



تأثیر اندازه بویه بر پاسخ فرکانسی و زمانی در سیستم مهار کاتناری سکوی نیمه مغروق

مرتضی دردل^{1*}، حمیدرضا غفاری²، سید وحید سپهر موسوی³

1- دانشیار، مهندسی مکانیک، دانشگاه صنعتی نوشیروانی بابل، بابل

2- دانشجوی دکتری، مهندسی دریا، دانشگاه صنعتی امیرکبیر، تهران

3- دانشجوی کارشناسی ارشد، مهندسی عمران، دانشگاه صنعتی امیرکبیر، تهران

* بابل، صندوق پستی 484، dardel@nit.ac.ir

چکیده

اطلاعات مقاله

مقاله پژوهشی کامل

دریافت: 03 آذر 1396

پذیرش: 27 دی 1396

ارائه در سایت: 05 بهمن 1396

کلید واژگان:

سکوی نیمه مغروق

بویه

سیستم مهار کاتناری

تئوری سه بعدی تفرق/انتشار

با توجه به کاهش منابع طبیعی آبهای کم عمق، توسعه اکتشاف و تولید به سمت منطقه آبهای عمیق و عمیق تر منتقل شده است. انواع سازه های شناور وقتی به عنوان سکوه های تولیدی مشغول به عملیات هستند نیازمند مهار می باشند. استفاده از بویه در سیستم مهار کاتناری برای اعماق زیاد دریا می تواند موجب کاهش وزن و شعاع مهار گردد. در این مقاله پاسخ دینامیکی سکوی نیمه شناور امیرکبیر تحت تأثیر نیروهای باد و امواج در حوزه فرکانس و حوزه زمان محاسبه گردیده است. طیف موج جانسواپ و طیف باد API به عنوان شرایط محیطی در نظر گرفته شده است و همچنین تأثیر اندازه بویه بر روی پاسخ حرکت سکوی نیمه شناور بررسی شده است. پاسخ دینامیکی سکوی نیمه شناور با استفاده از معادلات مورسون و تئوری تفرق محاسبه گردیده است و هر کابل مهار به صورت زنجیره ای از المان های مورسون تحت تأثیر نیروی خارجی مدل شده است. نتایج به دست آمده از نرم افزار آکوا در حوزه زمان و حوزه فرکانس نشان می دهد که با افزایش اندازه بویه می تواند باعث افزایش حرکات سکوی نیمه شناور شده و در عوض باعث کاهش تنش های وارده بر کابل می باشد.

Effects of Buoy size on the frequency and time response in catenary mooring system of the semi-submersible platform

Morteza Dardel*, Hamidreza Ghafari¹, Seyed Vahid Sepehr Mousavi²

1- Department of Mechanical Engineering, Babol Noshirvani University of Technology, Babol, Iran

2- Department of Maritime Engineering, Amirkabir University of Technology, Tehran, Iran

3- Department of Civil Engineering, Amirkabir University of Technology, Tehran, Iran

* P.O.B. 484, Babol, Iran, dardel@nit.ac.ir.

ARTICLE INFORMATION

Original Research Paper

Received 24 November 2017

Accepted 17 January 2018

Available Online 25 January 2018

Keywords:

Semi-submersible

Buoy

catenary mooring system

three-dimensional radiation/diffraction theory

ABSTRACT

Due to the depletion of shallow water resources, the development of exploration and production has shifted towards the deep and ultra-deep water region. The types of floating platforms are all need to be moored when they are working as production platforms. Applying buoys to the catenary mooring system in deep water may reduce part of the weight and radius of a mooring. In this article, Dynamic responses of the Amirkabir semi-submersible platform was obtained under the combination of wind and wave loads in frequency domain and time domain simulation calculated. The JONSWAP wave spectrum and API wind spectrum are considered as environmental conditions, and also the effects of buoy size on the semisubmersible motion response are investigated. Dynamic responses of the semi-submersible platform determine by using the Morison equation and diffracting theory in AQWA ANSYS software and each dynamic mooring line is modeled as a chain of Morison-type elements subjected to various external forces. The obtained result from AQWA ANSYS in time and frequency domain shows that increasing buoy size, could increase motions of the semisubmersible platform but instead could decreasing the mooring line tension.

1- مقدمه

افزایش می یابد و البته با افزایش طول این کابل ها هزینه ها نیز افزایش می یابد و از لحاظ اقتصادی استفاده از چنین سیستمی مقرون به صرفه نیست. یکی از روش های حل مشکل وزن کابل های مهار به کار رفته در آب های عمیق استفاده از طناب های الیاف مصنوعی به جای سیم های سنگین و تغییر سیستم کابل های کاتناری به سیستم کابل های کشیده شده مستقیم است. گرچه این نوع سیستم ممکن است امنیت سیستم کابل مهار زنجیری کاتناری را نداشته باشد. در سیستم مهار کاتناری بخشی از زنجیر بر روی بستر اقیانوس قرار گرفته که موجب افزایش اطمینان این نوع سیستم ها تحت شرایط محیطی

انواع سکوه های شناور وقتی که به عنوان سکوه های استخراج به کار گرفته می شوند نیازمند مهار¹ هستند. مهارهای زنجیری کاتناری² به طور معمول در بسیاری از مهاربندی ها و لنگراندازی در اعماق آب های کم عمق و متوسط استفاده می شود. با افزایش عمق آب، وزن زنجیر و کابل بیش از حد بزرگ شده و نیروهای عمودی که مهارها بر شناورهای مهار شده وارد می کنند

¹ mooring

² catenary

Please cite this article using:

M. Dardel, H. Ghafari, S. V. Sepehr Mousavi, Effects of Buoy size on the frequency and time response in catenary mooring system of the semi-submersible platform, Modares Mechanical Engineering, Vol. 18, No. 02, pp. 209-218, 2018 (in Persian)

برای ارجاع به این مقاله از عبارت ذیل استفاده نمایید:

بسیار سخت اقیانوس، نسبت به سیستم کابل‌های کشیده شده مستقیم می‌شود. استفاده از بویه¹ در سیستم کابل‌های زنجیری کاتناری می‌تواند یکی دیگر از روش‌های مؤثر برای حل مشکل وزن کابل‌ها باشد.

با استفاده از تحلیل‌های استاتیکی صورت گرفته بر روی کابل‌های مهار همراه با بویه و مقایسه با کابل‌های مهار زنجیره‌ای قدیمی، مزایای استفاده از بویه در سیستم کابل‌های زنجیری منحنی شکل کاتناری می‌تواند شامل کاهش وزن سنگین زنجیر و سیم یک سیستم مهار، کاهش پیش تنش، همچنین کاهش شعاع کابل مهار، کاهش اثرگذاری نصب دیگر کابل‌ها، از بین بردن قسمتی از نیروی بازگردان و توانایی مقاومت بیشتر در برابر نیروهای سخت‌تر اقیانوس می‌باشد، در همین حال، معایب استفاده از بویه در سیستم کابل‌های کاتناری نیز شامل افزایش مدت زمان فرایند نصب، احتمال بروز آسیب به بویه‌ها و ایجاد ویژگی‌های دینامیکی پیچیده‌تر نسبت به کابل مهار ترکیبی است.

مطالعات در مورد دینامیک کابل‌های دریایی همراه با بویه توسط بسیاری از محققان از سال‌های پیش آغاز شده است. ناکاجیما و همکاران [1] با استفاده از روش تفاضل محدود به محاسبه پاسخ دینامیکی کابل‌های مهار چندبخشی شامل بویه‌ها پرداختند. ماوراکوس و همکاران [2-4] به مطالعه تأثیرات بویه‌ها نظیر تعداد، اندازه و موقعیت اتصال بر روی تنش دینامیکی کابل‌های مهار به صورت عددی و تجربی پرداختند. وانگ [5] تحلیل استاتیکی کابل، زنجیر و بویه سیستم مهار را بررسی کرد و تأثیر کشیدگی کابل، اندازه و وزن بویه را به دست آورد.

وان و بروئن [6] به مقایسه روش‌های محاسبه دینامیکی حوزه فرکانس، حوزه زمانی و روش شبه استاتیکی با استفاده از شبیه‌سازی عددی پرداختند و همچنین نشان دادند که در محاسبه مسائل غیرخطی در تحلیل دینامیکی کابل‌های مهار دارای بویه باید روش حوزه زمانی مورد استفاده قرار گیرد.

در تحقیقات صورت گرفته توسط برخی از پژوهش‌گران بر روی کابل‌های مهار به‌طور عمده بر روی آنالیز کششی دینامیکی سیستم‌های کابل مهار تأکید شده است. مطالعات متعدد نشان می‌دهند که دینامیک سیستم مهار به شدت به پارامترهای طراحی خاص، مانند تعداد خطوط مهار، موقعیت مهار بر روی شناور، مواد، جهت‌گیری خطوط مهار و غیره بستگی دارد. تحقیقات صورت گرفته در مورد دینامیک کابل‌های دریایی توسط بسیاری از محققان از سال‌های پیش آغاز شده است. مظاهری و اینچپیک در سال 2004 از روش پاسخ محور برای پیش‌بینی نیروی مهاربندی استفاده کردند [7]. جوردان و برتلان آگوندو در سال 2004 با ارائه یک الگوریتم انطباقی حساس به عمق، تخمین آنالین ضرایب فیزیکی یک کابل را در محیط لزج میسر ساخته که ورودی‌های این الگوریتم نیروها و موقعیت‌هایی است که توسط تجهیزاتی روی خود شناور اندازه‌گیری شده‌اند [8]. گرت در سال 2005 با مطالعه یک سکوی نیمه شناور مهار شده در عمق 1800 متری خلیج مکزیک، تحلیل دینامیکی هم‌زمان را به دو روش دامنه فرکانسی و دامنه زمانی انجام داد [9]. پیتر دیویس و همکاران در سال 2008 تأثیر سختی الیاف در تعیین پاسخ‌های خطوط مهاربند در آب‌های عمیق را مورد بررسی قرار دادند [10]. استانسبرگ در سال 2008 تأثیر جریان به تنهایی و تأثیر جریان توأم با امواج را بر یک سازه شناور مهار شده در شرایط مختلف دریا بررسی نمود [11]. هیولانگ و همکاران در سال 2009 تأثیر سختی غیرخطی مهاربند در پاسخ هیدرودینامیک سازه شناور را مورد مطالعه قرار داده و فرمول جدیدی را برای

ماتریس سختی غیرخطی برای مهاربند زنجیروار ارائه دادند [12]. اولاف والس در سال 2009 تأثیر جهت امواج بر حرکت‌های با فرکانس پائین سازه شناور و همچنین نیروی مهاربندها را مورد بررسی قرار داد [13]. تام لاسن و همکاران در سال 2009 رفتار اجزای یک زنجیر مهاربند را هم در آزمایشگاه و هم با مدل عددی تحت تأثیر پیش تنیدگی و دوران خارج از صفحه مورد بررسی قرار دادند [14]. ژانگ سو و همکاران نیز در سال 2009 مشکلات ناشی از شل شدن خطوط مهاربندی به دلیل کاهش کشش را مورد بررسی قرار دادند [15].

حسینی منش و کتابداری در سال 1395 به بررسی رفتار شناور FPSO در امواج منظم به در نظر گرفتن مهار سکو پرداختند. در این پژوهش پاسخ دینامیکی حرکتی سکو در 6 درجه آزادی مورد ارزیابی قرار گرفت [16]. کتابداری و صمدی سیستم مهار یک نمونه سکوی اسپار غیرکلاسیک اصولی را با بکارگیری تئوری تفرق سه‌بعدی در نرم‌افزار موزز مورد آنالیز قرار دادند. پریود طبیعی حرکات سکو با مهارکاتناری نیز استخراج گردید و نشان داده شد که بیشینه حرکات سازه در دوره تناوب 18 ثانیه اتفاق افتاده است که مرتبط با پاسخ‌های حرکتی سکو به نیروهای هیدرودینامیکی امواج برخوردی با زاویه صفردرجه است [17]. کتابداری و شکوهلایی با به‌کارگیری الگوریتم شبکه عصبی به بررسی تخمین تابع رفتار سکو و سیستم مهاربندی پرداختند. نتایج تحقیق نشان داد که شبکه عصبی تعلیم‌یافته به خوبی توانسته است رفتار سکوی نیمه شناور را با تقریب بسیار مناسبی پیش‌بینی نمایند [18]. اثرات چیدمان خطوط مهار بر روی پاسخ هیدرودینامیکی سکوی اسپار خریایی در مقیاس واقعی به صورت عددی و با استفاده از تئوری تفرق توسط کتابداری و همکاران مورد بررسی قرار گرفت و مشاهده گردید که اثرات چیدمان‌های مختلف مهار بر روی دامنه حرکات در پریودهای کوچک ناچیز و در پریودهای بزرگتر قابل ملاحظه است همچنین دامنه حرکات با افزایش زاویه مهار نسب به موج از صفر تا چهل و پنج درجه افزایش می‌یابد [19]. پروره و همکاران نیز به مطالعه تأثیر زاویه برخورد امواج بر روی پاسخ دینامیکی سکوی مهار شده با 3 خط کاتناری پرداختند در این بررسی از نرم‌افزار المان مرزی موزز نتایج حوزه فرکانس پاسخ سکو مورد ارزیابی قرار گرفت [20].

دینامیک خط مهار با نقاط لنگرهای جاسازی شده در کف دریا توسط ژیونگ و همکاران مورد بررسی قرار گرفت [21]. به این ترتیب آن‌ها ظرفیت مناسب برای نگهداری را مورد ارزیابی قرار دادند. منتاسیر و همکاران [22]. اثرات ساختار خط مهار بر پاسخ دینامیک سکوه‌ای خریایی را بررسی نمودند. آن‌ها چینه‌ساختار مهار برای بدست آوردن مطلوب‌ترین پاسخ سیستم را مورد بررسی قرار دادند. آزکونا و همکاران [23] یک مطالعه کامل از دینامیک مهار را انجام دادند. آن‌ها در ابتدا یک کد شبیه‌سازی براساس روابط جرم متمرکز را ارائه داده و سپس آن‌ها را برای حالت‌های مختلف شبیه‌سازی کردند. کد توسعه داده شده قابلیت پیش‌بینی کشش و انعطاف‌پذیری را داشته است.

در این مقاله تأثیر اندازه بویه بر روی مهار کاتناری جهت محاسبه پاسخ دینامیکی یک سکوی نیمه مغروق مشتمل بر 8 کابل مهار دارای آرایش 45 درجه با استفاده از نرم‌افزار آکوا بررسی شده است. برای تحلیل رفتار هیدرودینامیکی یک سازه بزرگ حجیم در امواج، روش پانل سه‌بعدی رایج‌ترین ابزار عددی است. این روش براساس تئوری پتانسیل سیال است و سطح سازه را توسط یک سری از پانل‌های تفرق² نمایش می‌دهد. روش

² diffracting panels¹ Buoy

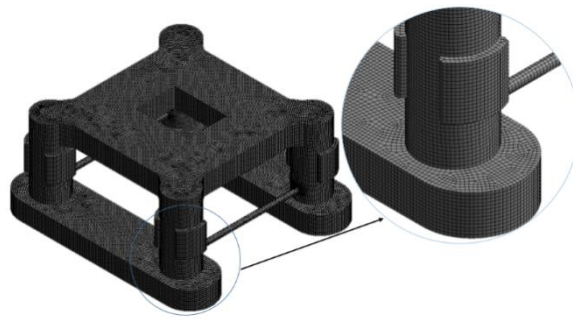


Fig.1 Meshing of semi-submersible platform in the ANSYS/AQWA

شکل 1 نمای مش خورده سکوی نیمه مغروق امیرکبیر در نرم افزار آکوا

جدول 2 مشخصات فیزیکی مهار مورد استفاده

Table 2 Mooring line properties

مؤلفه	واحد	بخش پایینی	بخش میانی	بخش بالایی
نوع	-	زنجر بین دار	کابل	زنجر بین دار
کیفیت	-	S3R	IWRS	S3R
طول	متر	1200	1000	500
قطر	میلی متر	76	86	76
مدول الاستیسیته	گیگاپاسکال	56	70	56
وزن در آب	کیلونیوتن/متر	1.08	0.26	1.08
مقاومت شکست	کیلونیوتن	5454	5101	5454

3- مساله

به منظور بررسی تأثیر اندازه بویه قرار گرفته بر روی خط مهار سکوی نیمه مغروق در پاسخ دینامیکی سکوی نیمه مغروق چهار نمونه مختلف بویه کروی شکل به ترتیب با قطرهای 2.2، 2.4، 2.6 و 2.8 متر انتخاب گردیده است. در "شکل 2" نمای شماتیک از آرایش سیستم مهار به صورت های نمای از بالا و همچنین نمایش تنها یک مهار، آن هم در چهار حالت مورد بررسی به صورت هم زمان و در نمای از پهلو آورده شده است. قابل ذکر است که خط چین نشان داده شده در شکل به عنوان زنجر و خطوط میانی به عنوان کابل مورد استفاده در سیستم مهار در نظر گرفته می شود. محل قرارگیری بویه ها در تمامی چهار حالت یکسان و در فاصله 500 متری از سکو و دقیقاً بر روی محل اتصال کابل و زنجر بالایی در نظر گرفته شده است. تفاوت میان اندازه بویه بر روی حالت قرارگیری سیستم مهار به خوبی نشان داده شده است و همان طور که مشاهده می گردد با افزایش اندازه بویه حالت قرارگیری مهار تغییر می یابد. براساس اطلاعات مربوط به امواج دریای خزر طیف موج مناسب برای شرایط دریای خزر از نوع طیف موج نامنظم جانسون³ می باشد که برای محاسبه پاسخ وارد بر سکوی نیمه مغروق امیرکبیر در نظر گرفته شده است. بر این اساس ارتفاع شاخص موج 10.5 متر با دوره تناوب موج 11.53 ثانیه و سرعت باد 38 متر بر ثانیه و همچنین سرعت جریان 1.26 متر بر ثانیه در راستای صفر درجه شمالی می باشد.

4- معادلات اساسی حاکم

4-1 معادلات هیدرو دینامیکی سکوی شناور

در این تحقیق مدل سازی عددی پاسخ دینامیکی سکوی نیمه مغروق امیرکبیر تحت تأثیر شرایط محیطی دریا در عمق ثابت و با فرض ایده آل و

معادله موريسون نیز به طور گسترده ای برای اجزای بدنه که بلند و باریک می باشند، استفاده می شود. بنابراین به کارگیری هم زمان و ترکیبی از روش های تئوری تفرق سه بعدی و معادلات موريسون که در نرم افزار آکوا¹ انسیس انجام می پذیرد و همچنین تحلیل و بررسی پاسخ حرکت سازه مهار شده به صورت دینامیکی و در دو حوزه فرکانسی و زمانی و همچنین وجود بویه بر روی سیستم مهار، وجه تمایز این تحقیق نسبت به مطالعات صورت گرفته بر روی سازه های مهار شده با ترکیب کابل و زنجر و بویه می باشد.

2- معرفی سکوی نیمه مغروق امیرکبیر و سیستم مهار

2-1 سکوی نیمه مغروق امیرکبیر

سکوی نیمه مغروق امیرکبیر مدل GVA 4000M است که توسط شرکت GVA سوئد طراحی و در کارخانه صدرای نکا و تحت کلاس DNV ساخته شده است. این سکو پایداری هیدرو استاتیک خود را از طریق مخازن بالاست تعبیه شده در ستون هایش تأمین می کند. ممان اینرسی سکوی امیرکبیر با استفاده از نرم افزار انسیس محاسبه و به همراه مشخصات هندسی در "جدول 1" آورده شده است. سکو برای عمق 1000 متری بررسی شده است. عمق آبخور در حالت عملیات با وزن جابجایی 28621 تن، برابر 19.5 متر، فاصله آزاد زیر عرشه 9 متر و همچنین چگالی ویژه آب 1.01 (تن بر متر مکعب) است [24].

در "شکل 1" نمای مش خورده سکوی نیمه مغروق امیرکبیر در نرم افزار آکوا انسیس نشان داده شده است.

2-2 سیستم مهاربندی

موقعیت سکو توسط 8 خط مهار متشکل از کابل و زنجر با آرایش 45 درجه نسبت به یکدیگر و لنگرهای 20 تنی حفظ می گردد. مشخصات مربوط به مهار مورد استفاده در این تحلیل در "جدول 2" نشان داده شده است.

جدول 1 مشخصات هندسی سکوی نیمه مغروق امیرکبیر

Table 1 Geometric dimensions of the Amirkabir semi-submersible

پارامتر	واحد	مقدار
طول کل	متر	98.6
عرض کل	متر	78.84
عرض خارج از پانتون	متر	73.4
طول پانتون	متر	80.56
عرض پانتون	متر	18.68
ارتفاع پانتون	متر	7.5
ارتفاع تا کف عرشه	متر	28.5
ارتفاع تا سقف عرشه	متر	36.5
قطر ستون ها	متر	12.9
فاصله طولی بین ستون ها	متر	54.72
فاصله عرضی بین ستون ها	متر	54.72
قطر بریس ²	متر	2
ارتفاع مهار تا کف	متر	11.2
I_{xx}	کیلوگرم مترمربع	2.24×10^{10}
I_{yy}	کیلوگرم مترمربع	1.99×10^{10}
I_{zz}	کیلوگرم مترمربع	3.16×10^{10}

¹ AQWA

² Brace

³ JONSWAP

با استفاده از معادله (2)، نیروی هیدرودینامیکی کل مرتبه اول به صورت زیر بیان می گردد:

$$F_j = \left[(F_{ij} + F_{dj}) + \sum_{k=1}^6 F_{rjk} x_k \right] \text{ که } j = 1, \dots, 6 \quad (6)$$

نیروی فرود-کریلف/زمانی از موج برخوردی:

$$F_{ij} = -i\omega\rho \int_{S_0} \varphi_i(\vec{X}) n_j dS \quad (7)$$

نیروی تفرق/زمانی از تفرق موج:

$$F_{dj} = -i\omega\rho \int_{S_0} \varphi_d(\vec{X}) n_j dS \quad (8)$$

نیروی تشعشع/زمانی از تشعشع موج با دامنه واحد در حرکت k ام جسم صلب بدین صورت است.

$$F_{rjk} = -i\omega\rho \int_{S_0} \varphi_{rk}(\vec{X}) n_j dS \quad (9)$$

نیروهای سیال می تواند بیشتر در قالب مؤلفه های عمل و عکس العمل توضیح داده شود. نیروی عمل و یا نیروی تحریک موج، از نیروی فرود-کریلف و نیروی تفرق به وجود می آید. نیروی عکس العمل از نیروی تشعشع ناشی از امواج تشعشع تولید شده از حرکات جسم شناور به وجود می آید.

پتانسیل تفرق موج، φ_{rk} ، دارای قسمت های حقیقی و موهومی است و با جایگزینی در معادله (9) جرم افزوده و ضریب میرایی موج به دست می آید.

$$\begin{aligned} F_{rjk} &= -i\omega\rho \int_{S_0} \{ \text{Re}[\varphi_{rk}(\vec{X})] + i \text{Im}[\varphi_{rk}(\vec{X})] \} n_j dS \\ &= \omega\rho \int_{S_0} \text{Im}[\varphi_{rk}(\vec{X})] n_j dS \\ &\quad - i\omega\rho \int_{S_0} \text{Re}[\varphi_{rk}(\vec{X})] n_j dS \end{aligned} \quad (10)$$

به طوری که جرم افزوده و میرایی به صورت زیر می باشد.

$$\begin{aligned} A_{jk} &= \frac{\rho}{\omega} \int_{S_0} \text{Im}[\varphi_{rk}(\vec{X})] n_j dS \\ B_{jk} &= -\rho \int_{S_0} \text{Re}[\varphi_{rk}(\vec{X})] n_j dS \end{aligned} \quad (11)$$

اگر یک مسئله نیازمند بارگذاری موج بر یک جسم ثابت باشد، تنها نیروهای عمل موج وجود دارند. هنگامی که جسم شناور باشد، هر دو نیروهای عمل و عکس العمل سیال باید در نظر گرفته شود. شایان ذکر است که تمام نیروهای سیال محاسبه شده در بالا تنها تابع سطح خیس هندسه جسم هستند و مستقل از خصوصیات جرمی سازه است.

با فرض ایده آل بودن سیال و به کارگیری تئوری خطی هیدرودینامیک، برای محاسبه تشعشع و تفرق امواج، رفتار متقابل سیال و سازه توسط مجموعه معادلات زیر در مختصات مرجع ثابت توصیف می گردد. تابع پتانسیل برای جریان تراکم ناپذیر، غیر-ویسکوز و غیر-چرخشی از حل معادله لاپلاس به دست می آید که در همه جای دامنه سیال، Ω ، به صورت معادله زیر قابل استفاده است [25].

$$\Delta\varphi = \frac{\partial^2\varphi}{\partial X^2} + \frac{\partial^2\varphi}{\partial Y^2} + \frac{\partial^2\varphi}{\partial Z^2} = 0 \quad (12)$$

شرط مرزی روی سطح آزاد از معادله زیر پیروی می کند.

$$-\omega^2\varphi + g\frac{\partial\varphi}{\partial Z} = 0 \text{ در } Z = 0 \quad (13)$$

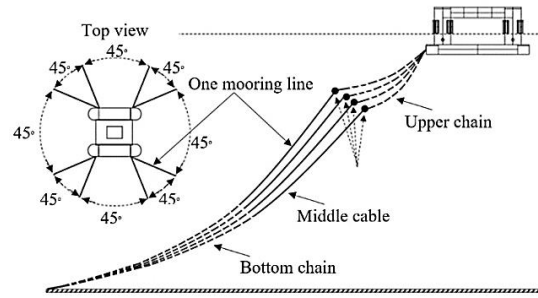


Fig. 2 The location of buoys in the mooring system for 4 case studies

شکل 2 موقعیت بویه ها در سیستم مهار برای 4 نمونه مورد بررسی

تراکم ناپذیر بودن سیال و در نظر گرفتن معادله لاپلاس به عنوان معادله حاکم انجام گرفته است. میدان جریان سیال اطراف جسم شناور توسط یک پتانسیل سرعت به صورت زیر تعریف می گردد:

$$\Phi(\vec{X}, t) = a_w \varphi(\vec{X}) e^{-i\omega t} \quad (1)$$

در معادله بالا a_w دامنه موج برخوردی و ω فرکانس موج است. همچنین عبارت $\varphi(\vec{X})$ به مؤلفه های تشکیل دهنده امواج تشعشع¹ ناشی از شش حالت عمومی حرکت جسم، موج برخوردی² و موج تفرق³ تفکیک می شوند. توابع پتانسیل به صورت مختلط است؛ اما مقادیر فیزیکی نتایج مانند فشار سیال و حرکات جسم در تحلیل حوزه زمان با در نظر گرفتن تنها بخشی حقیقی به دست خواهد آمد. پتانسیل ناشی از امواج تحریک، تفرق و تشعشع به صورت زیر بیان می گردد:

$$\varphi(\vec{X}) e^{-i\omega t} = \left[(\varphi_1 + \varphi_d) + \sum_{j=1}^6 \varphi_{rj} x_j \right] e^{-i\omega t} \quad (2)$$

در معادله (2) عبارت φ_1 پتانسیل موج برخوردی مرتبه اول با دامنه موج واحد، φ_d پتانسیل موج تفرق متناظر، φ_{rj} پتانسیل موج تشعشع ناشی از حرکت زام با دامنه حرکتی واحد می باشد. هنگامی که پتانسیل سرعت موج معلوم باشد، توزیع فشار هیدرودینامیکی مرتبه اول با استفاده از معادله خطی برنولی محاسبه خواهد شد.

$$p^{(1)} = -\rho \frac{\partial\Phi(\vec{X}, t)}{\partial t} = i\omega\rho\varphi(\vec{X}) e^{-i\omega t} \quad (3)$$

با استفاده از توزیع فشار، نیروهای متغیر سیال با انتگرال فشار بر روی سطوح خیس بدنه محاسبه می گردند. برای به دست آوردن شکل کلی نیروها و گشتاورهای وارده بر بدنه شناور ابتدا یک عمود بر سطوح بدنه با 6 مؤلفه متناظر با حرکات جسم صلب ارائه می گردد به طوری که:

$$\begin{aligned} (n_1 n_2 n_3) &= \vec{n} \\ (n_4 n_5 n_6) &= \vec{r} \times \vec{n} \end{aligned} \quad (4)$$

در معادله (4)، $\vec{r} = \vec{X} - \vec{X}_g$ بردار مکان در یک نقطه بر روی سطح بدنه نسبت به مرکز جرم در سیستم مختصات کلی است. با در نظر گرفتن این نکته مؤلفه های نیرو و گشتاور هیدرودینامیکی مرتبه اول می تواند به صورت فرم کلی زیر نوشته شود.

$$F_j e^{-i\omega t} = - \int_{S_0} p^{(1)} n_j dS = \left[-i\omega\rho \int_{S_0} \varphi(\vec{X}) n_j dS \right] e^{-i\omega t} \quad (5)$$

در معادله (5)، S_0 بیانگر سطح خیس متوسط بدنه شناور است.

¹ Radiation
² Incident wave
³ Diffraction

شرط مرزی سطح بدنه در سطح خیس متوسط بدنه S_0 :

$$\frac{\partial \varphi}{\partial n} = \begin{cases} -i\omega n_j & \text{برای پتانسیل تشعشع} \\ -\frac{\partial \varphi}{\partial n} & \text{تفرق برای پتانسیل} \end{cases} \quad (14)$$

در عبارت بالا φ_1 نشان دهنده تابع پتانسیل سرعت برای توصیف سیستم موج سینوسی ورودی اولی هاست. شرط مرزی بستر دریا در عمق d نیز به صورت زیر است:

$$\frac{\partial \varphi}{\partial Z} = 0 \quad \text{در } Z = -d \quad (15)$$

شرط تشعشع مناسب باید به این معادلات اضافه گردد. به طوری که با دور شدن موج از سازه: $\sqrt{x^2 + y^2} \rightarrow \infty$ آشفته‌گی موج تعمیم یافته از بین می‌رود. نرم‌افزار آکوا تمامی ضرایب هیدرودینامیکی مانند جرم افزوده، ماتریس میرایی و دیگر مشخصات هیدرودینامیکی را به دست آورده و ذخیره می‌نماید. برای حل تابع پتانسیل سرعت سیال که توسط شرایط بالا کنترل می‌شود یک روش انتگرال گیری مرزی در آکوا مورد استفاده قرار می‌گیرد. در این روش حوزه فرکانس ضربان دار تابع گرین معرفی شده است که از شرایط مرزی سطح آزاد خطی، شرط بستر دریا و شرط تشعشع میدان دور داده شده در معادله (13) و معادله (15)، پیروی می‌کند و شرایط زیر در میدان سیال برآورده می‌شود:

$$\Delta G(\vec{X}, \vec{\xi}, \omega) = \frac{\partial^2 G}{\partial X^2} + \frac{\partial^2 G}{\partial Y^2} + \frac{\partial^2 G}{\partial Z^2} = \delta(\vec{X} - \vec{\xi}) \quad \text{که } X \in \Omega \text{ و } \xi \in \Omega \quad (16)$$

$(\xi, \eta, \zeta) = \vec{\xi}$ نشان دهنده مکان یک چشمه است و تابع دلتای دیراک به صورت زیر می‌باشد.

$$\delta(\vec{X} - \vec{\xi}) = \begin{cases} 0 & \text{که } \vec{X} - \vec{\xi} \neq 0 \\ \infty & \text{که } \vec{X} - \vec{\xi} = 0 \end{cases} \quad (17)$$

تابع گرین نیز به صورت زیر بیان می‌گردد.

$$G(\vec{X}, \vec{\xi}, \omega) = \frac{1}{r} + \frac{1}{r_2} + \int_0^\infty \frac{2(k+v)e^{-kd} \cosh[k(Z+d)] \cosh[k(\zeta+d)]}{k \sinh(kd) - v \cosh(kd)} j_0(kR) dk + i2\pi \frac{(k_0+v)e^{-k_0d} \cosh[k_0(Z+d)] \cosh[k_0(\zeta+d)]}{\sinh(k_0d) + k_0d \cosh(k_0d) - vd \sinh(k_0d)} j_0(k_0R) \quad (18)$$

به طوری که J_0 تابع بسل نوع اول است و همچنین:

$$R = [(X-\xi)^2 + (Y-\eta)^2]^{\frac{1}{2}} \\ r = [R^2 + (Z-\zeta)^2]^{\frac{1}{2}} \\ r_2 = [R^2 + (Z+\zeta-2d)^2]^{\frac{1}{2}} \\ v = \frac{\omega^2}{g} \\ k_0 \tanh(k_0d) = v \quad (19)$$

با استفاده از قضیه گرین، پتانسیل سرعت امواج تفرق و تشعشع می‌تواند به صورت معادله انتگرال فردهم نوع دوم بیان شود:

$$c\varphi(\vec{X}) = \int_{S_0} \left\{ \varphi(\vec{\xi}) \frac{\partial G(\vec{X}, \vec{\xi}, \omega)}{\partial n(\vec{\xi})} - G(\vec{X}, \vec{\xi}, \omega) \frac{\partial \varphi(\vec{\xi})}{\partial n(\vec{\xi})} \right\} dS \quad (20)$$

در معادله بالا مقدار c به صورت زیر است.

$$c = \begin{cases} 0 & \vec{X} \notin \Omega \cup S_0 \\ 2\pi & \vec{X} \in S_0 \\ 4\pi & \vec{X} \in \Omega \end{cases} \quad (21)$$

با معرفی توزیع چشمه بر روی سطح خیس متوسط، پتانسیل سیال به صورت زیر بیان می‌گردد.

$$\varphi(\vec{X}) = \frac{1}{4\pi} \int_{S_0} \sigma(\vec{\xi}) G(\vec{X}, \vec{\xi}, \omega) dS \quad \text{که } \vec{X} \in \Omega \cup S_0 \quad (22)$$

که در آن قدرت چشمه بر روی سطح خیس متوسط بدنه را می‌توان با شرایط مرزی سطح بدنه که در معادله (14) داده شده است، به صورت زیر تعیین نمود.

$$\frac{\partial \varphi(\vec{X})}{\partial n(\vec{X})} = -\frac{1}{2} \sigma(\vec{X}) + \frac{1}{4\pi} \int_{S_0} \sigma(\vec{\xi}) \frac{\partial G(\vec{X}, \vec{\xi}, \omega)}{\partial n(\vec{X})} dS \quad \text{که } \vec{X} \in S_0 \quad (23)$$

روش پانل ثابت هس- اسمیت¹ در نرم‌افزار آکوا- انسیس برای حل معادله فوق که در آن سطح خیس متوسط یک جسم شناور به پانل‌های چهارگوش یا مثلثی تقسیم شده است به کار گرفته می‌شود. به این صورت فرض می‌گردد که پتانسیل و قدرت چشمه در هر پانل ثابت باشد و به عنوان مقدار متوسط متناظر سرتاسر سطح پانل در نظر گرفته شود. در نهایت فرم انتگرال گسسته معادله (22) و معادله (23) به صورت زیر می‌باشد.

$$\varphi(\vec{X}) = \frac{1}{4\pi} \sum_{m=1}^{N_p} \sigma_m G(\vec{X}, \vec{\xi}_m, \omega) \Delta S_m \quad \text{که } \vec{X} \in \Omega \cup S_0 \\ \frac{\partial \varphi(\vec{X}_k)}{\partial n(\vec{X}_k)} = -\frac{1}{2} \sigma_k + \frac{1}{4\pi} \sum_{m=1}^{N_p} \sigma_m \frac{\partial G(\vec{X}_k, \vec{\xi}_m, \omega)}{\partial n(\vec{X}_k)} \Delta S_m \quad \text{که } \vec{X}_k \in S_0, k = 1, \dots, N_p \quad (24)$$

در معادله (24) N_p تعداد کل پانل بر روی سطح خیس متوسط، ΔS_m سطح پانل m ام و $\vec{\xi}_m$ و $\vec{X}_k$ به ترتیب مختصات مرکز هندسی پانل از پانل‌های m ام و k ام هستند.

2-4- معادلات سیستم مهار

به منظور بررسی نیروهای وارد بر کابل، هر خط مهار دینامیکی به عنوان یک زنجیره از المان‌های نوع مورسون تحت اثر نیروهای مختلف خارجی مدل می‌گردد. نیروهای هر المان از کابل مستقیماً درون یک سیستم کلی محاسبه و سپس ترکیب می‌شوند و با انتگرال در زمان تعیین می‌گردند. "شکل 3" نیروهای وارد بر یک المان از کابل را نشان می‌دهد. معادله حرکت یک المان کابل به صورت زیر است:

$$\frac{\partial \vec{T}}{\partial s_e} + \frac{\partial \vec{V}}{\partial s_e} + \vec{w} + \vec{F}_h = m \frac{\partial^2 \vec{R}}{\partial t^2} \\ \frac{\partial \vec{M}}{\partial s_e} + \frac{\partial \vec{R}}{\partial s_e} \times \vec{V} = -\vec{q} \quad (25)$$

که در آن m جرم سازه در واحد طول، $\vec{q}$ بارگذاری گشتاور توزیع شده در واحد طول، $\vec{R}$ بردار مکان اولین گره از المان کابل، ΔS_e و De به ترتیب طول و قطر المان، $\vec{w}$ و $\vec{F}_h$ وزن المان و بردار نیروی هیدرودینامیکی خارجی در واحد طول المان، $\vec{T}$ بردار نیروی تنش در اولین نقطه المان، $\vec{M}$ بردار گشتاور خمشی در اولین نقطه المان و $\vec{V}$ بردار نیروی برشی در نقطه متناظر است.

¹ Hess-Smith

منفرد می‌باشد؛ و تمام عناصر غیرقطری ماتریس مجموع، صفر می‌باشد به‌طوری که هیچ برهم کنش هیدرواستاتیک بین سازه‌های مختلف وجود ندارد البته در این مقاله تنها یک سازه تنها وجود دارد.

معادله (30) را می‌توان به صورت زیر بیان نمود.

$$[x_{jm}] = H[F_{jm}] \quad (31)$$

به طوری که

$$H = \{-\omega_e^2(M_s + M_a) - i\omega_e C + K_{hys}\}^{-1} \quad (32)$$

در معادله (32)، H تابع انتقال نامیده می‌شود که مربوط به نیروهای ورودی به پاسخ خروجی استدر معادلات ذکر شده، فرض بر این بود که هر یک از سازه‌ها در یک سیستم، صرفاً با پانل مدل شده باشند و اپراتورهای دامنه پاسخ (RAOs) از یک سیستم هیدرودینامیکی توسط معادله (30) تعیین می‌شود.

در نرم‌افزار المان مرزی آکوا، هر سازه می‌تواند به وسیله ترکیبی از پانل‌ها و المان‌های موريسون مدل شود؛ و معادله المان‌های موريسون به معادلات حرکت در حوزه فرکانس اضافه شود. معادله حرکت سازه (30) می‌تواند به صورت زیر ارائه شود.

$$[-\omega_e^2(M_s + M'_a) - i\omega_e(C') + K'_{hys} + K_a][x_{jm}] = [F'_{jm}] \quad (33)$$

در معادله بالا M_s ماتریس جرم سازه کل، M'_a ماتریس جرم افزوده کل ناشی از پانل تفرق و المان‌های موريسون، C' ماتریس میرایی هیدرودینامیکی ناشی از پانل تفرق، K'_{hys} ماتریس سفتی هیدرواستاتیک، K_a ماتریس سفتی سازه و $[F'_{jm}]$ مجموع نیروها و گشتاور فرود-کرلیف و تفرق است. معادله حرکت سیستم سازه شناور در حوزه زمان در یک شکل انتگرالی کانولوشن بیان می‌گردد [26].

$$\{m + A_{\infty}\}\ddot{X}(t) + c\dot{X}(t) + KX(t) + \int_0^t R(t-\tau)\dot{X}(\tau) d\tau = F(t)s \quad (34)$$

در معادله (34) m ماتریس جرم سازه، A_{∞} ماتریس جرم افزوده سیال در فرکانس بی‌نهایت، c ماتریس میرایی شامل تأثیرات میرایی تشعشع خطی، K ماتریس سفتی کل شامل سفتی هیدرواستاتیک خطی و همچنین تمام سفتی‌های دیگر، مانند خطوط مهار و یا مفاصل و R ماتریس تابع ضربه سرعت است. ماتریس تابع ضربه شتاب می‌تواند در معادله حرکت به کار گرفته شود، به طوری که:

$$\{m + A_{\infty}\}\ddot{X}(t) + c\dot{X}(t) + KX(t) + \int_0^t h(t-\tau)\dot{X}(\tau) d\tau = F(t) \quad (35)$$

همچنین ماتریس تابع ضربه شتاب به صورت زیر تعریف می‌گردد.

$$h(t) = -\frac{2}{\pi} \int_0^{\infty} B(\omega) \frac{\sin(\omega t)}{\omega} d\omega = \frac{2}{\pi} \int_0^{\infty} \{A(\omega) - A_{\infty}\} \cos(\omega t) d\omega \quad (36)$$

پارامترهای A_{∞} و B_{∞} به ترتیب ماتریس جرم افزوده و ماتریس میرایی هیدرودینامیکی می‌باشند. با جایگزین کردن نیروهای موج مرتبه اول و دوم در معادله (35)، معادله حرکت (36) حاصل می‌گردد.

$$\{m + A_{\infty}\}\ddot{X}(t) = F^{(1)}(t) + F^{(2)}(t) + F_c(t) + F_w(t) + F_t(t) - c\dot{X}(t) - KX(t) - \int_0^t h(t-\tau)\dot{X}(\tau) d\tau \quad (37)$$

در معادله (37)، $F^{(1)}(t)$ نیرو و گشتاور تحریک مرتبه اول موج، یعنی مجموع نیروها و گشتاور فرود-کرلیف¹ و تفرق، $F^{(2)}(t)$ نیروی تحریک موج مرتبه

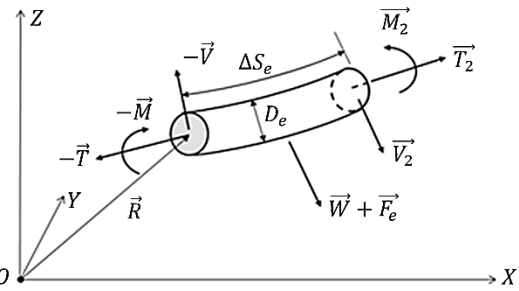


Fig. 3 Forces on a mooring element

شکل 3 نیروهای وارد بر یک المان مهار

نیروی هیدرودینامیکی، F_h ، واقع بر روی یک المان کابل، متشکل از نیروی شناوری، نیروی درگ و جرم افزوده مربوط به نیروی تشعشع است:

$$F_h = F_b + F_d - m_a [\ddot{a}_j, \ddot{a}_{j+2}]^T \quad (26)$$

در معادله (23)، m_a ماتریس جرم افزوده المان کابل و $\ddot{a}_j$ شتاب کابل در گره j است. فرض می‌شود که بویه در گره $j+1$ المان وجود دارد. با توجه به این که سطح مقطع معادل کابل مهار A_{ej} می‌باشد و جرم آب جایجا شده توسط بویه به اندازه M_b می‌باشد، ماتریس نیروی شناوری المان به صورت زیر تعیین می‌گردد:

$$F_b = \left\{ 0, 0, \frac{1}{2} \rho_w A_{ej} L_j g, 0, 0, \frac{1}{2} (\rho_w A_{ej} L_j + M_b) g \right\}^T \quad (27)$$

که در آن چگالی آب دریا است. نیروی درگ وابسته به زمان بر روی المان مهار همراه با بویه در یک فرم ساده به صورت زیر بیان می‌گردد.

$$F_d(t) = \left\{ f_d(j), f_d(j+1) - \frac{1}{2} C_{db} S_b \rho_w \left| \begin{matrix} U_{j+1}(t) \\ -V_{j+1}(t) \end{matrix} \right| \left| \begin{matrix} U_{j+1}(t) \\ -V_{j+1}(t) \end{matrix} \right| \right\} \quad (28)$$

که در آن $V_j(t) = (v_{xj}(t), v_{yj}(t), v_{zj}(t))^T$ شکل ماتریسی سرعت سازه

در گره j و در زمان t است. $U_j = \bar{U}_j^T = (U_{xj}, U_{yj}, 0)^T$ شکل ماتریسی سرعت جریان در مکان گره j است. C_{db} ضریب درگ بویه متصل شده در گره $j+1$ است؛ که دارای مساحت سطح تصویر شده S_b می‌باشند.

نیروی درگ در المان مهار به صورت معادله (29) است.

$$f_d(j) = -\frac{1}{4} C_x \rho_w D_j L_j \left| A_j \begin{Bmatrix} U_j(t) \\ -V_j(t) \end{Bmatrix} \right| A_j \begin{Bmatrix} U_j(t) \\ -V_j(t) \end{Bmatrix} - \frac{1}{4} C_d \rho_w D_j L_j \left| N_j \begin{Bmatrix} U_j(t) \\ -V_j(t) \end{Bmatrix} \right| N_j \begin{Bmatrix} U_j(t) \\ -V_j(t) \end{Bmatrix} \quad (29)$$

مقادیر C_d و C_x به ترتیب ضریب درگ عرضی و محوری است.

3-4- معادلات حرکت

نرم‌افزار آکوا مجموعه‌ای از معادلات جبری خطی را برای به دست آوردن پاسخ هارمونیک جسم با امواج منظم حل می‌کند. این ویژگی پاسخ معمولاً به عنوان اپراتورهای دامنه پاسخ (RAOs) شناخته می‌شود و متناسب با دامنه موج است. مجموعه‌ای از معادلات حرکت خطی از برهم‌کنش M سازه با ضرایب هیدرودینامیکی وابسته به فرکانس به صورت زیر آورده شده است.

$$[-\omega_e^2(M_s + M_a) - i\omega_e C + K_{hys}][x_{jm}] = [F_{jm}] \quad (30)$$

در معادله بالا M_s ماتریس جرم سازه، $M_a = [A_{jm, km}]$ و $C = [B_{jm, km}]$ ماتریس $6M \times 6M$ جرم افزوده هیدرودینامیکی و ماتریس میرایی شامل اتصالات بین دو سازه می‌باشد. K_{hys} ماتریس سفتی هیدرواستاتیک ترکیب شده می‌باشد که هر قطر ماترس 6×6 مجموع سختی هیدرواستاتیک مربوط به سازه‌های

¹ Froude-Krylov

می‌گردد [27]. در "شکل 7" نمای از روبروی این سکو به همراه طرح شماتیکی از نحوه مدل‌سازی خطوط مهار با استفاده از تسمه و فنر نشان داده شده است. با توجه به سفتی هر خط مهار، فنری معادل در نظر گرفته شد. فنر بیرون از آب قرار گرفته و نیروی آن از طریق تسمه متصل به محل فیرلید، به مدل منتقل می‌شود.

6- نتایج و بحث

با توجه به جهت نیروهای اعمالی به سکو که در زاویه صفر درجه و از روبرو به سکو می‌باشد، لذا مهم‌ترین حرکات سکو مربوط به سرج، هیو و پیچ است. در ادامه نتایج عددی چهار نمونه مورد مطالعه از اندازه متفاوت بویه موجود بر روی مهار در یک سیستم مهاربندی سکوی نیمه مغروق در حوزه فرکانس⁴ و حوزه زمان⁵ آورده شده است. این نتایج از طریق نرم‌افزار آکوا انسیس به دست آمده است.

"شکل 8" نشان می‌دهد که در ابتدا با افزایش اندازه بویه، شاهد کمتر بودن دامنه حرکت سرج هستیم ولی هر چه زمان تحلیل افزایش یابد دامنه

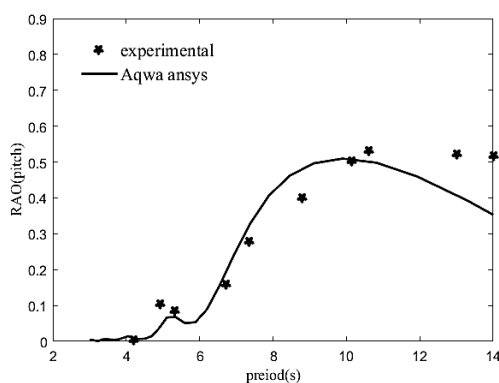


Fig. 6 RAO Comparison for model test: pitch motion

شکل 6 مقایسه نتایج تجربی و عددی حرکت پیچ



Fig. 7 Schematic design of mooring line system modeling [27]

شکل 7 طرح شماتیک مدل‌سازی سیستم خطوط مهار [27]

دوم، $F_c(t)$ نیروی درگ جریانات زیرسطحی، $F_w(t)$ نیروی درگ باد و $F_t(t)$ نیروی مهار است.

5- صحت‌سنجی

در این تحقیق جهت اعتبارسنجی مدل، نتایج نرم‌افزار آکوا انسیس با یک دامنه وسیعی از امواج در بازه دوره تناوب 5 تا 25 ثانیه برای سه حرکت هیو¹ سرج² و پیچ³ سکویه دست آمده و با نتایج تست تجربی انجام شده در مرکز پژوهشی مهندسی دریا دانشگاه صنعتی شریف مقایسه شده. نتایج به صورت عملگر دامنه پاسخ (RAO) در "اشکال 4 تا 6" آورده شده است.

همان‌طور که در "اشکال 4 تا 6" نشان داده شده است نتایج بدست آمده از نرم‌افزار آکوا دارای مقادیر قابل قبولی نسبت به نتایج ارائه شده تست تجربی سکوی نیمه مغروق می‌باشد. قابل ذکر است که با توجه به این که سکوی مورد بررسی از نوع سازه‌های مهار شده در نزدیکی سطح آب می‌باشد لذا برای مدل‌سازی آزمایشگاهی از تشابه فرود استفاده می‌گردد. برای ساخت مدل آزمایشگاهی سکوی امیرکبیر از لحاظ تشابه هندسی مقیاس 1:143 انتخاب شده است. به منظور مدل کردن مهارهای سکو در آزمایشگاه از یک روش ابتکاری بهره گرفته شده است. به‌طوری که سختی هر خط مهار، به‌صورت فنری معادل در نظر گرفته شده است؛ اما این فنرها در خارج از آب قرار گرفته و نیروی آن از طریق نخ متصل به محل فیرلید، به مدل اعمال

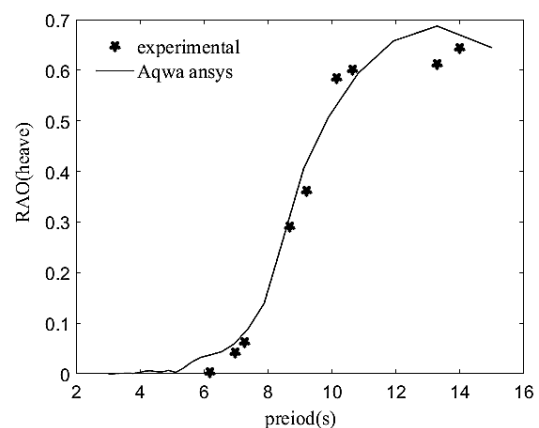


Fig. 4 RAO Comparison for model test: heave motion

شکل 4 مقایسه نتایج تجربی و عددی حرکت هیو

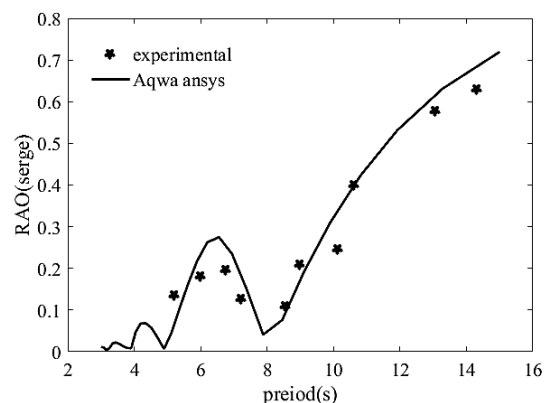


Fig. 5 RAO Comparison for model test: serge motion

شکل 5 مقایسه نتایج تجربی و عددی، حرکت سرج

⁴ Frequency Domain

⁵ Time Domain

¹ heave

² serge

³ pitch

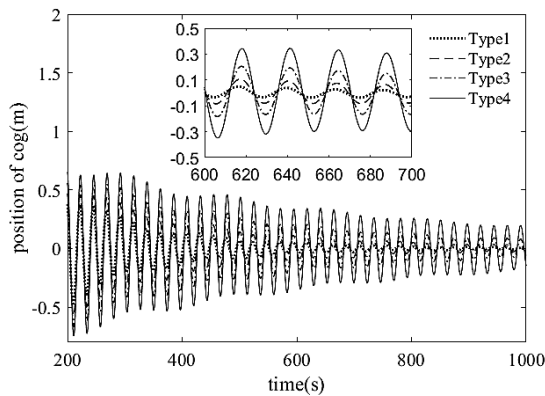


Fig. 10 Time response of pitch motion

شکل 10 پاسخ زمانی حرکت پیچ

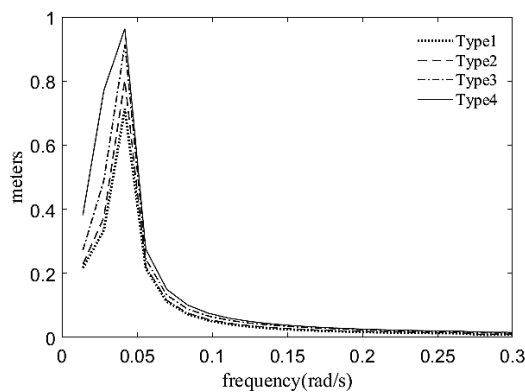


Fig. 11 Surge motion spectra

شکل 11 پاسخ فرکانسی حرکت سرج

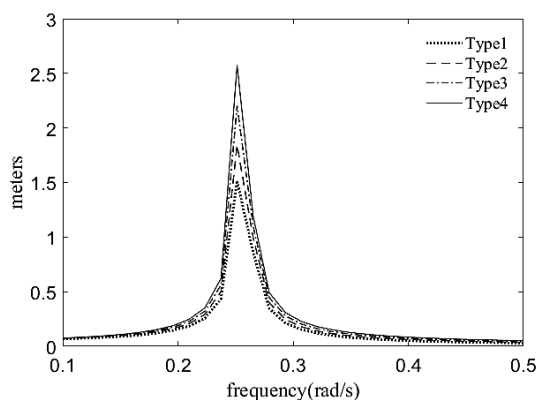


Fig. 12 Heave motions spectra

شکل 12 پاسخ فرکانسی حرکت هیو

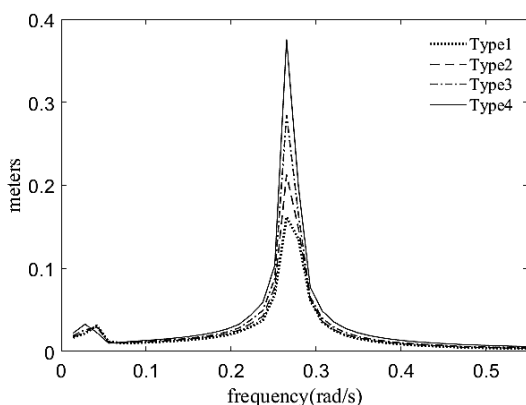


Fig. 13 Pitch motions spectra

شکل 13 پاسخ فرکانسی حرکت پیچ

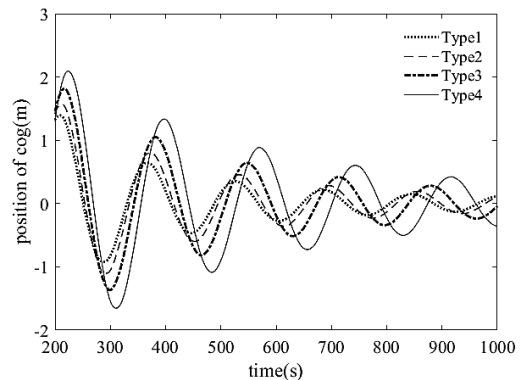


Fig. 8 Time response of surge motion

شکل 8 پاسخ زمانی حرکت سرج

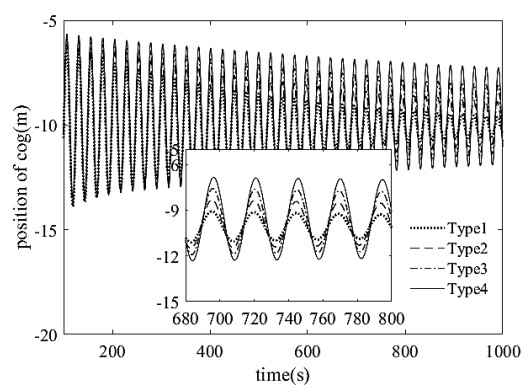


Fig. 9 Time response of heave motion

شکل 9 پاسخ زمانی حرکت هیو

حرکت سرج بیشتر می‌باشد. در "شکل 11" مشاهده می‌گردد که در حوزه فرکانس هرچه اندازه بویه بزرگ‌تر باشد دامنه فرکانس تشدید نیز بیشتر است. در حرکت هیو با بزرگ‌تر شدن اندازه بویه دامنه حرکت هیو نیز بیشتر می‌باشد (شکل 9). با توجه به "شکل 12" در حوزه فرکانس اندازه بزرگ‌تر بویه باعث افزایش دامنه فرکانس تشدید شده است.

در حرکت پیچ هرچه اندازه بویه بزرگ‌تر باشد دامنه حرکت نیز بزرگ‌تر خواهد بود و دامنه فرکانس تشدید نیز بزرگ‌تر است.

در "شکل 14" نشان داده شده است که با افزایش اندازه بویه، تنش وارد بر کابل کمتر می‌باشد و هرچه اندازه بویه کوچک‌تر شود تغییرات تنش وارد بر کابل در ابتدای تحلیل بیشتر است اما در مدت زمان کمتری نسبت به بویه‌های بزرگ‌تر به میرایی می‌رسد. همان‌طور که در "شکل 15" نشان داده شده است در تحلیل حوزه زمان دو فرکانس تشدید برای مهار وجود دارد قابل‌ذکر است که هر چه اندازه بویه بزرگ‌تر شود دامنه فرکانس تشدید کوچک‌تر می‌شود.

7- نتیجه‌گیری

توانایی مدل‌سازی و تحلیل مهارهای نگه‌دارنده به همراه بویه برای سازه‌های شناور در نرم‌افزار آکوا انسیس و استفاده از یک روش ترکیبی برای به‌دست آوردن پاسخ دینامیکی شناورها باعث شده است تا این نرم‌افزار به عنوان یکی از بهترین نرم‌افزارهای تحلیلی برای محاسبه پاسخ دینامیکی شناورها مورد توجه محققین قرار گیرد. در این نرم‌افزار برای اعضای حجیم شناور، مدل پانل‌های تفرق و برای اجزاء با مقطع کوچک از المان موريسون استفاده می‌گردد. همچنین کابل‌های مهار به صورت مجموعه‌ای از المان‌های موريسون مورد استفاده قرار می‌گیرد.

- [3] S. Mavrakos, V. Papazoglou, M. Triantafyllou, and P. Brando, Experimental and numerical study on the effect of buoys on deep water mooring dynamics, *The First International Offshore and Polar Engineering Conference*, 11-16 August, Edinburgh, The United Kingdom, 1991.
- [4] S. Mavrakos, V. Papazoglou, M. Triantafyllou, and J. Hatjigeorgiou, Deep water mooring dynamics, *Marine Structures*, Vol. 9, No. 2, pp. 181-209, 1996.
- [5] W. Dongjiao, Static analysis of a wire rope-chain- buoy/sinker mooring line, *China Offshore Platform*, Vol. 6, pp. 003, 2007.
- [6] C. Kwan, F. Bruen, Mooring line dynamics: comparison of time domain, frequency domain, and quasi-static analyses, *Offshore Technology Conference*, 6-9 May, Houston, Texas, 1991.
- [7] S. Mazaheri, A. Incesik, Predicting the Maximum Mooring Force of a Moored Floating Offshore Structure, *ASME 2004 23rd International Conference on Offshore Mechanics and Arctic Engineering*, OMAE, Vol. 51245, 2004.
- [8] M. A. Jordán, R. Beltrán-Aguado, Nonlinear identification of mooring lines in dynamic operation of floating structures, *Ocean Engineering*, Vol. 31, No. 3, pp. 455-482, 2004.
- [9] D. Garrett, Coupled analysis of floating production systems, *Ocean Engineering*, Vol. 32, No. 7, pp. 802-816, 2005.
- [10] P. Davies, P. Baron, K. Salomon, C. Bideaud, J.-P. Labbé, S. Toumit, M. Francois, F. Grosjean, T. Bunsell, A.-G. Moysan, Influence of fibre stiffness on deepwater mooring line response, *ASME 2008 27th International Conference on Offshore Mechanics and Arctic Engineering*, American Society of Mechanical Engineers, June 15-20, Vol. 1: Offshore Technology, Estoril, Portugal, 2008.
- [11] C. T. Stansberg, Current effects on a moored floating platform in a sea state, *27th International Conference on Offshore Mechanics and Arctic Engineering*, Vol. 4: Ocean Engineering; Offshore Renewable Energy, June 15-20, Estoril, Portugal, 2008.
- [12] R. Huilong, Z. Jian, F. Guoqing, L. Hui, and L. Chenfeng, Influence of nonlinear mooring stiffness on hydrodynamic performance of floating bodies, *ASME 2009 28th International Conference on Ocean, Offshore and Arctic Engineering*, Vol. 1: Offshore Technology, May 31-June 5, Honolulu, Hawaii, USA, 2009.
- [13] O. J. Waals, The effect of wave directionality on low frequency motions and mooring forces, *Proceedings of the 28th International Conference on Ocean, Offshore and Arctic Engineering OMAE2009* 31 May - 05 June, 2009, Honolulu, Hawaii, USA, Vol. 79412, pp. 31, 2009.
- [14] T. Lassen, E. Storvoll, A. Bech, Fatigue life prediction of mooring chains subjected to tension and out of plane bending, *ASME 2009 28th International Conference on Ocean, Offshore and Arctic Engineering*, Vol. 1: Offshore Technology, Honolulu, May 31-June 5, Hawaii, USA, 2009.
- [15] Z. Su-xia, T. You-gang, L. Hai-xiao, Study on snap tension in mooring lines of deepwater platform, *ASME 28th International Conference on Ocean, Offshore and Arctic Engineering*, Vol. 4, Ocean Engineering; Ocean Renewable Energy; Ocean Space Utilization, Parts A and B, May 31-June 5, Honolulu, Hawaii, USA, 2009.
- [16] M. Hosseini Manesh, M. J. Ketabdari, S. Kazemi, Investigating the behavior of suspended floating FPSO in different incident angles waves, *18th Marine Industrial Conference*, Iranian Marine Engineering Society, 18 - 21 Oct. Kish Island, Iran, 2016.
- [17] M. J. Ketabdari, M. Samadi, Hydrodynamic analysis of catenary mooring oil platform with cellular spars by numerical methods, *2nd National engineering conference on construction and evaluation of civil projects*, Semnan, Iran, 2015.
- [18] M. J. Ketabdari, A. Shahoulai, Analysis the behavior of semi-submersible platform with neural network, *1st Conference on strategic development of Civil, Architectural, Electrical and Mechanical of Iran*, Golestan University, Golestan, Iran, 2015.
- [19] The effect of catenary mooring layout on dynamic response of spar truss platform by numerical method, *18th Marine Industrial Conference*, Iranian Marine Engineering Society, 18 - 21 Oct., Kish Island, 2016.
- [20] H. Parvareh, S. Jamei, A. Asvar, The effect of different incident angle of wave on ROA of different degrees of freedom of semi-submersible Amirkabir platform 1st International conference on new research in engineerin science, Tehran, 1396.
- [21] L. Xiong, J. Yang, W. Zhao, Dynamics of a taut mooring line accounting for the embedded anchor chains, *Ocean Engineering*, Vol. 121, pp. 403-413, 2016.
- [22] O. A. Montasir, A. Yenduri, V. J. Kurian, Effect of mooring line configurations on the dynamic responses of truss spar platforms, *Ocean Engineering*, Vol. 96, pp. 161-172, 2015.
- [23] J. Azcona, X. Munduate, L. González, and T. A. Nygaard, Experimental validation of a dynamic mooring lines code with tension and motion measurements of a submerged chain, *Ocean Engineering*, Vol. 129, pp.415-427, 2017.
- [24] M. Armak, A. Gharebaghi, Effect of HEAVE plates on the dynamic response of Amirkabir semi-submersible platform, *International Conference on Coasts, Ports and Marine Structures*, 20th November, Olympic Hotel Tehran, Iran, 2012.
- [25] J. N. Newman, The theory of ship motions, *Advances in Applied Mechanics*, Vol. 18, pp. 221-283, 1979.

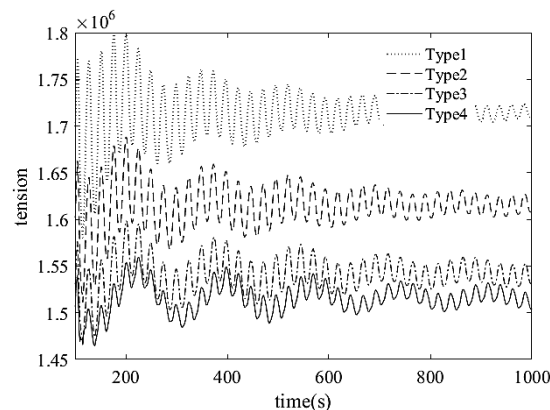


Fig. 14 mooring tension in time domain

شکل 14 تنش وارد بر مهار در حوزه زمان

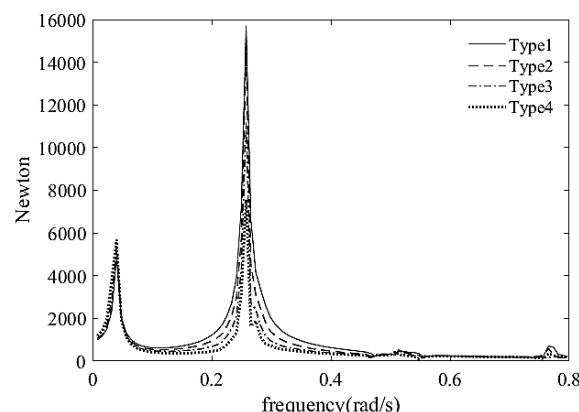


Fig. 15 mooring tension in frequency domain

شکل 15 پاسخ فرکانسی تنش وارد برمهار

با توجه به این که نیروهای وارد بر سازه در راستای صفر درجه شمالی بر سکو وارد شده‌اند لذا پاسخ‌های دینامیکی مربوط به حرکات سرج، هیو و پیچ دارای اهمیت بیشتری بوده و در این مقاله تنها به این سه حرکت سکو پرداخته شده است. نتایج کلی تحلیل انجام شده به صورت زیر لیست می‌باشد:

- ا. در حرکت هیو با بزرگ‌تر شدن اندازه بویه دامنه زمانی حرکت هیو نیز بیشتر می‌گردد.
- ب. در حوزه فرکانس اندازه بویه بزرگ‌تر باعث افزایش دامنه فرکانس تشدید هیو شده است.
- ت. در حرکت پیچ هرچه اندازه بویه بزرگ‌تر باشد دامنه حرکت نیز بزرگ‌تر خواهد بود و دامنه فرکانس تشدید نیز بزرگ‌تر است.
- ث. با افزایش اندازه بویه، تنش وارد بر کابل کمتر می‌باشد و هر چه اندازه بویه کوچک‌تر شود تغییرات تنش وارد بر کابل در ابتدای تحلیل بیشتر است اما در مدت زمان کمتری نسبت به بویه‌های بزرگ‌تر به میرایی می‌رسد.
- ج. در تحلیل حوزه زمان دو فرکانس تشدید برای مهار وجود دارد قابل ذکر است که هر چه اندازه بویه بزرگ‌تر شود دامنه فرکانس تشدید کوچک‌تر می‌شود.

8- مراجع

- [1] T. Nakajima, S. Motora, M. Fujino, On the dynamic analysis of multi-component mooring lines, *Offshore Technology Conference*, 3-6 May, Houston, Texas, 1982.
- [2] S. Mavrakos, J. Chatjigeorgiou, Dynamic behaviour of deep water mooring lines with submerged buoys, *Computers & Structures*, Vol. 64, No. 1-4, pp. 819-835, 1997.

[27] J. Rashidi, H. Borhani, M. S. Seif, M. R. Fathikazeroni, Simulation and experimental investigation on the effect of heave plate on heave response of semi-submersible platform, 17th Marine Industrial Conference, 22- 25 December, Kish Island, Iran, 2015.

[26] W. E. Cummins, The Impulse Response Function and Ship Motions, pp. 1-11, David Taylor Model Basin Washington DC, David W. Taylor Model Basin, 1962.