, Sharif University of Technology, seif@sharif.edu

ARTICLE INFO

Article History:

Received: 8 Jul 2025

Last modification: 19 Aug 2025

Accepted: 23 Aug 2025

Available online: 25 Aug 2025

Article type:

Technical note

Keywords:

Ship Maneuverability

Hydrodynamic Coefficients

Static and Dynamic Tests

High-Speed Vessel

Constrained Model Simulation

ABSTRACT

In the absence of reliable experimental data for the high-speed search and rescue vessel Naji-7, this study aims to develop a numerical method based on Computational Fluid Dynamics (CFD) to accurately estimate the vessel's hydrodynamic maneuvering coefficients. The core innovation lies in employing a mesh sensitivity analysis to determine the optimal mesh configuration at a Froude number of 1.19. This Froude number was selected as it corresponds to the vessel's typical operational speed during rescue missions, making it representative of real-world maneuvering conditions. Initially, the two-dimensional hull lines were generated using AutoCAD, and a 3D model was constructed in SolidWorks. The model was then transferred to Maxsurf to extract hydrostatic properties and subsequently imported into STAR-CCM+ for CFD simulations. The mesh sensitivity analysis was performed across various mesh densities, and the optimal mesh was chosen based on resistance force convergence. Two categories of numerical tests were conducted: static and dynamic. The static tests included evaluation of lateral forces, yaw moments, trim, heel, wetted surface, pressure distribution, and wave pattern. In the dynamic tests, sway and yaw oscillations were simulated at five excitation frequencies (ranging from 0.05 to 0.4 Hz), and the corresponding forces and moments at peak velocity and acceleration were extracted. The speed- and acceleration-dependent hydrodynamic coefficients were then obtained through inverse solution of the governing equations of motion. Comparison with published experimental data on similar vessels demonstrated acceptable accuracy of the proposed method, with a mean error of less than 8% for forces and less than 12% for moments. The total computational time for all simulations was approximately 32 CPU Time on an 8-core system. This study provides a reliable and practical alternative for maneuverability analysis of high-speed vessels in the absence of experimental data and can effectively contribute to the safe and optimized design of search and rescue craft.

ISSN: 2645-8136



DOI:

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/>]

یادداشت فنی

توسعه یک روش عددی مبتنی بر دینامیک سیالات محاسباتی (CFD) برای برآورد ضرایب هیدرودینامیکی مانورپذیری شناور تندروی ناجی ۷ در غیاب داده‌های تجربی

فاطمه ذوالفقارنسب^{۱*}، محمد سعید سیف^۲

^۱ دانشجوی دکتری رشته مهندسی دریا، دانشکده مهندسی مکانیک، دانشگاه صنعتی شریف، fzolfagharnasab@yahoo.com

^۲ استاد، قطب علمی هیدرودینامیک و دینامیک متحرک های دریایی، دانشکده مهندسی مکانیک، دانشگاه صنعتی شریف، seif@sharif.edu

چکیده

در شرایطی که داده‌های تجربی معتبر برای شناور تندروی جستجو و نجات ناجی ۷ در دسترس نیست، این پژوهش با هدف توسعه یک روش عددی مبتنی بر دینامیک سیالات محاسباتی (CFD) برای برآورد دقیق ضرایب هیدرودینامیکی مانورپذیری این شناور انجام شده است. نوآوری اصلی مطالعه، بهره‌گیری از تحلیل حساسیت مش‌بندی برای تعیین شبکه بهینه در عدد فرود ۱/۱۹ است. این عدد فرود به‌عنوان نماینده‌ای از سرعت عملیاتی واقعی شناور در شرایط مأموریتی انتخاب شده و تحلیل در این رژیم، تصویری واقعی از عملکرد مانوری شناور در میدان عملیات ارائه می‌دهد. در ابتدا، نقشه‌های دوبعدی شناور با استفاده از داده‌های واقعی در AutoCAD ترسیم و مدل سه‌بعدی در SolidWorks ساخته شد. سپس مدل جهت استخراج مشخصات هیدرواستاتیکی به Maxsurf منتقل و در نهایت برای انجام شبیه‌سازی‌های CFD وارد محیط STAR-CCM+ شد. تحلیل حساسیت شبکه با مش‌بندی‌های مختلف انجام و شبکه بهینه بر مبنای همگرایی نیروی مقاومت انتخاب گردید. جهت استخراج ضرایب هیدرودینامیکی، دو نوع آزمایش عددی شامل تست‌های استاتیکی و دینامیکی انجام شد. در تست‌های استاتیکی، نیروها و ممان‌ها، تریم، هیل، توزیع فشار و الگوی موج ارزیابی شدند. در تست‌های دینامیکی، نوسانات سوی و یاو در پنج فرکانس تحریک (۰/۰۵ تا ۰/۴ هرتز) مدل‌سازی و مقادیر نیرو و ممان در لحظات اوج سرعت و شتاب استخراج گردید. ضرایب وابسته به سرعت و شتاب نیز با استفاده از حل معکوس معادلات حرکت محاسبه شد. مقایسه با نتایج تجربی منتشرشده برای شناورهای مشابه، میانگین خطایی کمتر از ۸٪ در نیروها و کمتر از ۱۲٪ در ممان‌ها را نشان داد. کل زمان محاسباتی برای اجرای شبیه‌سازی‌ها حدود ۳۲ ساعت بر روی یک سیستم با ۸ هسته پردازشی بود. این روش می‌تواند به‌عنوان رویکردی جایگزین و قابل اعتماد برای تحلیل مانورپذیری شناورهای تندرو در شرایط فقدان داده‌های تجربی به‌کار گرفته شود و در طراحی ایمن و بهینه آن‌ها مورد استفاده قرار گیرد.

اطلاعات مقاله

ناریخچه مقاله:

تاریخ دریافت مقاله: ۱۴۰۴/۰۴/۱۷

تاریخ اصلاح مقاله: ۱۴۰۴/۰۵/۲۸

تاریخ پذیرش مقاله: ۱۴۰۴/۰۶/۰۱

تاریخ انتشار مقاله: ۱۴۰۴/۰۶/۰۳

نوع مقاله:

یادداشت فنی

کلمات کلیدی:

مانورپذیری شناور

ضرایب هیدرودینامیکی

تست های استاتیکی و دینامیکی

شناور تندرو

شبیه سازی مدل مقید

DOI:

حق نشر: © ۲۰۲۵ توسط نویسندگان. این اثر برای انتشار با دسترسی آزاد، تحت شرایط و ضوابط مجوز (CC BY) ارسال شده است.

ISSN: 2645-8136



۱ - مقدمه

روش عددی، به‌ویژه در شرایط فقدان داده‌های آزمایشگاهی، روشی دقیق و قابل‌اعتماد برای تحلیل عملکرد مانوری شناورهای تندرو ارائه می‌دهد.

۲ - معادلات اساسی حاکم

برای ارزیابی عملکرد مانوری کشتی‌ها در مقیاس مدل، دو رویکرد اصلی وجود دارد: تست مدل آزاد و تست مدل مهارشده. در روش مدل آزاد، تمامی اجزای شناور شامل بدنه، پروانه، سکان و سیستم رانش مدل‌سازی شده و مدل به‌صورت خودران، مانورهای موردنظر را اجرا می‌کند. این روش به‌دلیل عدم وابستگی به تجهیزات مکانیکی هزینه کمتری دارد، اما تنها برای مانورهایی قابل اجراست که به‌صورت فیزیکی پیاده‌سازی می‌شوند.

در روش تست مدل مهارشده، بدنه و سکان کشتی تحت حرکات تحمیلی مانند سرچ، سوی، یاو یا ترکیب آن‌ها قرار می‌گیرند. نیروها و گشتاورهای هیدرودینامیکی حاصل از این حرکات توسط دینامومتر اندازه‌گیری می‌شود و ضرایب متناظر برای شبیه‌سازی مانور پذیری استخراج می‌گردد. این تست‌ها معمولاً با مدل‌هایی به طول ۲ تا ۶ متر انجام می‌شوند.

سه روش رایج برای اجرای تست مدل مهارشده عبارت‌اند از:

۱. تست^۱ مدل مقید

۲. بازوی چرخان^۲

۳. ارباب^۳ X-Y

در تست مدل مقید، حرکات عرضی و زاویه‌ای توسط دو بازوی مکانیکی یا دو سروموتور مستقل اعمال می‌شود. مدل به یک ارباب متحرک با سرعت ثابت متصل شده و حرکات سینوسی به آن تحمیل می‌شود. نیروهای وارد بر بدنه توسط دینامومترها ثبت می‌گردند. مزیت اصلی این روش در کنترل دقیق متغیرها و امکان تفکیک اثر هر پارامتر بر ضرایب هیدرودینامیکی است.

تست‌های قابل اجرا در تست مدل مقید عبارت‌اند از:

➤ تست‌های استاتیکی با زاویه دریافت ثابت

➤ تست استاتیکی سکان

➤ تست اثر متقابل سکان و بدنه

➤ تست دینامیکی سوی خالص

➤ تست دینامیکی یاو خالص

➤ تست ترکیبی سوی و یاو

شکل ۱، شماتیک حرکت سوی خالص را نشان می‌دهد. در این حرکت روابط حاکم بر جایجایی، سرعت و شتاب مبدأ مختصات متحرک با حرکت سینوسی تحمیلی توسط دستگاه مدل مقید به شرح معادله ۱ است:

شناورهای تندروی جستجو و نجات^۱ به دلیل نقش حیاتی در ایمنی و کارایی عملیات دریایی، نیازمند مانورپذیری بالا در شرایط بحرانی هستند. سازمان بین‌المللی دریانوردی با تدوین استانداردهایی در زمینه ارزیابی عملکرد مانورپذیری شناورها، بر اهمیت این موضوع تأکید کرده است [۱].

اگرچه آزمون‌های تجربی نقش کلیدی در استخراج ضرایب هیدرودینامیکی دارند، اما به‌دلیل هزینه‌های بالا، محدودیت تجهیزات و پیچیدگی اجرا، استفاده از روش‌های عددی مانند دینامیک سیالات محاسباتی^۲، به‌عنوان جایگزینی دقیق و قابل‌اتکا در مراحل طراحی مورد توجه قرار گرفته‌اند [۲]. در این میان، مدل‌های آشفتگی پیشرفته مانند انتقال تنش برشی^۳ و روش‌های وابسته به زمان نظیر معادلات ناویر-استوکس میانگین‌گیری‌شده رینولدز در حالت ناپایا^۴ توانایی بازسازی جریان‌های جدایش‌یافته و رفتار غیرخطی مانورها را با دقت بالایی فراهم کرده‌اند [۳ و ۴].

یکی از رویکردهای مهم در این زمینه، استفاده از آزمون‌های مدل مقید مجازی است که به‌عنوان جایگزین روش‌های فیزیکی نظیر آزمون بازوی چرخان و تست مدل مقید^۵، در مطالعات متعددی کارایی خود را نشان داده‌اند [۵]. پژوهش‌هایی که با استفاده از معادلات ناویر-استوکس میانگین‌گیری‌شده رینولدز در حالت ناپایا، به شبیه‌سازی حرکات یاو و سوی پرداخته‌اند، نشان داده‌اند که نتایج عددی با داده‌های تجربی تطابق قابل‌قبولی دارد [۶، ۷]. در مطالعاتی نیز عملکرد مانوری شناورهای تندرو و تریماران با بهره‌گیری از مش‌بندی پیشرفته و مدل‌سازی دقیق دینامیک، با موفقیت بازسازی شده است [۸].

علاوه بر این، رویکردهای ترکیبی نظیر معادلات ناویر-استوکس میانگین‌گیری‌شده رینولدز^۶ و شبیه‌سازی گردابه‌های بزرگ^۷ در شبیه‌سازی جریان‌های آشفته در زوایای انحراف بالا، دقت نتایج در مانورهای غیرخطی را به‌طور چشم‌گیری افزایش داده‌اند [۹ و ۱۰].

در این تحقیق، به‌دلیل عدم دسترسی به مدل فیزیکی شناور ناجی ۷، چارچوبی عددی مبتنی بر دینامیک سیالات محاسباتی با استفاده از نرم‌افزار STAR-CCM+ توسعه داده شده است. در این چارچوب، آزمون‌های مدل مقید شامل دریافت استاتیکی، سوی خالص و یاو خالص به‌صورت مجازی پیاده‌سازی و اجرا شده‌اند. داده‌های نیرو و ممان استخراج‌شده در طول این آزمون‌ها برای تعیین ضرایب هیدرودینامیکی در صفحه افق استفاده می‌شوند. این

¹ SAR

² CFD

³ SST k- ω

⁴ URANS

⁵ PMM

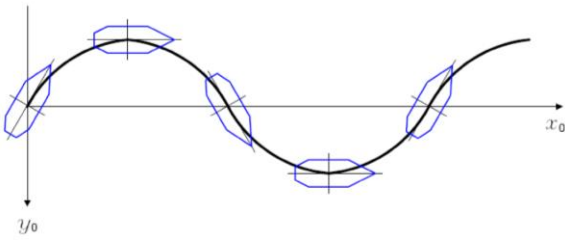
⁶ RANS

⁷ LES

⁸ Planar Motion Mechanism

⁹ Rotating Arm

جابجایی عرضی امکان پذیر نیست. شکل ۲، تست یاو خالص را به صورت شماتیک نشان می دهد.



شکل ۲- حرکت یاو خالص [۱۵]

رابطه بین جابجایی، سرعت و شتاب یاو را می توان به صورت معادله ۶، نوشت:

$$\begin{aligned} \Psi &= \Psi_0 \sin(\omega t + \varepsilon_\psi) \\ \dot{\Psi} &= \omega \Psi_0 \cos(\omega t + \varepsilon_\psi) \\ \ddot{\Psi} &= -\omega^2 \Psi_0 \sin(\omega t + \varepsilon_\psi) \end{aligned} \quad (6)$$

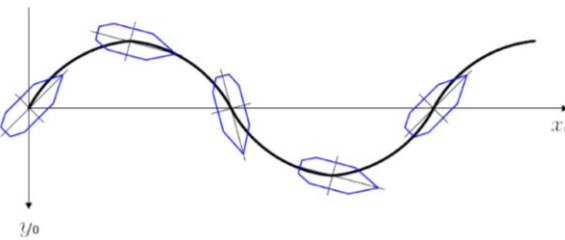
همان طور که در شکل ۲ مشاهده می گردد، در سیستم مختصات ثابت لازم است هر دو بازوی پی ام حرکت کنند تا یاو خالص ایجاد شود. در این قسمت، مدل بر مسیر مماس گردیده و صرفاً سرعت و شتاب یاو شکل خواهد گرفت و سرعت و شتاب سوی صفر خواهند شد. در این صورت نیروهای وارد به بدنه ناشی از سرعت و شتاب یاو خالص را می توان به صورت معادله ۷، نوشت:

$$\begin{aligned} x_H &= x_{\dot{u}} \dot{u} + x_{rr} r^2 x(u) \\ y_H &= y_{\dot{r}} \dot{r} + y_r r + y_{rrr} r^3 \\ N_H &= -N_{\dot{r}} \dot{r} + N_r r + N_{rrr} r^3 \end{aligned} \quad (7)$$

که x_H, y_H, N_H نیروها و گشتاور اندازه گیری شده توسط دینامومترها در راستای x, y, z هستند. همانند آنچه برای ضرایب هیدرودینامیکی سوی خالص نوشته شد، برای یاو خالص مطابق معادله ۸ و ۹، می توان نوشت:

$$\begin{aligned} y_H - \Delta \cdot V \cdot r &= y_m = y_{m1} \sin \omega t + y_{m2} \cos \omega t \\ N_H + I_z &= N_m = N_{m1} \sin \omega t + N_{m2} \cos \omega t \\ y_{\dot{r}} &= \frac{y_{m1}}{-\omega^2 \Psi_0} \end{aligned} \quad (8)$$

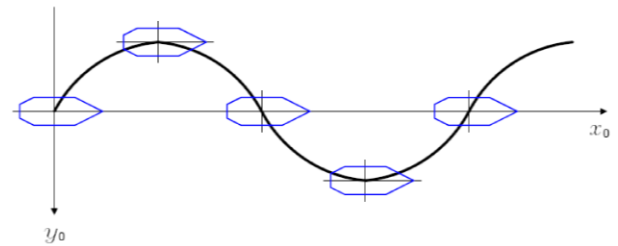
شکل ۳، حرکت ترکیبی یاو و سوی را نشان می دهد. از این حرکت می توان ضرایب هیدرودینامیکی شامل $x_{vr}, y_{vvr}, y_{vrr}, y_{vrrr}, N_{vrr}, N_{vrrr}, N_{|v|r}, N_{v|r|}$ را محاسبه نمود [۱۱-۱۵].



شکل ۳- حرکت ترکیبی سوی و یاو [۱۵]

$$\begin{aligned} y &= y_0 \sin(\omega t) \\ \dot{y} &= v = \omega y_0 \cos(\omega t) \\ \ddot{y} &= -\omega^2 y_0 \sin(\omega t) \end{aligned} \quad (1)$$

که y_0 دامنه حرکت سوی و ω فرکانس حرکت سوی است.



شکل ۱- حرکت سوی خالص [۱۵]

نیروهای هیدرودینامیکی اندازه گیری شده در راستای عرضی (y) و گشتاور حول محور Z (ممان یاو) با استفاده از سری تیلور و به صورت زیر مدل می شوند:

$$\begin{aligned} x_H &= x_{vv} v^2 + x(u) \\ y_H &= y_{\dot{v}} \dot{v} + y_v v + y_{vvv} v^3 \\ N_H &= N_{\dot{v}} \dot{v} + N_v v + N_{vvv} v^3 \end{aligned} \quad (2)$$

که x_H, y_H, N_H به ترتیب نیروهای در راستای x, y و ممان حول محور Z است. فرض بر آن است که جرم اضافی سوی و یاو در رابطه بالا منفی در نظر گرفته شده است. از طرفی دیگر نیروهای وارده به بدنه در حالت سوی خالص که اندازه گیری شده اند، شامل نیروی عرضی y_m و گشتاور N_m را می توان بر اساس سری تیلور و به صورت ترمهای سینوسی و کسینوسی به شرح معادله ۳ نوشت:

$$\begin{aligned} y_m &= y_{m1} \sin \omega t + y_{m2} \cos \omega t \\ N_m &= N_{m1} \sin \omega t + N_{m2} \cos \omega t \end{aligned} \quad (3)$$

که y_{m1}, N_{m1} نیرو و گشتاور هم فاز با حرکت سوی و y_{m2}, N_{m2} نیرو و گشتاور غیر هم فاز با حرکت سوی می باشند.

نیروی وارده به مدل در حرکت سوی خالص باعث ایجاد شتاب و سرعت سوی می گردد که به صورت لحظه ای می توان نوشت:

$$\begin{aligned} y_m &= y_H + \Delta \cdot \dot{v} = \Delta \cdot \dot{v} - y_{\dot{v}} \dot{v} + y_v v + y_{vvv} v^3 \\ N_m &= N_H = -N_{\dot{v}} \dot{v} + N_v v + N_{vvv} v^3 \end{aligned} \quad (4)$$

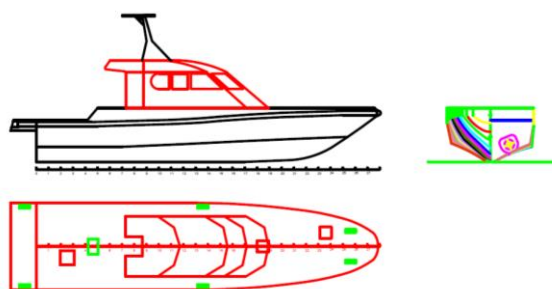
با در نظر گرفتن صرفاً عبارت خطی ضریب هیدرودینامیکی مرتبط با سرعت سوی می توان نوشت:

$$\begin{aligned} (\Delta - y_{\dot{v}})(-\omega^2 y_0) \sin \omega t - y_v \omega y_0 \cos \omega t &= y_{m1} \sin \omega t + y_{m2} \cos \omega t \\ (-N_{\dot{v}})(-\omega^2 y_0) \sin \omega t - N_v \omega y_0 \cos \omega t &= N_{m1} \sin \omega t + N_{m2} \cos \omega t \end{aligned} \quad (5)$$

اصولاً ضرایب هیدرودینامیکی ناشی از سرعت سوی را هم می توان با تست استاتیکی اندازه گیری نمود و هم می توان با تست دینامیکی به شرح فرمول بالا محاسبه نمود. تجربه نشان داده است که تست استاتیکی نسبت به تست دینامیکی از دقت بهتری برخوردار است. برای ایجاد شرایط تست یاو خالص لازم است، مدل به گونه ای حرکت کند که بر منحنی مسیر مماس باشد. این شرایط بدون

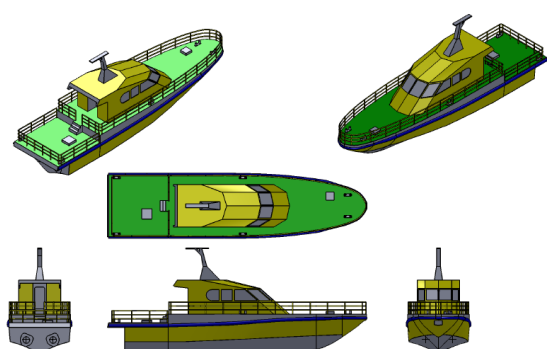
۳- مشخصات شناور تندرو نمونه

شناور مورد بررسی در این مطالعه، ناجی ۷ است که یک شناور استراتژیک تندرو جستجو و نجات فعال در کانال خور موسی نزدیک بندر امام خمینی، ایران می‌باشد. این شناور به دلیل توانایی‌های استقرار سریع و مانورپذیری بالا، نقش حیاتی در عملیات‌های اضطراری دریایی در این منطقه ایفا می‌کند. آرایش کلی و ویژگی‌های طراحی ناجی ۷ در شکل ۴ نشان داده شده است.



شکل ۵- نمایی از شناور ناجی در نرم افزار AutoCAD

این نقشه‌ها به‌عنوان پایه‌ای برای ساخت مدل سه‌بعدی دقیق مورد استفاده قرار گرفتند و در گام بعد، به محیط SolidWorks منتقل شدند تا مدل هندسی سه‌بعدی کامل شناور با لحاظ جزئیات ساختاری و فرم بدنه ایجاد گردد (شکل ۶).



شکل ۶- نمایی از شناور ناجی در نرم افزار SolidWorks

پس از اتمام مدل‌سازی سه‌بعدی، فایل هندسی به نرم‌افزار Maxsurf انتقال یافت تا پارامترهای هیدرواستاتیکی کلیدی شامل حجم جابجایی، موقعیت مرکز جرم، مرکز شناوری و ارتفاع متاسنتر استخراج شده و صحت هندسه از دیدگاه تراز شناوری و پایداری اولیه بررسی شود. مشخصات پارامترهای مدل به دست آمده در نرم‌افزار مکسرف با بزرگنمایی ۱۰ به ۱ در Maxsurf در جدول ۲ ارائه شده است.

جدول ۲- پارامترهای مدل به دست آمده از نرم افزار Maxsurf

مقدار	پارامتر
۱۷۶/۸	آبخور در وسط [mm]
۱۲۷	جابجایی [kg]
۰	زاویه Heel [deg]
۱۶۹/۶	آبخور در FP [mm]
۱۸۳/۹	آبخور در AP [mm]
۱۷۷/۹	آبخور در LCF [mm]
۱۴/۴	تریم در پاشنه [mm]
۲۲۵۹/۶	طول سطح آبخور [mm]
۶۲۱/۸	حداکثر عرض شناور در سطح آب [mm]



شکل ۴- شناور تندرو ناجی ۷ [۱۶]

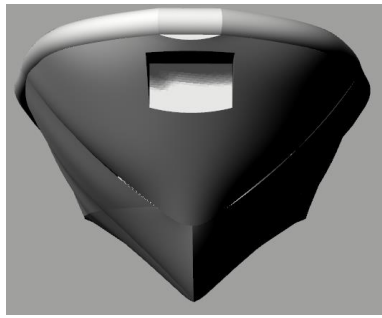
در جدول شماره ۱ به بررسی مشخصات مدل پرداخته می‌شود. در این جدول طول، عرض، آبخور و سایر مشخصات اصلی شناور مدل ذکر شده‌اند.

جدول ۱- مشخصات شناور مدل

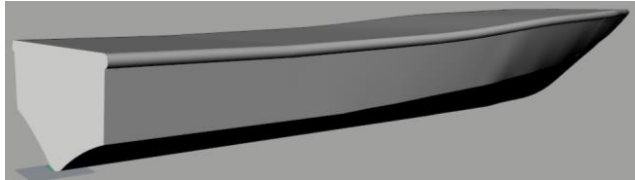
طول کلی [m]	۱۹/۶
عرض [m]	۴/۶
آبخور [m]	۱/۰۱
وزن خالص [ton]	۳۵
تعداد موتور اصلی	۲
ماکزیمم سرعت [knot]	۴۴
تناژ ناخالص [ton]	۲۷

۴- مدل‌سازی و شبیه‌سازی در نرم افزار

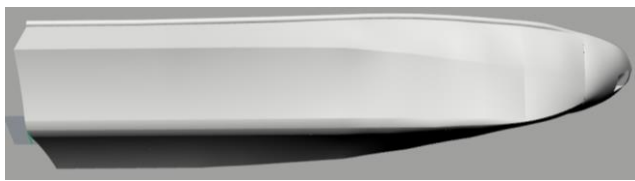
در مرحله نخست از فرآیند مدل‌سازی عددی، نقشه‌های دوبعدی خطوط بدنه شناور با بهره‌گیری از داده‌های فیزیکی و پلان‌های مهندسی موجود، در محیط نرم‌افزار AutoCAD با دقت بالا ترسیم شدند. تصویر حاصل از این مرحله در شکل ۵ نمایش داده شده است.



(الف)



(ب)

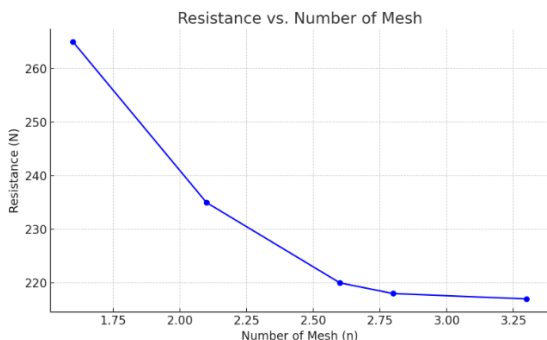


(ج)

شکل ۷- نمایی از شناور ناجی در نرم افزار STAR-CCM+

۵- معبترسازی نتایج

مقاومت هیدرودینامیکی شناور تندروی ناجی تحت مش بندی های مختلف در نرم افزار STAR-CCM+ مورد ارزیابی قرار گرفت. بر اساس نتایج ارائه شده در شکل ۸، مش با تعداد ۳/۴ میلیون سلول به دلیل رفتار همگرایی مناسب و دقت قابل قبول در برآورد نیروی مقاومت، برای ادامه تحلیل ها انتخاب شد. معیار انتخاب این مش، تغییر کمتر از ۵ درصد در مقدار نیروی مقاومت نسبت به مش ریزتر بود که نشان دهنده پایداری و استقلال نسبی نتایج از اندازهی مش است. همچنین مقایسه با نتایج تجربی منتشر شده برای شناورهای مشابه، میانگین خطایی کمتر از ۸٪ در نیروها و کمتر از ۱۲٪ در ممان ها را نشان داد. کل زمان محاسباتی برای اجرای شبیه سازی ها حدود ۳۲ ساعت بر روی یک سیستم با ۸ هسته پردازشی بود.



شکل ۸- مقایسه مقاومت شناور ناجی در مش بندی های مختلف

۱۵۳۰۶۱۹/۱	سطح خیس $[mm^2]$
۱۱۵۱۸۵۷/۲	مساحت سطح آبخور $[mm^2]$
۰/۷۱۳	ضریب منشوری (Cp)
۰/۴۸۱	ضریب بلوکی (Cb)
۰/۶۷۵	ضریب پیشینه مساحت مقطع عرضی (Cm)
۰/۸۲۰	ضریب سطح آبخور (Cwp)
۸۷۴/۵	مرکز شناوری طولی از نقطه صفر (LCB)
۹۶۱/۶	مرکز طولی شناوری روی سطح آزاد آب (LCF)
۱۱۵/۳	فاصله کیل تا مرکز شناوری (KB) $[mm]$
۱۸۰/۶	ارتفاع مرکز ثقل شناور نسبت به کف کشتی $[mm]$
۲۴۸/۱	فاصله عمودی بین مرکز ثقل شناور و مرکز متانسنتریک عرضی (BMt) $[mm]$
۳۱۷۵/۶	فاصله عمودی بین مرکز ثقل شناور و مرکز متانسنتریک طولی (BML) $[mm]$
۱۸۲/۸	ارتفاع متانسنتریک عرضی تصحیح شده $[mm]$ (GMt)
۳۱۱۰/۳	ارتفاع متانسنتریک طولی (GML) $[mm]$
۳۶۳/۴	فاصله عمودی از کیل تا مرکز متانسنتریک عرضی (KMt) $[mm]$
۳۲۹۰/۸	فاصله عمودی از کیل تا مرکز متانسنتریک طولی (KML) $[mm]$
۰/۰۱۲	تناژ به ازای هر سانتی متر فرو رفتن در آب (TPC) $[ton/cm]$
۰/۰۰۲	گشتاور لازم برای تغییر ترم کشتی به اندازه ۱ سانتی متر (MTc) $[ton.m]$
۴۰۵/۲	گشتاور بازگرداننده کشتی در زاویه ۱ درجه انحراف عرضی RM at $1^\circ = GMt \times Disp \times \sin(1^\circ)$ $[kg.mm]$
۰/۳۶۱۷	حداکثر زاویه شیب عرشه $[deg]$
۰/۳۶۱۷	زاویه تریم کشتی (تریم پاشنه) $[deg]$

در نهایت، مدل کامل شده به نرم افزار STAR-CCM+ منتقل گردید تا فرآیند مش بندی و تحلیل های عددی بر پایه دینامیک سیالات محاسباتی انجام پذیرد. تصویر مدل نهایی وارد شده در نرم افزار STAR-CCM+ در شکل ۷ قابل مشاهده است.

این زنجیرهی نرم افزاری، امکان ارزیابی دقیق عملکرد هیدرودینامیکی شناور در شرایط مانوری مختلف را فراهم نموده و پایه گذار صحت نتایج شبیه سازی ها در مراحل بعدی تحقیق بوده است.

۶- نتایج تست استاتیکی

مانور واقعی فراهم می‌کند و داده‌های پایه برای اعتبارسنجی ضرایب مانورپذیری استخراج‌شده در این پژوهش به‌شمار می‌روند.

جدول ۴- نتایج مربوط به تست استاتیکی دریافت در عدد فرود ۱/۱۹

Drift	Rise up	Trim	Heel
0	26.56	3.25	0
2	29.43	3.32	2.9
4	28.03	3.72	4.9
6	31.31	4.6	8.94
8	34.31	5.98	13.7
10	48.67	7.87	19.3
12	87.84	13.03	33.86

حال به بررسی علت انتخاب عدد فرود ۱/۱۹ در این مقاله پرداخته می‌شود. از جمله دلایل انتخاب این عدد فرود را می‌توان به موارد زیر اشاره کرد:

۱- مطابق با سرعت واقعی عملکردی شناور ناجی ۷:

در شناورهای تندروی جستجو و نجات مانند ناجی ۷، سرعت طراحی معمولاً بالا بوده و در محدوده‌ای قرار می‌گیرد که $Fr > 1$ باشد. این ناحیه را رژیم پلانینگ^{۱۰} می‌نامند.

۲- مرز میان رفتار نیمه‌جابه‌جایی و پلانینگ:

عدد فرود ۱/۱۹ دقیقاً در ناحیه‌ای است که گذار از حالت جابه‌جایی^{۱۱} به حالت پروازی کامل اتفاق می‌افتد. در این شرایط، شناور بخش قابل توجهی از وزن خود را با نیروی بالابر هیدرودینامیکی (و نه صرفاً شناوری استاتیکی) تحمل می‌کند.

۳- حساسیت بالا به ضرایب مانورپذیری:

در این ناحیه، نیروی موج، الگوی فشار، و لحظات ناشی از حرکات مانوری به‌شدت وابسته به هندسه بدنه و سرعت هستند، لذا استخراج ضرایب هیدرودینامیکی در این عدد فرود اهمیت بیشتری دارد.

۴- تجربه صنعتی و منابع پیشین:

در اغلب مقالات و استانداردهای مربوط به تحلیل شناورهای تندرو مانند ITTC، Savitsky، و منابع دینامیک سیالات محاسباتی، عدد فرود بین ۱ تا ۱/۵ برای بررسی عملکرد مانوری شناورهای نجات، رزمی، و گشتی توصیه شده است.

عدد فرود ۱/۱۹ مطابق با سرعت کروز عملیاتی واقعی شناور ناجی ۷ در مأموریت‌های جستجو و نجات انتخاب شده است. این مقدار در محدوده رژیم پلانینگ قرار دارد که در آن نیروهای هیدرودینامیکی بیشترین تأثیر را بر رفتار مانوری دارند. از این‌رو،

در این بخش، عملکرد هیدرودینامیکی شناور در زوایای مختلف دریافت مورد تحلیل قرار گرفته است. با اعمال زوایای دریافت مشخص، جریان سیال پیرامون بدنه شبیه‌سازی شده و اثر آن بر نیروهای عرضی و ممان‌های یابو بررسی گردیده است. محاسبه این نیروها و ممان‌ها نقش مهمی در تعیین ضرایب هیدرودینامیکی مانورپذیری دارد، چرا که رفتار دینامیکی شناور در مانورهای جانبی تا حد زیادی تحت تأثیر پاسخ آن در برابر دریافت می‌باشد. نتایج حاصل از این تحلیل، شامل مقادیر نیروهای عرضی و ممان‌های یابو در زوایای مختلف دریافت، در جدول ۳ ارائه شده است. این داده‌ها به‌عنوان ورودی کلیدی برای استخراج ضرایب مانور در ادامه پژوهش مورد استفاده قرار گرفته‌اند.

جدول ۳- نتایج مربوط به تست استاتیکی دریافت در عدد فرود ۱/۱۹

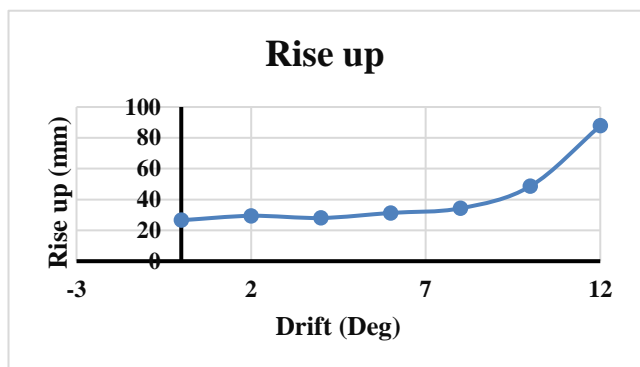
Drift	Y	N	Y'	N'
12	-672.12	-689	-0.01979	-0.00838
10	-507.67	-543.3	-0.01495	-0.00661
8	-411.8	-429.8	-0.01213	-0.00523
6	-282	-307.84	-0.00831	-0.00375
4	-168.89	-193.7	-0.00497	-0.00236
2	-88.2	-102	-0.0026	-0.00124
0	0	0	0	0
-2	88.2	102	0.002598	0.001241
-4	168.89	193.7	0.004974	0.002357
-6	282	307.84	0.008305	0.003746
-8	411.8	429.8	0.012128	0.00523
-10	507.67	543.3	0.014951	0.006612
-12	672.12	689	0.019794	0.008385

در جدول ۴، نتایج مربوط به تغییرات وضعیت دینامیکی شناور شامل بالآمدگی، تریم و زاویه هیل در زوایای مختلف دریافت ارائه خواهد شد. این پارامترها بیانگر پاسخ شناور نسبت به نیروهای هیدرودینامیکی ناشی از جریان غیرمتقارن پیرامون بدنه در شرایط دریافت هستند. تغییرات بالآمدگی و تریم می‌توانند بر توزیع فشار، تعادل طولی و نیروی مقاومت تأثیرگذار باشند، در حالی که زاویه هیل، به ویژه در سرعت‌های بالا، می‌تواند شاخصی مهم برای پایداری عرضی و رفتار حرکتی شناور باشد. بررسی این مؤلفه‌ها در زوایای مختلف دریافت، درک دقیق‌تری از پویایی شناور در شرایط

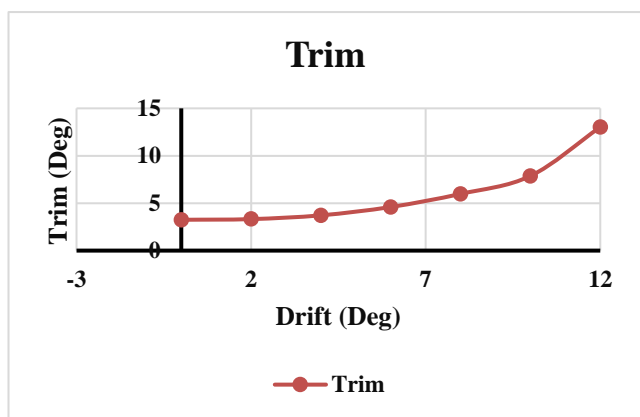
¹⁰ Planing regime or High-speed regime

¹¹ Displacement

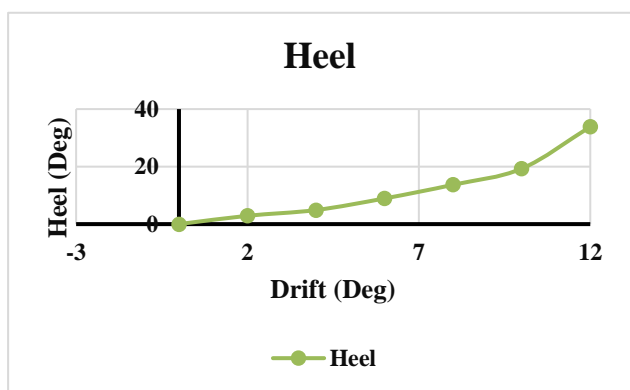
شکل ۱۰، روند تغییر پارامترهای هیدرودینامیکی کلیدی مانند نیروی جانبی و ممان چرخشی را نسبت به زاویه دریافت نمایش می‌دهد. این نمودارها با ارائه تصویری واضح از تأثیر زاویه دریافت بر پایداری و پاسخ‌های حرکتی شناور، درک بهتری از رفتار جریان و عملکرد بدنه فراهم کرده و مبنای تحلیل‌های بعدی برای استخراج ضرایب دینامیکی را شکل می‌دهند.



(الف)



(ب)

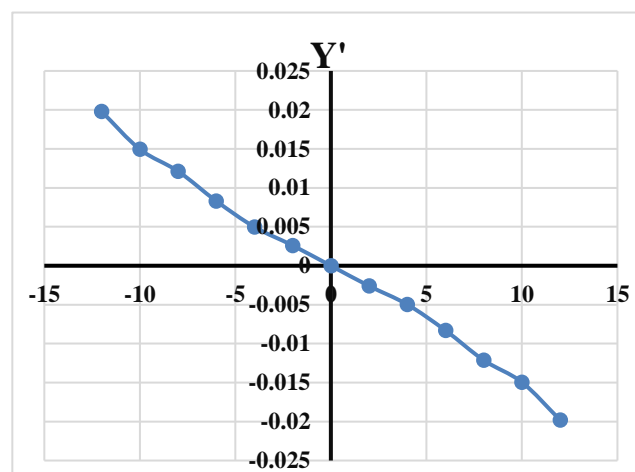


(ج)

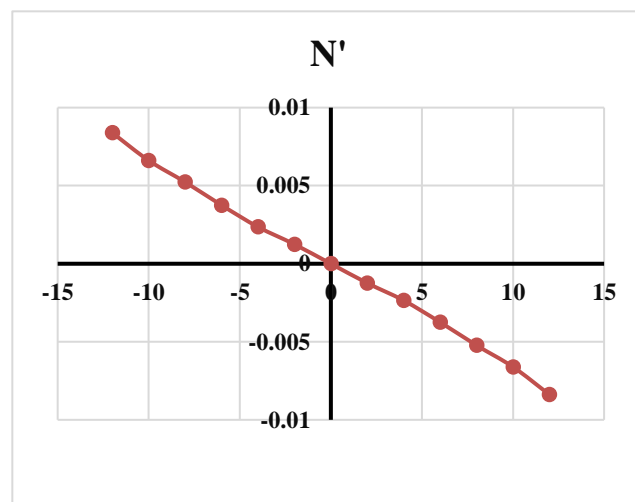
شکل ۱۰- بالا آمدگی، تریم و هیل در زوایای مختلف و عدد فرود ۱/۱۹

الگوی موج کلون نشان‌دهنده نحوه شکل‌گیری و انتشار موج‌های سطحی ناشی از حرکت شناور در سطح آب بوده و از دو بخش

تمرکز بر این عدد فرود منجر به دستیابی به ضرایب مانورپذیری با بیشترین دقت و کاربردپذیری در طراحی عملیاتی خواهد شد. شکل ۹، نمودار نیروها و ممان‌های بی‌بعد شده‌ی هیدرودینامیکی را در مقابل زوایای مختلف دریافت نمایش می‌دهد. این نمودارها شامل تغییرات ضریب نیروی عرضی و ضریب ممان یا نسبت به زاویه دریافت هستند که به صورت بی‌بعد ارائه شده‌اند تا امکان مقایسه و تحلیل رفتار شناور در مقیاس‌های مختلف فراهم گردد. استفاده از ضرایب بی‌بعد، علاوه بر افزایش دقت تحلیل، به درک بهتر روندهای فیزیکی حاکم بر جریان کمک می‌کند. با تحلیل این نمودارها می‌توان به وابستگی غیرخطی نیروها و ممان‌ها نسبت به زاویه دریافت پی برد و نواحی بحرانی در عملکرد مانوری شناور را شناسایی کرد. همچنین، این نتایج پایه‌ای برای استخراج ضرایب مانور در معادلات حرکت و بررسی پایداری دینامیکی شناور به شمار می‌آیند.

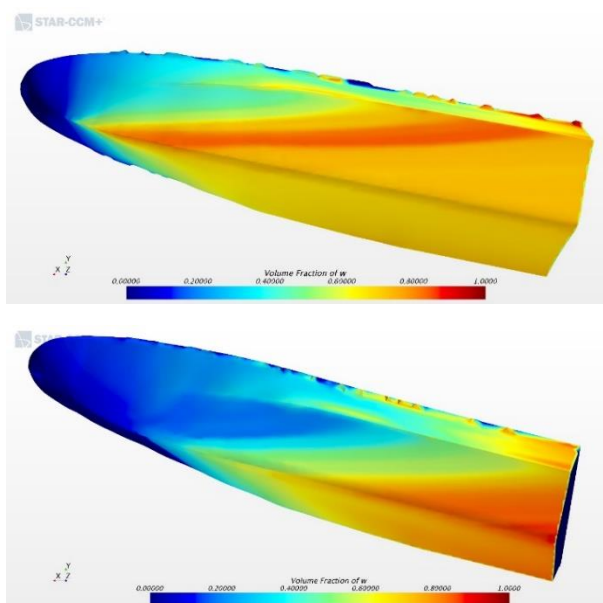


(الف)



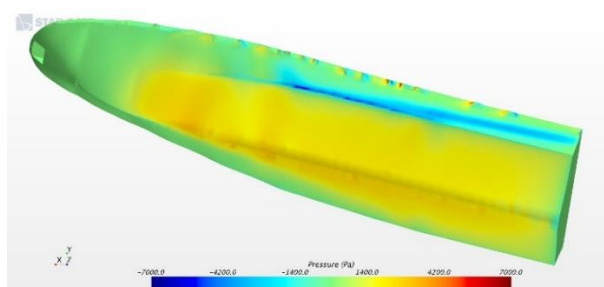
(ب)

شکل ۹- نمودارهای نیروها و ممان‌های بی‌بعد بر حسب زاویه دریافت



شکل ۱۲- سطح خیس در زوایای دررفت مختلف در عدد فرود ۱/۱۹

شکل ۱۳، توزیع فشار هیدرودینامیکی سطح بدنه شناور را در زوایای مختلف دررفت به نمایش می‌گذارد. این توزیع فشار که ناشی از جریان سیال پیرامون شناور است، نقش مهمی در تعیین نیروها و ممان‌های وارد بر شناور ایفا می‌کند. با تغییر زاویه دررفت، نحوه پراکندگی فشار در نقاط مختلف بدنه تغییر می‌کند که این امر تأثیر مستقیم بر پایداری، مقاومت و پاسخ‌های حرکتی شناور دارد. بررسی دقیق الگوهای فشار در این شرایط امکان شناسایی نواحی با فشار بالا و کم، نقاط بحرانی ایجاد نیروی جانبی و ممان‌های پیچشی، و همچنین ارزیابی تأثیر تغییر زاویه دررفت بر عملکرد هیدرودینامیکی شناور را فراهم می‌آورد. این داده‌ها به عنوان پایه‌ای برای تحلیل‌های دقیق‌تر در استخراج ضرایب هیدرودینامیکی و بهبود طراحی بدنه شناور مورد استفاده قرار می‌گیرند.



شکل ۱۳- توزیع فشار در عدد فرود ۱/۱۹ در یکی از زوایای دررفت

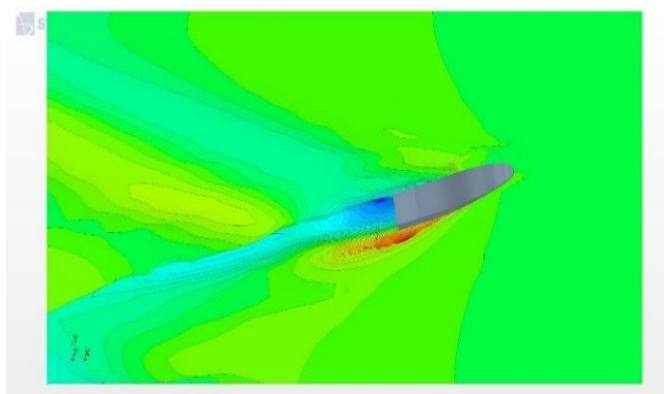
۷- نتایج تست دینامیکی

در این بخش، نتایج تست‌های دینامیکی حرکات سوی خالص و یاو خالص بررسی شده‌اند. ابتدا، رفتار شناور در حرکت سوی خالص در پنج فرکانس تحریک (۰/۵ تا ۰/۴ هرتز) تحلیل شده تا اثر نیروی جانبی و ممان‌های ایجادشده در پاسخ به تحریکات مختلف

اصلی شامل موج‌های زاویه‌دار و موج‌های عرضی تشکیل می‌شود. در شرایطی با عدد فرود ۱/۱۹، این الگو با وضوح بالایی مشاهده می‌شود و تحلیل آن اطلاعات ارزشمندی در رابطه با رفتار جریان اطراف شناور ارائه می‌دهد.

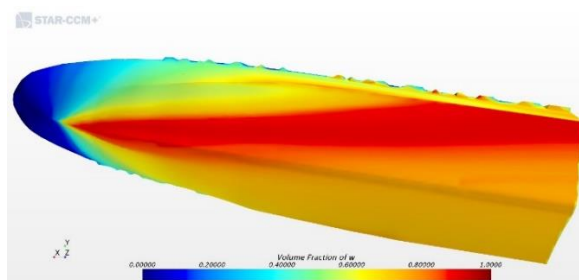
با افزایش زاویه دررفت، ویژگی‌های این الگو مانند شدت، دامنه و جهت انتشار امواج دستخوش تغییر می‌شود؛ به گونه‌ای که در شکل ۱۱، نیز قابل مشاهده است، تغییرات در الگوی موج بیانگر اثرات هیدرودینامیکی قابل توجهی است.

از جمله این اثرات می‌توان به افزایش مقاومت موجی و تغییر در توزیع فشار روی بدنه اشاره کرد. بررسی دقیق الگوی موج کلونین در این شرایط، نقش بسزایی در تحلیل عملکرد مانوری و بهینه‌سازی طراحی بدنه شناورهای تندرو دارد؛ به ویژه در مراحل طراحی اولیه که هدف، کاهش مقاومت و افزایش پایداری حرکتی شناور است.



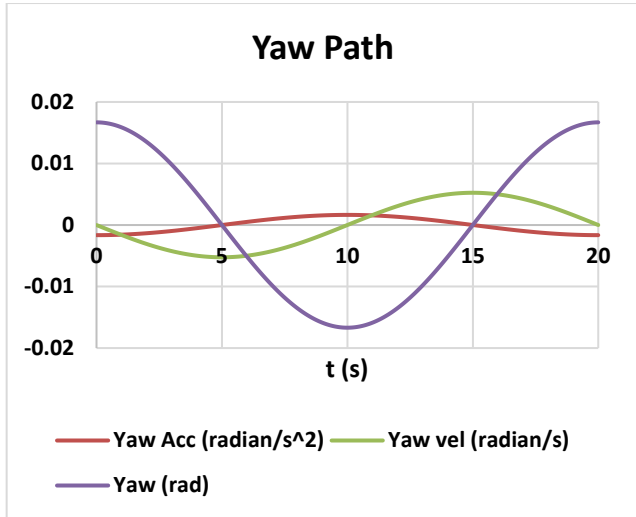
شکل ۱۱- نمونه‌ای از الگوی موج کلونین در یک زاویه دررفت

شکل ۱۲، سطح خیس شناور در زاویه دررفت خاصی را نشان می‌دهد؛ سطح خیس بخشی از بدنه است که با آب تماس دارد و تأثیر قابل توجهی بر نیروی مقاومت هیدرودینامیکی و پایداری شناور دارد. با افزایش زاویه دررفت، توزیع و اندازه سطح خیس تغییر می‌کند که معمولاً باعث افزایش مقاومت و کاهش کارایی شناور می‌شود. تحلیل این تغییرات، به ویژه در شناورهای تندرو، برای بهینه‌سازی طراحی بدنه و کاهش مقاومت‌های جانبی اهمیت دارد و در استخراج ضرایب هیدرودینامیکی کاربرد دارد.

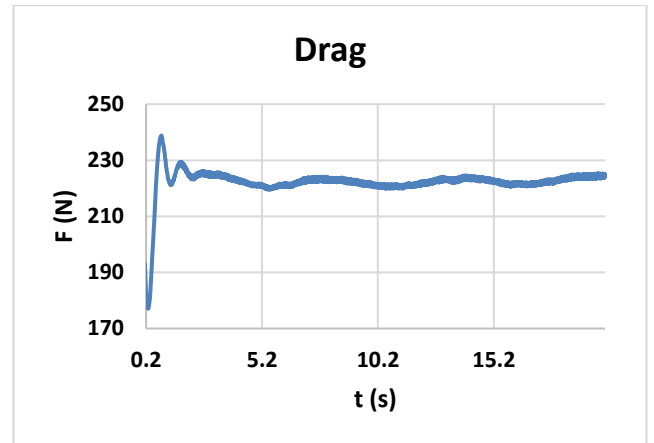


در این بخش، واکنش دینامیکی شناور در حرکت یابو خالص تحلیل شده است تا درک دقیق تری از رفتار حرکتی آن به دست آید. اگرچه تست‌ها در پنج فرکانس مختلف (۰/۵ تا ۰/۴ هرتز) انجام شده‌اند، برای اختصار تنها نتایج مربوط به فرکانس ۰/۵ هرتز در شکل ۱۵ مورد بررسی قرار گرفته است.

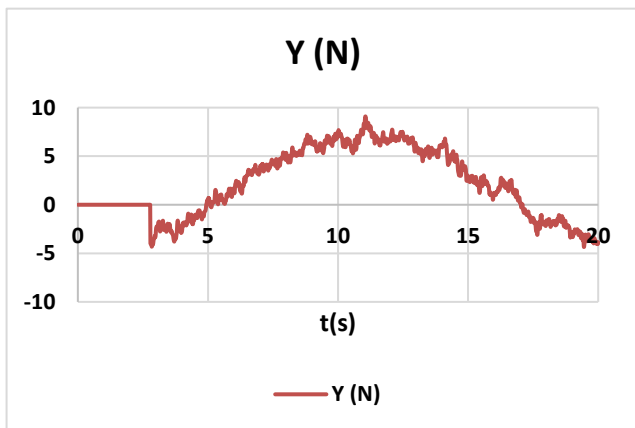
مشخص شود. این تحلیل‌ها مبنایی برای استخراج ضرایب هیدرودینامیکی سوی فراهم می‌آورد. سپس، نتایج حرکات یابو خالص نیز بررسی شده تا با مقایسه دو نوع حرکت، تحلیل دینامیکی کامل تری از عملکرد مانوری شناور به دست آید. شکل ۱۴، نتایج تست حرکت سوی خالص در فرکانس ۰/۵ هرتز را نمایش می‌دهد. برای اختصار، تنها نتایج این فرکانس به‌عنوان نمونه تحلیل شده است.



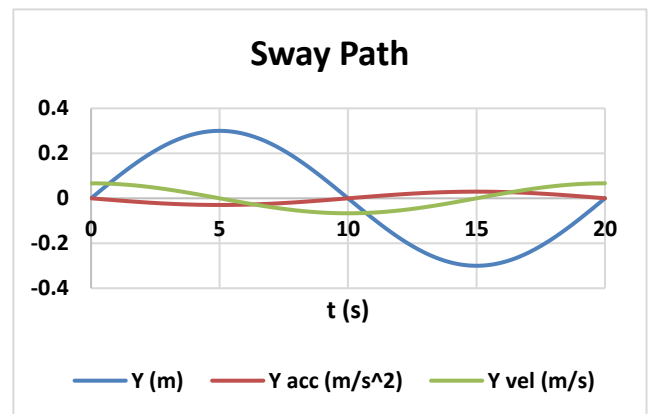
(الف)



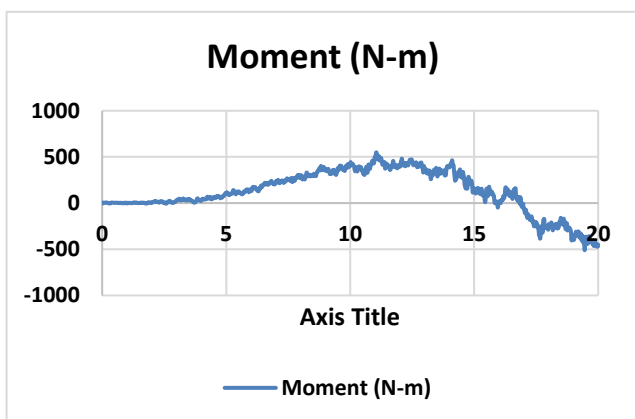
(الف)



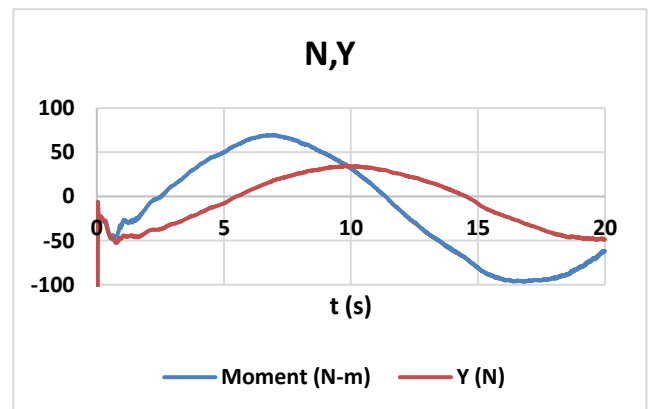
(ب)



(ب)



(ج)



(ج)

شکل ۱۵-نتایج تست سوی خالص فرکانس ۰/۵

شکل ۱۴-نتایج تست سوی خالص فرکانس ۰/۵

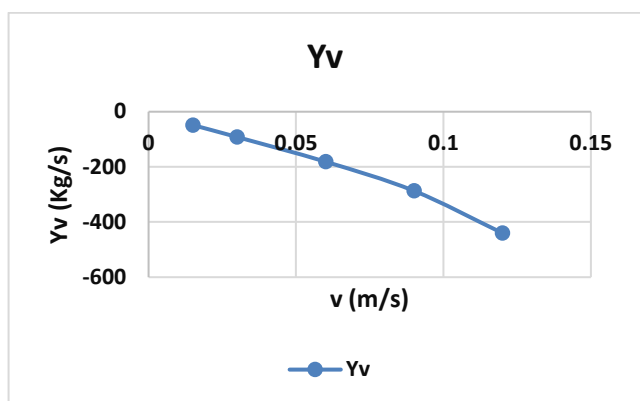
در این بخش، مقادیر نیرو و ممان هیدرودینامیکی در لحظات اوج سرعت و شتاب شناور در جدول ۵ ارائه شده است. این داده‌ها برای تحلیل دقیق رفتار دینامیکی شناور و استخراج ضرایب هیدرودینامیکی ضروری هستند. تحلیل این مقادیر همچنین امکان بررسی سهم هر یک از مؤلفه‌های سرعت و شتاب در ایجاد پاسخ‌های هیدرودینامیکی را فراهم می‌سازد و نقش آن‌ها را در شکل‌گیری رفتار مانوری شناور برجسته می‌کند.

جدول ۵- نیروها و ممانهای وابسته به شتاب در حرکت سوی

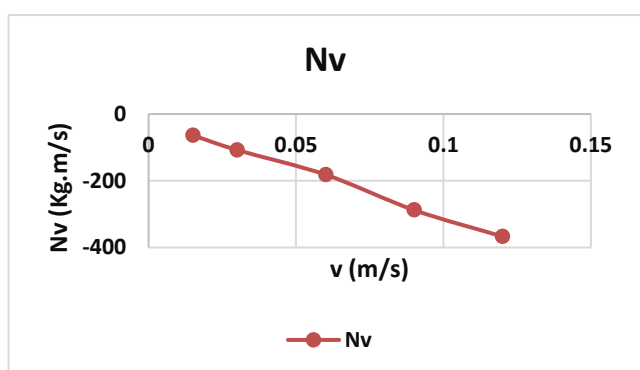
f(Hz)	Yv	Nv	Yvdot	Nvdot
0	0	0	0	0
0.05	-48.5	-63.75	-8.7	-71.27
0.1	-91.87	-107.8	-11.55	-85.76
0.2	-181.3	-181.7	-26.4	-91.76
0.3	-287	-287.7	-57.61	-106.56
0.4	-440	-367	-89	-116.9

شکل ۱۶، تغییرات نیرو و ممان‌های هیدرودینامیکی وابسته به سرعت و شتاب زاویه‌ای یاو را در عدد فرود ۱/۱۹ نمایش می‌دهد. این نمودارها حاصل شبیه‌سازی دقیق تست یاو خالص هستند که در آن مدل شناور تنها حول محور قائم و به‌صورت سینوسی نوسان می‌کند. هدف از این آزمون، استخراج ضرایب هیدرودینامیکی مرتبط با حرکت چرخشی، نظیر ممان مقاومتی یاو و ضرایب جرم افزوده زاویه‌ای است. این ضرایب نقش مهمی در مدل‌سازی دینامیک مانور شناور در صفحه افق دارند، به‌ویژه هنگام تحلیل پاسخ‌های غیرخطی در مانورهای شدید.

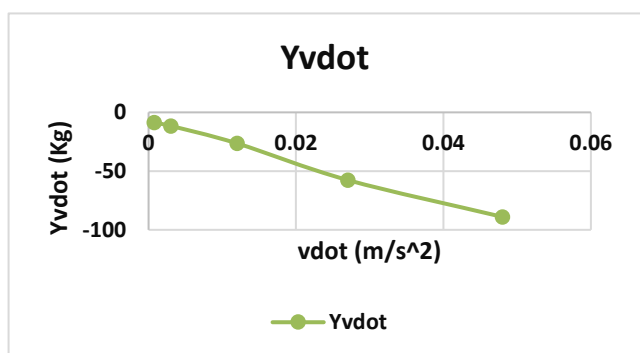
نتایج به‌دست‌آمده از این آزمون، با داده‌های تجربی حاصل از مطالعات روی شناورهای مشابه مطابقت قابل قبولی دارد. از این‌رو، می‌توان از آن‌ها در چارچوب استانداردهای تعریف‌شده توسط سازمان بین‌المللی دریانوردی بهره‌گرفت. اهمیت این روش در شرایطی که دسترسی به داده‌های آزمایشگاهی وجود ندارد یا انجام آزمون‌های فیزیکی مقرون‌به‌صرفه نیست، دوچندان می‌شود، چراکه امکان برآورد دقیق پارامترهای کلیدی مانورپذیری را به‌صورت مجازی و در محیط شبیه‌سازی عددی فراهم می‌سازد.



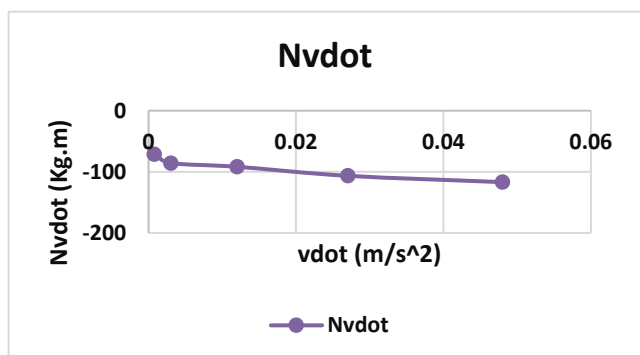
(الف)



(ب)



(ج)



(د)

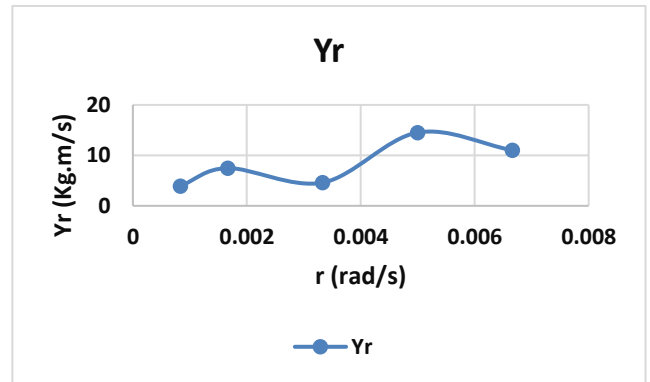
شکل ۱۶- نیروها و ممانهای وابسته به سرعت و شتاب حرکت سوی

جدول ۶ مقادیر نیرو و ممان‌های هیدرودینامیکی وابسته به سرعت و شتاب زاویه‌ای یاو را نشان می‌دهد که از تحلیل تست‌های دینامیکی یاو خالص در فرکانس‌های مختلف به دست آمده‌اند. این داده‌ها برای مدل‌سازی دقیق نیروهای مقاومتی چرخشی و استخراج ضرایب مرتبط با ممان یاو کاربرد دارند و به عنوان ورودی معادلات حرکت، نقش مهمی در پیش‌بینی رفتار مانور و طراحی بهینه شناورهای تندرو ایفا می‌کنند.

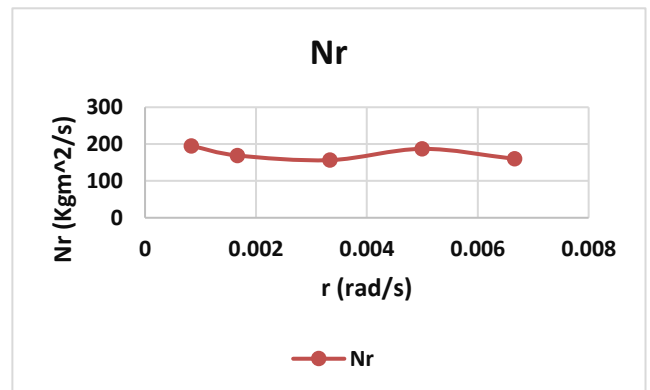
جدول ۶- نیروها و ممانهای وابسته به سرعت و شتاب یاو

f(Hz)	Yr	Nr	Yrdot	Nrdot
0	0	0	0	0
0.05	3.93	195.3	7.31	50
0.1	7.47	169.17	7.42	71.69
0.2	4.6	156.4	2.2	32.9
0.3	14.52	187.03	5.75	50
0.4	11	160	21.1	421.5

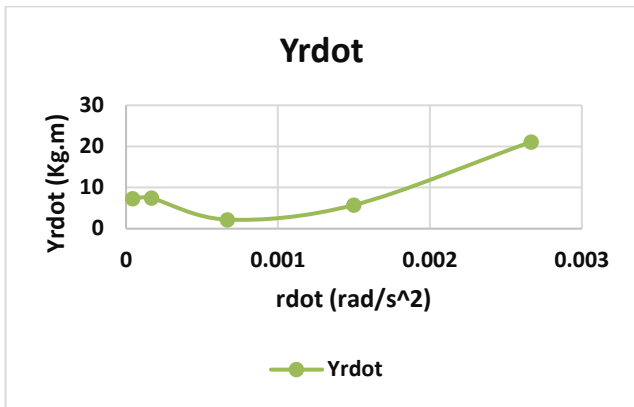
شکل ۱۷ روابط بین سرعت و شتاب زاویه‌ای یاو با نیروها و ممان‌های هیدرودینامیکی را به صورت نمودارهای کمی و گرافیکی نشان می‌دهد. این داده‌ها، حاصل شبیه‌سازی‌های دینامیکی، برای استخراج ضرایب مانور، توسعه مدل‌های کنترلی، تحلیل پایداری چرخشی و ارزیابی رفتار خطی یا غیرخطی شناور کاربرد دارند و نقش مهمی در طراحی سیستم‌های ناوبری ایفا می‌کنند.



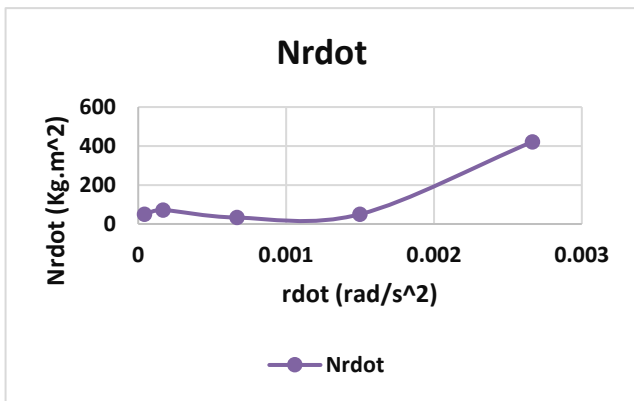
(الف)



(ب)



(ج)



(د)

شکل ۱۷- نیروها و ممانهای وابسته به سرعت و شتاب حرکت یاو

نتایج تحلیل نیروها و ممان‌های دینامیکی منجر به استخراج ضرایب هیدرودینامیکی مهم برای حرکت سوی و یاو شناور شده است. جدول ۷ ضرایب مربوط به حرکت سوی و جدول ۸ ضرایب مرتبط با حرکت چرخشی یاو را نشان می‌دهد. این ضرایب که از شبیه‌سازی‌های دقیق CFD به دست آمده‌اند، برای مدل‌سازی دقیق دینامیک شناور در معادلات حرکت شش درجه آزادی کاربرد دارند و در طراحی مسیر مانور و تحلیل پایداری حرکتی شناورها اهمیت دارند. این جداول خروجی کلیدی و نهایی پژوهش برای شناورهای تندرو جستجو و نجات ناجی ۷ محسوب می‌شوند.

جدول ۷- ضرایب بی بعد وابسته به سرعت و شتاب سوی

Y'v	N'v	Y'vv
-0.10224	-0.01559	0.522926
N'vv	Y'vdot	N'vdot
-1.84802	-0.1227	-0.02516

جدول ۸- ضرایب بی بعد وابسته به سرعت و شتاب حرکت یاو

Y'r	N'r	Y'rdot	N'rdot
-0.08844	-0.52023	-0.471	-0.0716

virtual PMM tests. *Applied Ocean Research*, 87, 1–12. <https://doi.org/10.1016/j.apor.2019.01.007>

8- Azcueta, R. (2020). CFD simulation of ship manoeuvring including dynamic trim and sinkage. *Ship Technology Research*, 67(1), 24–38. <https://doi.org/10.1080/09377255.2019.1709275>

9- Carrica, P. M., Xing, T., & Stern, F. (2020). Comprehensive CFD prediction of a combatant ship in maneuvering conditions. *Journal of Fluids and Structures*, 94, 102862. <https://doi.org/10.1016/j.jfluidstructs.2019.102862>

10- Borazjani, I. (2021). A hybrid RANS/LES method for marine vehicle simulations. *International Journal of Naval Architecture and Ocean Engineering*, 13, 15–28. <https://doi.org/10.1016/j.ijnaoe.2020.10.004>

11- Li, Y. (2004). *Simulation of ship maneuvering & course keeping with escort tugs* [Master's thesis, University of British Columbia]. UBC Library. <https://doi.org/10.14288/1.0055443>

12- International Towing Tank Conference (ITTC). (2005). *Recommended procedures and guidelines: Free running model test procedure (7.5-02-01-01)*.

13- Yoon, H. K. (2013, June). *Planar motion mechanism test program manual*. Changwon National University.

14- Sadeghi, M., & Mohammadzadeh, A. (2022). Calculation of maneuvering coefficients of a tanker ship with appendages using model tests in a laboratory. *Journal of Marine Science and Technology*, 82(901), Spring 2022. <https://doi.org/10.22034/ijmst.2022.543575.1562>. (In Persian)

15- Moghaddas Ahangari, A. A., & Bakhtiari, M. (2014, May). Required constrained model tests for assessing IMO maneuvering standards and their requirements at the Persian Gulf Martyrs National Marine Laboratory. In *Proceedings of the 3rd National Conference on High-Speed Vessels* (Tehran, Iran). Iranian Marine Science and Research Association. (In Persian)

16- Photograph courtesy of the Public Relations Department, Khuzestan Ports and Maritime Administration.

۸- نتیجه گیری و جمع بندی

در پاسخ به کمبود داده‌های تجربی برای تحلیل مانورپذیری شناورهای تندرو، این پژوهش یک چارچوب عددی مبتنی بر دینامیک سیالات محاسباتی (CFD) ارائه داد که با استفاده از آن، ضرایب هیدرودینامیکی مانور شناور ناجی ۷ استخراج شد. تحلیل حساسیت مش‌بندی در عدد فرود ۱/۱۹ به‌عنوان گام کلیدی برای افزایش دقت شبیه‌سازی انجام گرفت. شبیه‌سازی‌های استاتیکی و دینامیکی در نرم‌افزار STAR-CCM+ انجام شد و رفتار مانوری شناور در زوایای دریافت و تحریکات سینوسی بررسی گردید. نتایج نشان داد که روش CFD می‌تواند جایگزین مناسبی برای آزمایش‌های فیزیکی باشد و پاسخگوی نیازهای طراحی مهندسی با دقت و صرفه‌جویی بالا باشد. این چارچوب قابلیت کاربرد در مراحل مختلف طراحی، ارزیابی عملکرد و تحلیل مانور را دارد. در گام‌های بعدی، اعتبارسنجی نتایج با داده‌های واقعی و بررسی مانورهای پیچیده‌تر مانند زیگ‌زاگ و ترمز اضطراری پیشنهاد می‌شود. همچنین، بهره‌گیری از روش‌های یادگیری ماشین می‌تواند مسیر جدیدی برای پیش‌بینی سریع و دقیق ضرایب مانوری فراهم سازد.

کلید واژگان

SAR (Search And Rescue Vessel)
 IMO(International Maritime Organization)
 CFD(Computational Fluid Dynamic)

۸- مراجع

1- International Maritime Organization. (2002). *Standards for ship manoeuvrability (MSC.137(76))*. IMO.

2- Larsson, L., Stern, F., & Bertram, V. (2022). *Ship resistance and flow*. Springer.

3- Taheri, S., Mousaviraad, S. M., & Ahmadi, A. (2023). CFD-based estimation of maneuvering coefficients for a high-speed catamaran. *Ocean Engineering*, 277, 114094. <https://doi.org/10.1016/j.oceaneng.2023.114094>

4- Kim, S., & Ha, T. (2020). Prediction of ship maneuvering using overset mesh method. *Journal of Marine Science and Engineering*, 8(3), 202. <https://doi.org/10.3390/jmse8030202>

5- Lyu, Y., & Kim, W. (2022). Numerical prediction of a trimaran's maneuvering performance at high speed. *Applied Ocean Research*, 122, 103063. <https://doi.org/10.1016/j.apor.2022.103063>

6- Liu, Y., Carrica, P. M., & Stern, F. (2021). URANS simulations for marine vehicles in maneuvering. *Ocean Engineering*, 240, 110084. <https://doi.org/10.1016/j.oceaneng.2021.110084>

7- Wang, J., Zou, Z., & Zhang, J. (2019). Numerical estimation of hydrodynamic derivatives based on