

عنوان مقاله:

بررسی عملگرهای دامنه پاسخ حرکات هیو، رول و سوای سیستم های شناور دو بدنی با نسبت منظری بزرگ

محل انتشار:

هفتمین همایش بین المللی صنایع فراساحل (سال: 1396)

تعداد صفحات اصل مقاله: 10

نویسندها:

محمد رضا تابش پور - استادیار، دانشکده مهندسی مکانیک دانشگاه صنعتی شریف

علی احمدی - دانشجوی دکترا، دانشکده مهندسی مکانیک دانشگاه صنعتی شریف

خلاصه مقاله:

شناورهایی با دو بدن پاتونی، مانند Swath و Harth. یکی از انواع شناورها هستند که امروزه تمایل زیادی برای استفاده از این شناورها در حوزه های مختلف صنعت دریایی در دنیا، به خصوص برای کاربردهای نظامی، وجود دارد. نمونه های متعددی با طراحی های متنوع از این نمونه شناورها ساخته شده و تحلیل های مختلفی برای بررسی کارایی و تعیین مشخصات آنها انجام شده است. کاهش مقاومت هیدرودینامیکی بھبود مشخصات دریامانی در کنار تأمین فضای زیاد عرضه جزو دلایلی هستند که گرایش به این نوع شناورها را افزایش داده است. تمرکزالصی در این مقاله بررسی شرایط دریامانی شناورهای دو بدنی دارای عرض کم و طول زیاد است. در این مقاله اثرات تغییر عرض و طول شناور بر مشخصات دریامانی چنین شناورهایی، با استفاده از نمودارهای عملگر دامنه پاسخ به عنوان ارزیاری برای ارزیابی رفتار شناور در امواج، بررسیمی شود. در این تحقیق، شناور دو بدنی با سه عرض و سه طول مجزا مدلسازی شده و تحلیل حساسیت بر روی نمودارهای عملگر دامنه پاسخ‌نگاه می شود. هندسه های موردنظر در نرم افزار MOSES مدلسازی شده و مشخصات هیدرودینامیکی و بارگذاری های موج روی بدن شناور با استفاده از روش المان مزدی استخراج شده است.

کلمات کلیدی:

بارگذاری موج، شناور دو بدن، RAO، روش المان مزدی

لينک ثابت مقاله در پایگاه سیویلیکا:

<https://civilica.com/doc/1510034>

