

عنوان مقاله:

بهینه سازی یک نمونه واقعی سکان شناور 800 تنی به کمک تغییر مکانیزم سیستم هیدرولیکی فرمان

محل انتشار:

دومین کنفرانس سراسری توسعه محوری مهندسی عمران ، معماری ، برق و مکانیک ایران (سال: 1394)

تعداد صفحات اصل مقاله: 12

نویسندگان:

محمدرضا مقومی - مربی، دانشکده مهندسی مکانیک

مهشید طاهری اثنی عشری - مربی، دانشکده مهندسی مکانیک

خلاصه مقاله:

سیستم سکان مسئولیت مهمی را در هدایت و کنترل شناورها و کشتی ها به عهده دارد این امر در زمان دورزدن و یا انحراف شناور میتواند حساسیت بیشتری در زمان طراحی داشته باشد امروزه باتوجه به پیشرفت چشمگیری که در زمینه معماری کشتی و علم سیالات بوجود آمده در دایره بخش قابل تامل است: طراحی هیدرودینامیکی بال تیغه سکان و طراحی سیستم فرمان و تجهیزات انتقال دستور به مکانیزم بال شناور در این تحقیق که بصورت عملی و آزمایشگاهی بر روی شناور 800 تنی اجرا گردید از هیدروموتور پیستونی در محل سکان شناور استفاده گردیده و نتایج به دست آمده مورد تحلیل قرار گرفته است نتایج نشانگر این است که با نصب پمپ روتوری هیدروموتور بر روی سکان کنترل تیغه شناور برای فرمان دادن از توان 165.6 تا 13800 کیلووات قابل اعمال است که بیانگر محدوده ی وسیعی از اعمال نیرو بر تیغه سکان می باشد

کلمات کلیدی:

شناورهای دریایی ، سکان شناور ، هیدروموتور پیستونی ، بهبود سکان

لینک ثابت مقاله در پایگاه سیویلیکا:

<https://civilica.com/doc/432865>

