

کارآفرینی

انجمن علمی دانشجویی مهندسی دریا شناور بالابان

مقدمه:

این تیم با هدف آشنایی عملی با اصول طراحی مهندسی، ارتباط موثر میان صنعت و دانشگاه، و همچنین کسب مقام در چهارمین دوره مسابقات ملی شناورهای هوشمند تشکیل گردید و برای دستیابی به این مهم فعالیت‌های خود را بطور رسمی آغاز نمود.

مراحل مفترض ساخت:

تعیین جنس و نوع بدنه:

طی ۲۰ تا ۳۰ سال گذشته ساخت سازه‌های سبک وزن به طور گسترش افزایش یافته است در طول این دوره استفاده از آلیاژهای آلومینیوم و کامپوزیت در صنعت ساخت شناورهای تندرو افزایش یافته است اولین بار بعد از چند جهانی دوم شناورهای کوچک کامپوزیتی توسط نیروی دریایی امریکا ساخته شد این قایق با دواه بودند و پس از آن استفاده از مواد کامپوزیتی برای ساخت انواع شناورها به شدت افزایش یافت.

مزیت کامپوزیت‌ها در شناورها عبارتند از:

- ۱- وزن کمی دارند که در نتیجه باعث افزایش پایداری محدوده عملیات و باربری و کاهش مصرف سوخت می‌شود.
- ۲- تحمیر و نگهداری کم تری نیاز است.
- ۳- در مقابل خودگی شیمیایی و خودگی مکانیک مقاوم هستند.
- ۴- در مقابل فستیگی نیز مقاوم هستند.
- ۵- جاذب ارتعاش و نویز هستند.
- ۶- نسبت استمکاهم به وزن بالای دارد.
- ۷- نصب کامپوزیت طی فرایند سرد صورت می‌گیرد بنا براین تنفس ها دریک نامنی کوچک متتمرکز نمی‌شود.
- ۸- تاثیر ترکیبات و الیاف های به کار رفته در کامپوزیت می‌توان به استمکاهم مورد نظر رسید.

تعیین نوع بدنه:

شناورها براساس فرم کلی بدنه به دو دسته کلی تقسیم بدنه می‌گردند:

- ۱- شناورهای تک بدنه (Monohull)
- ۲- شناورهای چند بدنه (multihull)

این دسته از شناورهای تندرو، دارای دو نیم بدنه مجزا از هم هستند که عرضه ای بر روی آنها قرار گرفته است و قسمت متصل کننده آنها به هم، بدنه اصلی نامیده می‌شود، که به هریک از نیم بدنه‌ها Demihull گفته می‌شود. هر یک از دو نیم بدنه یک کاتاماران می‌توانند نسبت به ممور و سطخ خود متقاضان یا نامتقاضان باشند.

مهمترین علت انتخاب این بدنه عبارتند از:

- تعادل بیشتر
- عرضه وسیع
- قابلیت حفظ مسیر و قدرت مانور

* این شناور از نوع دو بدنه (کاتاماران) بوده و دارای طول ۱۵.۲۴ متر، عرض ۷.۰۱ متر و آبخور ۱.۱۴۴۸ متر، با وزن جابجایی ۲۸.۰۰۸ تن و سرعت ۳۰ نات می‌باشد. خطوط بدنه این شناور کاملاً توسط اعضای تیم تولید شده و همچنین پروانه این شناور نیز منحصرآ توسط این تیم طراحی شده که دارای بیشترین تراست و کمترین مقدار اتلاف انرژی می‌باشد.

امروزه طراحی و ساخت شناورهای تندرو با توجه به قابلیت‌های ویژه‌ی آن در زمینه‌های نظامی و عرصه‌ی مسافربری جایگاه خاصی را به خود اختصاص داده است. در ایران نیز مانند بسیاری از کشورهای دیگر تکنولوژی طراحی و ساخت این شناورها در حال پیشرفت و تکامل می‌باشد. شناورهای تندرو تاریخچه‌ی نسبتاً طولانی دارند اما در عین حال پیشرفت‌های مهم در این عرصه در دهه‌های اخیر صورت پذیرفته است. استان بوشهر با داشتن پتانسیل‌های فوب و نیروهای کارآمد می‌تواند در این زمینه موفق باشد.

چکیده:

پروژه‌ی طراحی شناور تندرو و هوشمند، با به کارگیری چندین (وش و نزه افزار تخصصی صورت پذیرفته است. در مرحله طراحی این پروژه سعی برآن است که تمام قسمت‌های طراحی مطابق با بهترین (وش‌های محسوباتی و طراحی موجود انجام پذیرد.

در شاخه‌ی طراحی شناور با توجه به هدف پروژه نمونه‌ای از بدنه پر کاربرد از شناورهای کاتاماران انتخاب و با انجام چند مرحله بهینه سازی، بدنه مورد نیاز در بخش طراحی بدست آمده است. البته بهینه سازی بدنه تا مرحله نهایی ساخت نیز ادامه فواهد داشت تا بهترین و بهینه ترین حالت بدنه ممکن بدست آید.

برای طراحی و بهینه سازی بدنه از دو نزه افزار catia و maxsurf استفاده گشته است. محسوبات هیدرودینامیک شناور در چندین مرحله و بهترین (وش های محسوباتی انجام پذیرفت.

در بخش هیدرودینامیک نیز از دو نزه افزار Maxsurf و freeship برای محاسبه مولفه‌های پایداری و هیدرودینامیک در شرایط مورد نیاز استفاده گشته است تا بهترین حالت پایداری و جانمایی اتخاذ گردد. یکی از ویژگی‌های بازز در محسوبات هیدرودینامیک در نظر گرفتن شرایط موج هنگام محسوبات است، این کار باعث می‌شود که دقت محسوبات هیدرودینامیک افزایش و نتایج در حالت واقعی تر برای هرگزت شناور بدست آید.

برای طراحی سیستم مانور در شاخه‌ی طراحی سیستم هوشمند هدف دست یابی به یک سیستم کاملاً هوشمند می‌باشد که می‌تواند با تغییر در شرایط محیطی، شناور از رسیدن به هدف تعیین شده باز نماند. برای دست یابی به این هدف از چندین (وش موقعیت یابی مانند GPS، پردازش تصویر، و سنسورهای شتاب سنج و فاصله سنج استفاده فواهد شد که می‌تواند در شرایط گونگون موقعیت یابی کرده و با توجه به شناسایی دقیق مواضع بهترین مسیر را برای رسیدن به هدف تعیین شده انتخاب می‌کند.

