

مقاله پژوهشی:

بررسی اثر عمق پایاب بر روی عملکرد توربین پیچ ارشمیدس در تولید انرژی از جریان آب در کانال‌ها

کاظم شاهوردی*

استادیار، گروه علوم و مهندسی آب، دانشکده کشاورزی، دانشگاه بولی سینا، همدان، ایران.

تاریخ دریافت مقاله: ۱۴۰۰/۰۶/۰۱ تاریخ پذیرش مقاله: ۱۴۰۰/۰۸/۰۶

چکیده

انرژی جنبشی و پتانسیل موجود در آب را، که با سازه‌هایی مانند شبکه‌شکن در کانال‌ها مستهلك می‌شود، می‌توان برای تولید جریان بر قابی کوچک مقیاس استفاده کرد. با توجه به ساختار توربین آبی پیچ ارشمیدس به عنوان یک توربین نوظهور، این توربین در کانال‌های روباز موجود قابل اجراءست. با این وجود، تا به حال پژوهشی در این زمینه انجام نشده است. در پژوهش حاضر، اثر عمق پایاب در کانال بعد از استقرار توربین پیچ ارشمیدس روی آن بررسی شده است. برای این منظور، توربین پیچ ارشمیدس با استفاده از FLOW-3D مدل‌سازی و اعتبارسنجی و عملکرد آن برای نسبت استغراق‌های مختلف در پایاب کانال بررسی شد. نتایج نشان داد وجود استغراق (نسبت استغراق ۰/۵ تا ۰/۷۵) در کانال پایاب و در انتهای توربین پیچ ارشمیدس برای جلوگیری از تلفات توان ضروری است. در این شرایط می‌توان، توان و راندمان حداقل را در شرایط یکسان سایر پارامترها از جریان آب گرفت.

کلیدواژه‌ها: انرژی، کانال، نیروگاه برق آبی کوچک، FLOW-3D

Investigating the effect of tail water depth on Archimedes screw turbine in generating energy from flowing water in canals

Kazem Shahverdi*

Assistant Professor, Department of Water Science Engineering, Faculty of Agriculture, Bu-Ali Sina University, Hamedan, Iran.

Received: August 23, 2021

Accepted: October 28, 2021

Abstract

Kinetic and potential energies available in water dissipating using structures like drops can be used for generating electricity on small scale. To this aim, the Archimedes screw turbine, as an emerging turbine, can be employed for converting kinetic and potential energies to mechanical energy in irrigation canals. However, there is no literature in this regard. In this research, the effect of tailwater on turbine performance was investigated. To this end, an Archimedes screw turbine was designed and validated using FLOW-3D, and the effect of different submersion ratios was investigated. The results showed that there needs 0.5 to 0.75 submersion ratio in the downstream canal to avoid extra power loss, resulting in maximum power and efficiency in the same conditions.

Keywords: Canal, Energy, FLOW-3D, Small Hydropower Plant.

مقدمه

نیروگاههای برق‌آبی میکرو افرادی هستند که یا دسترسی به شبکه توزیع برق ندارند و یا افرادی که می‌خواهند برق موردنیاز خود را به طور مستقل تولید کنند. در ایران، پتانسیل‌های زیادی برای نیروگاههای کوچک در کanal‌های آبیاری وجود دارد.

با آن‌که این پیچ بهوفور جهت پمپاژ آب استفاده شده است، اما مطالعه‌های مربوط به تئوری آن مربوط به دو دهه اخیر است (Nuernbergk, 2017). Rorres (2000) معادلات ارائه‌شده برای پیچ را با استفاده از روش‌های عددی حل کرد. در پژوهش C Zafirah & Nurul Suraya (2016) در مالزی، اثر تعداد پره‌ها و تعداد گام‌های هر پره بر روی راندمان پیچ ارشمیدس با تحلیل عددی و نرم‌افزار فلوئنت بررسی شد. طرح اولیه پیچ ارشمیدس با استفاده از نرم‌افزار سالیدورک^۷ ترسیم شد. در شبیه‌سازی‌ها، شرایط مرزی و شرایط جریان به صورت ماندگار در نظر گرفته شد. نتایج نشان داد که پیچ با سه پره و سه دور، راندمان قابل قبولی دارد و تعداد دورهای پره اثر بیشتری نسبت به تعداد پره‌ها بر روی راندمان پیچ دارد.

در پژوهشی که از طریق پرسشنامه و استعلام از کارخانه‌های سازنده انجام شد، مشخص شد که بیش از ۴۰۰ مورد توربین پیچ ارشمیدس در دنیا ساخته و نصب شده است. در پژوهش مذکور، تجارب بهره‌برداری کشورهای اروپایی شامل اتریش، ایتالیا، آلمان، ایرلند و سوئیس و ... با طراحی یک پرسشنامه و مطالعات میدانی بررسی شد. در این بررسی، نمونه آماری ۷۱ مورد توربین پیچ ارشمیدس (۳۰ مورد در آلمان، ۱۸ مورد در انگلیس، ۱۴ مورد در اتریش، چهار مورد در ایتالیا و یک مورد در کشورهای ایرلند، لوگرامبورگ، فرانسه، سوئیس و جمهوری چک) بود. در اکثر این پیچ‌ها، گام پیچ برابر با قطر خارجی، قطر داخلی نصف قطر خارجی، توان تولیدی بین ۱۰ تا ۶۰ کیلووات، راندمان کل بین ۶۵ تا ۷۵ درصد گزارش شده است (Lashofer *et al.*, 2013).

یکی از مکان‌های مناسب جهت تولید انرژی پاک، کanal‌های آبیار است، که در آن‌ها جهت استهلاک انرژی جنبشی و پتانسیل مازاد آب از شبکه‌شکن، تنداب و ... در محل‌های مختلف از جمله محل آب‌بندها استفاده می‌شود. با توجه به کمبود انرژی و استفاده بهینه از منابع آب، می‌توان به جای استفاده از سازه‌های فوق، از توربین پیچ ارشمیدس جهت تبدیل انرژی پتانسیل و جنبشی آب به انرژی مکانیکی و تولید برق جهت افزایش بهره‌وری آب در کanal‌های آبیاری استفاده کرد.

پیچ ارشمیدس یکی از اختراعاتی است که از عصر باستان تاکنون، انجام شده است و مورد استفاده و بهره‌برداری قرار می‌گیرد. به تازگی، کاربرد جدید این پیچ به عنوان توربین آبی جهت تولید انرژی پاک مورد توجه قرار گرفته است. با توجه به ظرفیت‌های موجود در سامانه‌های آبرسانی، شبکه‌های آبیاری، رودخانه‌ها و ... می‌توان از توربین پیچ ارشمیدس جهت تولید انرژی استفاده کرد. در نتیجه، مطالعه جهت شناخت کارکرد آن در این سامانه‌ها، ضروری است که مطالعه آن در کanal‌های آبیاری موضوع پژوهش حاضر است.

نیروگاههای برق‌آبی براساس ظرفیت تولید برق، به نیروگاههای برق‌آبی بزرگ^۱ (ظرفیت بیشتر از ۱۰۰ مگاوات)، متوسط^۲ (ظرفیت بین ۱۵ تا ۱۰۰ مگاوات)، کوچک^۳ (بین یک تا ۱۵ مگاوات)، خیلی کوچک^۴ (ظرفیت ۱۰۰ کیلووات تا ۱۰۰۰ کیلووات)، ریز^۵ (ظرفیت بین پنج کیلووات تا ۱۰۰ کیلووات) و خیلی ریز^۶ (ظرفیت بین ۳۰۰ وات تا ۵ کیلووات) طبقه‌بندی می‌شوند (Derakhshan & Riasi, 2014).

نیروگاههای برق‌آبی با ظرفیت تولید پایین، منابع انرژی نسبتاً کوچکی هستند که تقریباً ۳ تا ۴ درصد کل انرژی موردنیاز انسان را تولید می‌کنند (REN21, 2013). مشتریان

مدیریت آب و آبیاری

دوره ۱۱ ■ شماره ۳ ■ پاییز ۱۴۰۰

می‌تواند به طور آزادانه در داخل محفظه بچرخد. بخشی از آب که می‌تواند از قسمت درز به پایین دست حرکت کند نشت جریان^{۱۲} نام دارد. جریانی از آب که از روی شفت به پایین دست می‌تواند ریزش کند جریان سرریز^{۱۳} نامیده می‌شود. در برخی موارد، محفظه نیز به پیچ متصل شده و همراه با آن می‌چرخد. زاویه‌ای که محور پیچ با خط افق می‌سازد، زاویه استقرار پیچ نام دارد.

آب از قسمت بالا وارد مجموعه و با چرخش پیچ وارد پره‌های آن شده و در نهایت از خروجی پیچ در پایین دست خارج می‌شود. آبی که در راستای محور پیچ به قسمت پایین حرکت می‌کند بین دو پره مجاور گیر افتاده و واحدهای حجمی گستته را تشکیل می‌دهد که باکت^{۱۴} نام دارد. با توجه به مایل بودن محور پیچ، باکت‌ها باعث به وجود آمدن اختلاف ارتفاع (اختلاف فشار) در دو طرف پره‌ها خواهند شد. شکل مارپیچ پره‌ها باعث می‌شود که مؤلفه مماسی نیروی فشاری وارد بر محور مرکزی پیچ، گشتاوری را ایجاد کند که منجر به چرخیدن پیچ می‌شود. اگر یک زنراثور به پیچ وصل شود، چرخش مکانیکی پیچ می‌تواند برای تولید برق استفاده شود.

همان‌طور که در شکل (۱) مشاهده می‌شود با توجه به ساختار توربین پیچ ارشمیدس به راحتی، حتی در کانال‌های آبیاری موجود نیز در محل سازه‌هایی مانند شبیشکن که پتانسیل قابل توجیهی جهت تولید انرژی در آن‌ها وجود دارد، قابل اجراست. در شکل (۲)، تصویر یک شبیشکن قبل (a) و بعد (b) از نصب توربین پیچ ارشمیدس ارائه شده است. همان‌طور که مشاهده می‌شود جریان از شبیشکن به صورت سرریز عبور کرده و پس از استهلاک انرژی در امتداد کanal جریان می‌یابد. در صورت نصب توربین پیچ ارشمیدس، جریان وارد آن شده و انرژی آب به جای مستهلاک شدن به جریان برق تبدیل می‌شود.

al., 2012 محدوده مربوط به پیچ ارشمیدس برای دبی ۰/۲ متر مکعب بر ثانیه تا ۸ متر مکعب بر ثانیه و ارتفاع حدود ۱ تا ۸ متر است (Stergiopoulou & Kalkani, 2015; Stergiopoulou et al., 2013 در ایران، این پتانسیل وجود دارد.

با توجه به این که عمق آب در خروجی توربین به کanal پایین دست، تابع عمق پایاب کanal است، بررسی تغییرات عمق پایین دست بر عملکرد توربین پیچ ارشمیدس ضروری است. در این پژوهش، در نظر است تا مدل سازی سه‌بعدی پیچ ارشمیدس با استفاده از FLOW-3D انجام شود و تأثیر عمق‌های مختلف پایاب بر عملکرد آن با استفاده از مدل مذکور بررسی شود. بررسی هیدرولیک جریان، قبل از بکارگیری آن‌ها در کانال‌های آبیاری امری ضروری است.

مواد و روش‌ها

معرفی توربین پیچ ارشمیدس

شکل شماتیک توربین پیچ ارشمیدس در شکل (۱) نشان داده شده است. آب از طریق کanal ورودی بالا دست وارد توربین شده و با اعمال فشار هیدرولاستاتیکی به توربین باعث چرخش آن می‌شود. با چرخش توربین آب در داخل آن به پایین دست هدایت شده و وارد کanal پایین دست می‌شود.

هسته مرکزی یک توربین پیچ ارشمیدس، بدنه پیچ ارشمیدس است که هندسه آن بسیار شبیه به پمپ پیچ ارشمیدس است. یک پیچ ارشمیدس، مجموعه‌ای از صفحات مارپیچ به نام پره^{۱۵} است که روی یک شفت سیلندری مرکزی^۹ به صورت ثابت قرار گرفته‌اند. پیچ در یک محفظه‌ای^{۱۰} قرار گرفته است که یا به صورت کامل پیچ را احاطه کرده و یا به صورت نیم‌سیلندر فقط قسمت پایین شفت را در بر می‌گیرد. به طور معمول یک درز^{۱۱} کوچک بین پیچ و محفظه قرار دارد که در نتیجه آن، پیچ

مدیریت آب و آبیاری

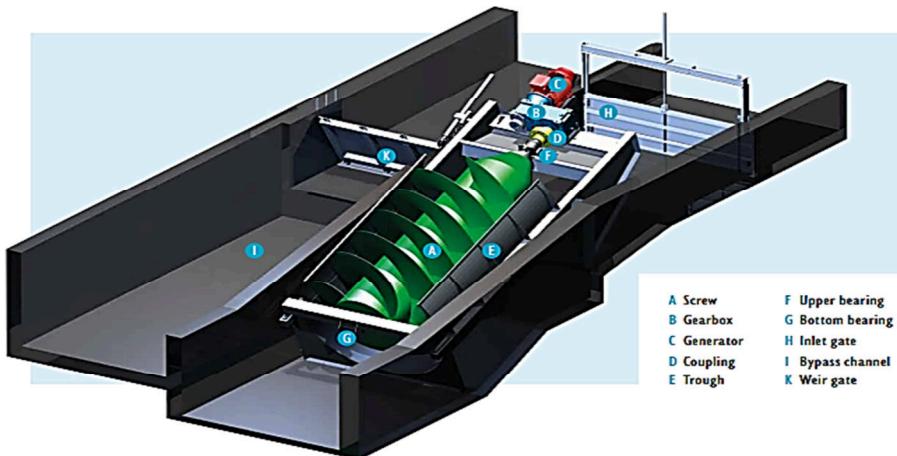


Figure 1. The components of an Archimedes screw turbine

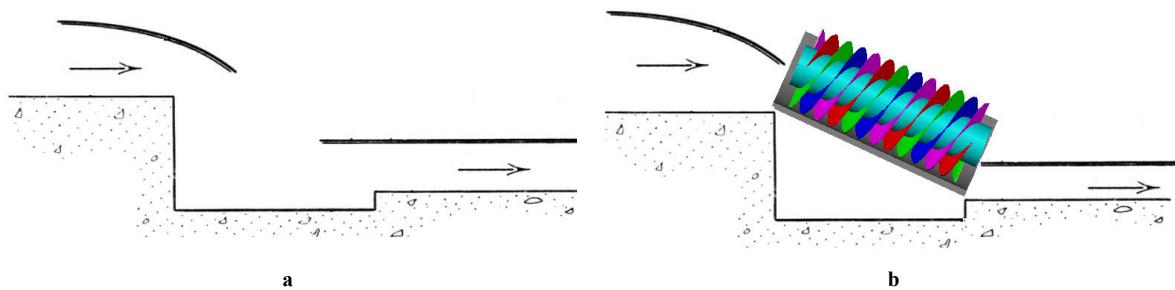


Figure 2. Vertical drop (a), and installed Archimedes screw on the vertical drop (b)

معادلات حاکم بر توربین پیچ ارشمیدس

برای مدل سازی ریاضی و حل عددی پدیده حاکم بر پیچ ارشمیدس، باید معادلات حاکم بر پدیده سیال ها یعنی معادلات سه بعدی و غیر ماندگار ناویر- استوکس را حل کرد. برای این منظور از روش CFD^{۱۵} استفاده می شود. در این راستا نرم افزارهای مختلفی توسعه یافته است، که در این پژوهش از نرم افزار FLOW-3D استفاده شده است. اندازه گیری میدان های فشار و سرعت با استفاده از کارهای آزمایشگاهی بسیار پیچیده، زمانبر و با خطای همراه است. حال آنکه، با استفاده از روش های عددی به سهولت می توان میدان های سرعت و فشار را محاسبه کرد. با داشتن فشار می توان گشتاور و در نتیجه راندمان توربین پیچ ارشمیدس را محاسبه کرد. معادله دیفرانسیلی جزئی برای پیوستگی به صورت معادله (۱) نوشته می شود.

در جدول (۱)، مقدار توان قابل حصول در انواع شبکه ها براساس اطلاعات نشریه شماره ۴۸۲ معاونت برنامه ریزی و نظارت راهبردی رئیس جمهور (۱۳۸۸) محاسبه و ارائه شده است. لازم به ذکر است که کل توان قابل حصول براساس دبی و ارتفاع محل با ضرب سه پارامتر دبی، ارتفاع و وزن مخصوص آب به دست می آید.

Table 1. Exploitabl power from drops located in irrigation canals

Type of drop	Maximum flow (m^3/s)	Maximum head (m)	Maximum available power (kW)
Vertical drop	3.0	1.8	53.0
Rectangular inclined drop	3.0	4.5	132.4
Pipe drops	1.5	4.5	66.2
Baffled apron drop	28.3	4.5	1248.8

مشاهی کanal بالادست و پایین دست در نظر گرفته شد. مشخصات پیچ طراحی شده جهت شبیه‌سازی، پیچ ارشمیدس پژوهش آزمایشگاهی Lubitz *et al.* (2014) است (جدول ۲)، که برای اعتبارسنجی FLOW-3D نیز استفاده شد.

Table 2. The screw specification

Parameter	Symbol	Unit	Value
Inner diameter	<i>Di</i>	cm	8.03
Outer diameter	<i>Do</i>	cm	14.6
Pitch	S	cm	14.6
length	L	cm	58.4
Blade number	<i>N</i>	-	3
Inclination angle	<i>B</i>	°	30
Volume flow rate	<i>Q</i>	m ³ .s ⁻¹	1.13

شبیه‌سازی

شرایط مرزی تعریف شده در این پژوهش به صورت زیر است. شرایط مرزی کف و کناره‌های کanal و سطح آب به صورت شرط مرزی تقارن که در آن شرایط داخل میدان حل به مرزها و خارج از میدان انتقال می‌یابد، شرط مرزی ورودی به کanal بالادست به صورت دبی ثابت (Q) و شرط مرزی خروجی از کanal پایین دست به صورت فشار یا ارتفاع (P) ثابت که متناسب با ارتفاع آب در پایین دست، تعریف می‌شود. این شرط مرزی باید طوری تعریف شود که منطبق بر شرایط جریان در کanal پایین دست باشد.

شرایط اولیه شامل جریان ماندگار، ارتفاع آب ثابت در داخل کanal‌های بالادست و پایین دست است. پیچ ارشمیدس در ابتدا دارای سرعت صفر (پیچ بدون چرخش است) بوده که جهت جلوگیری از آشفتگی‌های زیاد، به تدریج سرعت آن تا سرعت موردنظر افزایش می‌یابد. فشار در ابتدای کanal بالادست و انتهای کanal پایین دست به صورت هیدرولاستاتیک است.

لازم به ذکر است که سرعت زاویه‌ای توربین پیچ ارشمیدس نسبت به سایر توربین‌ها کمتر است لذا عمر

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

که در آن، *u* بردار سرعت، ρ جرم مخصوص سیال و *t* زمان است.

معادله کلی حرکت را می‌توان از قانون دوم نیوتون استخراج کرد که به صورت معادله (۲) می‌باشد:

$$\rho \left(\frac{\partial u}{\partial t} + u \cdot \nabla u \right) = -\nabla p + \mu \nabla^2 u + f \quad (2)$$

که در آن *u* بردار سرعت، *t* زمان، ρ جرم مخصوص، *p* بردار فشار، μ بردار تنش برشی و f بردار نیروی داخلی است. سمت چپ معادله فوق برابر شتاب انتقالی و لحظه‌ای و سمت راست برابر با گرادیان‌های فشار، تنش برشی و نیروهای داخلی f است. نیروی داخلی در اینجا فقط نیروی ثقل است.

در این پژوهش، جهت مدل‌سازی آشفتگی از مدل FLOW-3D^{۱۷} نرم‌افزار RNG یکی از مدل‌های عددی سه بعدی قدرتمند و بسیار دقیق دینامیک سیالات محاسباتی (CFD) است که میدان حل را (محدوده جریان و سیال مسئله) به شبکه‌های با اندازه کوچک به نام مش^{۱۷} تقسیم کرده و معادلات حاکم بر سیال را برای هر مس از شبکه، گسته‌سازی و حل می‌کند. با توجه به تعداد و حجم زیاد معادلات مربوطه از ارائه آن‌ها در اینجا صرف‌نظر شده است و جهت اطلاع از معادلات و روش حل به سایت FlowScience معرفی می‌شود.

طراحی پیچ ارشمیدس

هندرسون پیچ ارشمیدس در محیط نرم‌افزار اتوکد طراحی ترسیم و سپس وارد نرم‌افزار FLOW-3D شد. در ادامه سه بلوك مش برای کanal بالادست، پیچ ارشمیدس و کanal پایین دست تعریف شد. با توجه به پیچیدگی هندرسون پیچ ارشمیدس، اندازه مش مربوطه بسیار کوچک‌تر از

مدیریت آب و آسیاری

برای اطمینان از اعتبار محاسبات FLOW-3D و استفاده از آن برای شبیه‌سازی‌های مختلف، باید نتایج محاسبات عددی با نتایج عملی و آزمایشگاهی مطابقت داده شود. اگر خطای بین نتایج محاسباتی با نتایج آزمایشگاهی، در حد قابل قبولی باشد، یعنی نتایج مدل Lubitz *et al.* (2014) جهت اعتبارسنجی استفاده شد که مشخصات این پیچ در جدول (۱) ارائه شده است. مطابق با نتایج پژوهش ذکر شده، توان مکانیکی برای سرعت‌های زاویه‌ای پنج، ۱۰ و ۱۵ به ترتیب برابر با ۱/۹۴۲، ۱/۱۸۷ و ۱/۹۸۰ وات می‌باشد.

نتایج و بحث

در این پژوهش، اعتبارسنجی مدل FLOW-3D برای سرعت‌های زاویه‌ای پنج، ۱۰ و ۱۵ رادیان بر ثانیه انجام گرفت. سرعت زاویه‌ای بهینه مرتبط با توان مکانیکی و راندمان مکانیکی حداکثر، در پژوهش آزمایشگاهی Lubitz *et al.* (2014)، برابر با ۱۰ رادیان بر ثانیه حاصل شده است. در پژوهش حاضر و در مدل‌سازی عددی نیز، سرعت زاویه‌ای بهینه برابر با ۱۰ رادیان بر ثانیه بدست آمد. برای شبیه‌سازی پیچ ارشمیدس و یافتن مقادیر گشتاور و توان مکانیکی که مطابق با نتایج آزمایشگاهی باشند، تعداد مش‌های مختلف بررسی شد. حداقل تعداد مش باید به اندازه‌ای باشد که هندسه پیچ ارشمیدس به صورت کامل توسط نرم‌افزار قابل شناسایی باشد و نتایج با نتایج آزمایشگاهی مطابقت داشته باشد.

بررسی مش‌های مختلف نشان داد که برای تعداد مش بیشتر از یک میلیون، نرم‌افزار می‌تواند تمام قسمت‌های پیچ را به طور کامل بشناسد. به همین دلیل برای مش‌های بیشتر از یک میلیون، انطباق نتایج مدل با نتایج آزمایشگاهی مدنظر قرار گرفت. پس از انجام شبیه‌سازی،

مفید آن بالاتر می‌باشد. با توجه به این نکته و همچنین مقادیر استفاده شده در پژوهش‌های دیگر، سه سرعت زاویه‌ای شامل پنج، ۱۰ و ۱۵ رادیان بر ثانیه در این پژوهش مورد بررسی قرار گرفت. جهت بررسی تأثیر عمق آب در کanal پایین‌دست بر توان مکانیکی تولید شده و راندمان، سه نسبت استغراق به ترتیب برابر با ۱، ۰/۷۵ و ۰/۵ بررسی شد. نسبت استغراق با استفاده از رابطه (۳) محاسبه می‌شود.

$$I = \frac{H_{down} - H_0}{D_o} \quad (3)$$

که در آن، I نسبت استغراق، D_o برابر با قطر خارجی پیچ، H_{down} ارتفاع آب در کanal پایین‌دست و H_0 ارتفاع پایین‌ترین نقطه کanal است. در شکل (۳)، پارامترهای فوق نشان داده شده است.

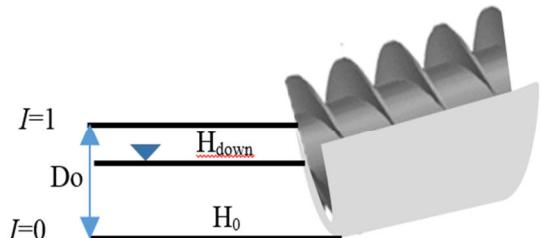


Figure 3. Submersion ratio.

اگر انتهای پیچ کاملاً مستغرق شده باشد، نسبت استغراق برابر با ۱ و اگر هیچ استغراقی وجود نداشته باشد، نسبت استغراق برابر با صفر است. به منظور اطمینان از هم‌گرایی مدل باید معیار هم‌گرایی در نظر گرفته شود. در صورتی که سطح آب در حوضچه‌ها ثابت شود و پارامترهایی گشتاور و دبی در یک مقدار مشخص که از نتایج آزمایشگاهی به دست آمده است ثابت بمانند، در این صورت مدل هم‌گرا شده است. لازم به ذکر است که مدل FLOW-3D در صورتی که مدل هم‌گرا شده باشد یک پیغامی مبنی بر هم‌گرایی و رسیدن به حالت ماندگار را به کاربر می‌دهند.

مدیریت آب و آسیاری

نسبت استغراق، توان مکانیکی تولید شده تا استغراق $0/75$ تقریباً تغییر چندانی نمی‌کند. با این حال، توان مکانیکی برای نسبت استغراق یک، کاهش یافته و به $2/38$ وات می‌رسد که دلیل آن افزایش فشار هیدرواستاتیک آب با افزایش ارتفاع آب در کanal پایین‌دست است که باعث مقاومت در مقابل جریان می‌شود. فشار هیدرواستاتیک آب در بالادست پره‌ها و ورودی کanal بالادست، نیروی مقاوم و در پایین‌دست پره‌ها و خروجی به کanal پایین‌دست، نیروی مقاوم است. گشتاور ایجاد شده در پره‌ها بر اثر نیروی هیدرواستاتیک آب برابر با مجموع گشتاورهای ایجاد شده در تک‌تک باکت‌هast. بنابراین، وجود مقداری استغراق در کanal پایین‌دست، باعث کاهش نوسانات سطح آب و جلوگیری از تلاطم و افزایش توان خروجی خواهد شد.

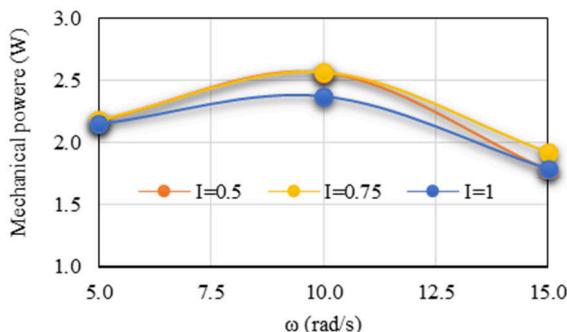


Figure 4. Mechanical power output

حداکثر و راندمان ($0.79/$ ٪) نیز در سرعت زاویه‌ای 10 رادیان بر ثانیه حادث شده است (شکل ۵). با افزایش نسبت استغراق، راندمان تا استغراق $0/75$ تقریباً تغییر چندانی نمی‌کند. عمدۀ تأثیر عمق آب پایاب در عملکرد توربین، به خاطر کاهش تلاطم آب خروجی از توربین می‌باشد، زیرا مانند یک مانع در برابر جریان عمل کرده و منجر به تشکیل جریان زیرحرانی در خروجی پیچ ارشمیدس می‌شود به طوریکه حداکثر مقدار عدد فرود

توان مکانیکی حاصله برای مشاهی $1/5$ ، 2 و $2/5$ میلیون در سرعت زاویه‌ای 10 رادیان بر ثانیه محاسبه شد. نتایج نشان داد که تعداد دو میلیون مش، بهینه بوده و با این تعداد مش، میانگین مربع خطاهای نتایج عددی و آزمایشگاهی حداقل و برابر با $0/084$ می‌باشد (جدول ۳). ذکر این نکته ضروری است که برای مش $2/5$ میلیون مقدار میانگین مربع خطاهای برابر با $0/078$ می‌باشد، با این حال، مش دو میلیون نیز نتایج قابل قبول به دست می‌دهد که جهت کاهش محاسبات مقدار دو میلیون در نظر گرفته شد. هم‌چنین تعداد مش‌ها در جهت طول، عرض و ارتفاع (در حالت دو میلیون مش) به ترتیب 350 ، 79 و 72 و اندازه سلول‌ها در تمامی جهات برابر با $0/0021$ براساس مش ساختار یافته می‌باشد. گام زمانی محاسبات نیز بین $0/0001$ تا $0/0004$ تغییر می‌کرد. در ادامه نتایج براساس، تعداد مش‌های بهینه شبیه‌سازی و ارائه شده است.

Table 3. Relative errors for different mesh cells

No. of mesh cells	RMSE
1.0	0.384
1.5	0.111
2.0	0.084
2.5	0.078

در شکل (۴) نمودار توان مکانیکی خروجی نشان داده شده است. جهت بررسی فقط اثر عمق آب پایین‌دست، عمق آب در بالادست طوری ثابت نگهداشته شد که آب از روی شفت مرکزی پیچ در آستانه سرریزشدن باشد. زیرا سرریزشدن آب باعث ایجاد تلفات و کاهش راندمان خواهد شد. با تغییر ارتفاع آب پایین‌دست، میزان استغراق پایین‌دست تغییر می‌کند که این کار با استفاده از یک سرریز انجام شد.

حداکثر توان مکانیکی ($2/57$ وات) در سرعت زاویه‌ای 10 رادیان بر ثانیه ایجاد شده است. با افزایش

فقط بخشی از پیچ در محور طولی نمایش داده شده است. همان‌طور که دیده می‌شود سرعت نسبتاً پایینی در پیچ وجود دارد که علت آن فشار هیدرواستاتیکی پایین است که در سیستم وجود دارد. مقدار جزئی سرریز نیز مشاهده می‌شود که به صورت پرتاب قطرات آب از روی پیچ می‌باشد. لازم به ذکر است که جهت مشاهده بهتر میدان، هندسه پیچ ارشمیدس ارائه نشده است.

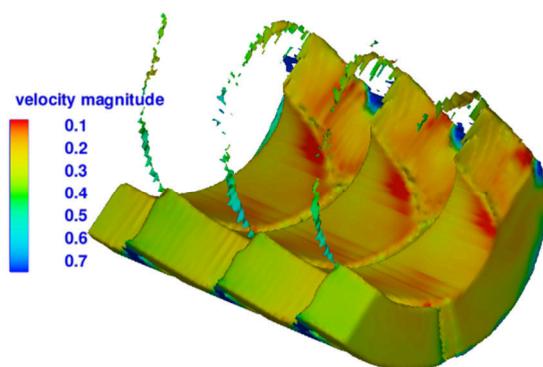


Figure 7. Velocity magnitude within the screw and trough

نتیجه‌گیری

در این پژوهش، مدل‌سازی سه‌بعدی توربین پیچ ارشمیدس با استفاده از نرم‌افزار FLOW-3D جهت به‌کارگیری در کانال‌های آبیاری انجام و اثر عمق پایاب در کانال بر عملکرد توربین بررسی شد. هندسه سه‌بعدی پیچ ارشمیدس در محیط اتوکد سه‌بعدی ترسیم و سپس وارد نرم‌افزار شد. در نرم‌افزار مذکور، شرایط اولیه و مرزی تعریف و سپس اعتبارسنجی آن با استفاده از داده‌های آزمایشگاهی انجام شد. نتایج بررسی مشاهدات مختلف نشان داد که تعداد مشاهدات بیشتر از دو میلیون مش، برای مدل‌سازی مناسب است. همچنین، بررسی سرعت‌های زاویه‌ای مختلف نشان داد که سرعت زاویه‌ای بهینه برابر با ۱۰ رادیان بر ثانیه است. این سرعت زاویه‌ای در مقایسه با سرعت زاویه‌ای سایر توربین‌ها، پایین‌تر بوده که منجر به تلفات اصطکاکی کم‌تر و عمر مفید توربین خواهد شد.

حاصله ۰/۹ به دست آمد. این در حالی است که آزادبودن انتهای پایین‌دست باعث به وجود آمدن عدد فرود تا ۲ نیز می‌شود که نشان‌گر سرعت بالای جریان در خروجی و در نهایت تلفات زیاد می‌باشد.

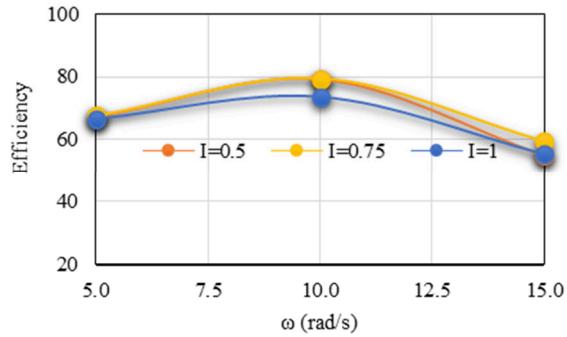


Figure 5. Efficiency output

منحنی تغییرات عمق در طول شبیه‌سازی در انتهای توربین پیچ ارشمیدس و داخل کanal پایین‌دست در شکل (۶) نشان داده شده است. همان‌طور که مشاهده می‌شود بعد از طول ۰/۵۹ متر که کانال پایین‌دست شروع می‌شود تقریباً تغییرات عمق یک روند ثابتی به خود می‌گیرد و با نزدیک شدن به سرریز عمق افزایش یافته و پس از سرریز شدن در امتداد کانال، ادامه می‌یابد.

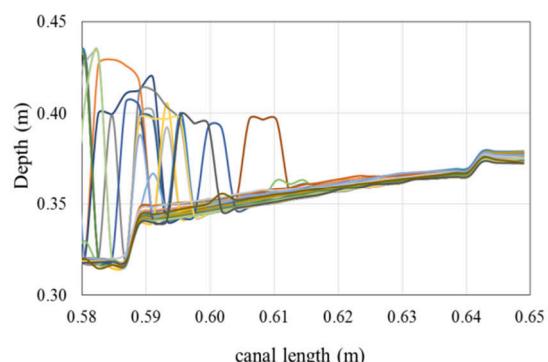


Figure 6. Tailwater variations during the simulation.

در شکل (۷) تغییرات سرعت جریان در میدان حل نشان داده شده است. جهت بزرگ‌نمایی و نمایش بهتر

مدیریت آب و آبیاری

- Derakhshan, S., & Riasi, A. (2014). *Water turbines*. Tehran, Jahad Daneshgahi.
- Kozyn, A., & Lubitz, W.D. (2017). A power loss model for Archimedes screw generators. *Renewable Energy*, 108, 260-273.
- Lashofer, A., Hawle, W., & Pelikan, B. (2012). State of technology and design guidelines for the Archimedes screw turbine, In *Proceedings of the Hydro 2012-Innovative Approaches to Global Challenges*, Bilbao, Spain, 29-31 October.
- Lisicki M., Lubitz W., & Taylor, G.W. (2016) Optimal design and operation of Archimedes screw turbines using Bayesian optimization. *Applied Energy*, 183, 1404-1417.
- Lubitz, W.D., Lyons, M., & Simmons, S. (2014). Performance model of archimedes screw hydro turbines with variable fill level. *Journal of Hydraulic Engineering*, 40, 04014050.
- Müller, G., & Senior, J. (2009). Simplified theory of Archimedean screws. *Journal of Hydraulic Research*, 47, 666-669.
- Muysken, J. (1932). Calculation of the Effectiveness of the Auger. *De Ingenieur*, 21, 77-91.
- No. 482, (2009). *Hydraulic Design Criteria for Drops, chutes, and Energy Dissipators in Irrigation and Drainage Networks*, Vice Presidency for Strategic Planning and Supervision. (In Persian).
- Nuernbergk, D.M. (2017). Archimedes Screw in the Twenty-First Century, Archimedes in the 21st Century, Springer. pp. 113-124.
- REN21. (2013). *Renewables 2013: Global Status Report*. Renewable Energy Policy Network for the 21st Century.
- Rorres, C. (2000). The turn of the screw: optimal design of an Archimedes screw. *Journal of Hydraulic Engineering*, 126, 72-80.
- Stergiopoulou, A., Stergiopoulos, V., & Kalkani, E. (2013). Contributions to the study of hydrodynamic behaviour of innovative Archimedean screw turbines recovering the Hydropotential of watercourses and of coastal currents. *Proceedings of the 13th International Conference on Environmental Science and Technology*, Athens , Greece, 5-7 September.
- Stergiopoulou, A., & Kalkani, E. (2015). Towards a First CFD Study of Modern Horizontal Axis Archimedean Water Current Turbines. *International Research Journal of Engineering and Technology (Irjet)*, E-Issn, 2395-0056.

نتایج نشان داد که وجود استغراق در انتهای پیچ ارشمیدس ضروری است، زیرا وجود جریان آزاد در انتهای پیچ باعث می‌شود که تأثیر آب موجود در باکت انتهای در تولید گشتاور و توان مکانیکی پایین باشد. با این حال، نسبت استغراق باید بیشتر از ۰/۷۵ باشد، زیرا نیروی هیدرولاستاتیکی تولیدشده توسط آن به صورت نیروی مقاوم عمل کرده و باعث کاهش توان خواهد شد. نتایج نشان داد که استغراق بین ۰/۵ تا ۰/۷۵ مناسب می‌باشد و در احداث این توربین‌ها در کانال‌های آبیاری، عمق آب پایاب متناظر باید ایجاد شود.

پیوست‌ها

1. Large
2. Medium
3. Small
4. Mini
5. Micro
6. Pico
7. Solidworks
8. Blade
9. Central Cylindrical Shaft
10. Trough
11. Gap
12. Flow Leakage
13. Weir Flow or Overflow
14. Bucket
15. Computational Fluid Dynamic
16. ReNormalized Group
17. Mesh

تعارض منافع

هیچ گونه تعارض منافع توسط نویسنده‌گان وجود ندارد.

منابع

- C Zafirah, R., & Nurul Suraya, A. (2016). Parametric Study on Efficiency of Archimedes Screw Turbine. *ARPJN Journal of Engineering and Applied Sciences*, 11, 10904-10908.