

สมรรถนะกังหันน้ำแกนนอนแนวขวางแบบใบกังหันปรับมุมพิทช์ได้

Performance of Cross Flow Variable Blade Pitch Angle Water Turbine

ภัสส์กุญซ์ ฐิติมหัทธนกุศล¹, ปรีชา ขันติโกมล¹ และ ไมตรี พลสงคราม¹*

¹ ห้องวิจัยเทคโนโลยีพลังงานหมุนเวียน(RTER. Lab) สาขาวิชาวิศวกรรมเครื่องกล, คณะวิศวกรรมศาสตร์และสถาปัตยกรรมศาสตร์, มหาวิทยาลัย เทคโนโลยีราชมงคลอีสาน, 744 ถ.สุรนารายณ์ ต.ในเมือง อ.เมือง จ.นครราชสีมา 30000 *ติดต่อ: E-mail, polsongkrammm@gmail.com, 083-297-9197

บทคัดย่อ

กังหันน้ำชนิดที่อาศัยแรงฉุดในการหมุนโรเตอร์อย่างกังหันซาโวเนียสและกังหันแบบล้อน้ำเป็นกังหันที่เหมาะสม กับกระแสน้ำความเร็วต่ำ มีแรงบิดสถิตย์ที่สูงแต่มีประสิทธิภาพต่ำ เพื่อเป็นการเพิ่มประสิทธิภาพให้กับกังหันแบบอาศัย แรงฉุดในการหมุนโรเตอร์ กังหันน้ำแกนนอนแนวขวางแบบใบปรับมุมพิทซ์ได้(CFVBWT) จึงได้ถูกออกแบบให้มีระบบ กลไกควบคุมการปรับมุมพิทซ์ของใบกังหันซึ่งจะทำให้ใบกังหันหมุนได้รอบแกนตัวเองในขณะที่มีการเคลื่อนที่รอบแกน หลักของโรเตอร์ ศึกษาผลกระทบของความเร็วกระแสน้ำ, ค่าความทีบของโรเตอร์และระดับการจมลึกของโรเตอร์ที่มีต่อ สัมประสิทธิ์กำลังกังหัน การทดลองดำเนินการในคลองจำลองที่ประดิษฐ์ขึ้นในห้องวิจัย RTER Lab. ผลการทดลองแสดง ให้เห็นว่าค่าความทึบของโรเตอร์และระดับการจมลึกของโรเตอร์มีผลกระทบอย่างมากต่อสัมประสิทธิ์กำลังของกังหัน ความเร็วกระแสน้ำประมาณ 0.35 - 0.4 m/s เป็นสภาวะที่ดีที่สุดที่กังหันน้ำให้ค่าสัมประสิทธิ์กำลังสูงสุด **คำหลัก:** แรงฉุด, การปรับมุมพิทซ์, กังหันน้ำ, สัมประสิทธิ์กำลัง, ความทึบโรเตอร์

Abstract

Drag based water turbine like the conventional Savonius rotor and conventional waterwheel are suitable power generation in low speed river current and has a high static torque but less efficiency. To improve the efficiency drag based turbine, the blade pitch angle adjustable controlled mechanism is introduced into the cross flow blades pitch angle variable water turbine (CFVBWT). This mechanism is expected to allow the turbine's blade rotate around their pivot. In this study, the effect of water speed, rotor solidity and rotor-submerged level are investigated. The device performance was studied experimentally in the manmade channel in RTER Lab. The results show that rotor solidity and rotor-submerged level has strong influence on turbine's power coefficient. The optimum water speed of 0.35 - 0.4 m/s gives the better turbine's power coefficient.

Keywords: Drag force, Adjustable pitch angle , Water turbine, Power coefficient, Rotor solidity



ปรับมุมพิทซ์ของใบกังหันก็ได้ถูกนำมาใช้กับกังหันน้ำแบบ แกนตั้งด้วย[11-13] จากที่ได้ศึกษาวรรณกรรมที่เกี่ยวข้อง จะเห็นว่ายังไม่มีข้อมูลการปรับปรุงหรือพัฒนาเพื่อเพิ่ม ประสิทธิภาพกังหันน้ำแกนนอนแนวขวางแต่อย่างใด

ดังนั้นวัตถุประสงค์ของการศึกษานี้จึงเป็นการพัฒนา และทดสอบสมรรถนะกังหันน้ำแกนนอนแนวขวางแบบ ใบปรับมุมพิทช์ได้ ซึ่งกังหันน้ำชนิดนี้ได้ออกแบบเพื่อใช้ สำหรับกระแสน้ำในแม่น้ำลำธารที่มีระดับเฮดต่ำมาก (ความเร็วกระแสน้ำต่ำ) เป็นกังหันน้ำที่อาศัยทั้งแรงยก และแรงฉุดในการหมุนแกนโรเตอร์

แนวความคิดในการออกแบบกังหันน้ำแบบแกนนอน แนวขวางแบบใบปรับมุมพิทช์ได้

จากกังหันน้ำแบบล้อน้ำ(Waterwheel)ซึ่งเป็น เครื่องมือที่ใช้เก็บเกี่ยวพลังงานจากกระแสน้ำไหลมาแต่ ้โบราณ โครงสร้างกังหันน้ำแบบหลุกต่ำมักจะมีถ้วยรับน้ำ หรือใบกังหันมากกว่าสี่ใบซึ่งข้อด้อยของกังหันน้ำแบบ หลุกต่ำคือมีสัมประสิทธิ์กำลังที่ต่ำ[14] เพื่อลดจำนวนใบ กังหันและเพิ่มค่าสัมประสิทธิ์กำลังของกังหันน้ำแบบหลุก ต่ำ กังหันน้ำแกนนอนแนวขวางแบบใบปรับมุมพิทช์ได้จึง ้ได้ถูกประดิษฐ์ขึ้น และมีการติดตั้งกลไกเพื่อควบคุมการ ปรับมุมพิทช์ของใบกังหัน ซึ่งกลไกควบคุมการปรับ มุมพิทช์นี้จะทำให้ใบกังหันสามารถหมุนได้รอบแกนตัวเอง ในขณะที่กำลังเคลื่อนที่รอบแกนหลักของโรเตอร์ การ หมุนรอบแกนตัวเองเพื่อปรับมุมพิทช์ของใบกังหันใน ้ขณะที่เคลื่อนที่รอบแกนหลักของโรเตอร์จะทำให้กังหันใช้ ประโยชน์จากแรงยกและแรงฉุดในการสร้างแรงบิดแก่ แกนโรเตอร์ได้ จำนวนรอบการหมุนเพื่อปรับมุมพิทช์ของ ใบกังหันต่อรอบการหมุนของโรเตอร์กังหันถูกกำหนดให้มี อัตราส่วนเท่ากับ 1:2 ดังที่ได้แสดงไว้ในรูปที่ 1 โดยรูปที่ 2 แสดงส่วนประกอบของกังหันน้ำแกนนอนแนวขวาง แบบใบปรับมุมพิทซ์ได้ ชุดกลไกควบคุมการปรับมุมพิทซ์ ประกอบด้วยชุดบีเวลเกียร์ที่สวมยึดติดกับแกนหลักของโร เตอร์ โดยมีแกนควบคุมถ่ายทอดแรงบิดจากชุดเกียร์ ควบคุมการปรับมุมพิทช์ส่งไปยังแกนใบกังหัน การหมุนได้

1. บทนำ

ภัยคุกคามที่ร้ายแรงอย่างหนึ่งของมนุษยชาติคือ . ปัญหาโลกร้อนและความผันผวนของฤดูกาลซึ่งเป็นผล มากจากการผลิตพลังงานของมนุษย์เอง[1] และเป็นที่ ทราบกันดีว่าเราพึ่งพาเชื้อเพลิงเพื่อการผลิตพลังงานจาก ฟอสซิลนั้นเอง เพื่อลดการใช้พลังงานจากฟอสซิล เรา จำเป็นต้องเปลี่ยนไปผลิตพลังงานจากแหล่งพลังงาน หมุนเวียนที่สะอาดและเป็นมิตรต่อสิ่งแวดล้อม[2,3] โดย แหล่งพลังงานหมุนเวียนมีอยู่หลายแหล่ง เช่น พลังงาน จากแสงอาทิตย์ พลังงานจากชีว(ก๊าซชีวภาพ และชีวมวล) พลังงานจากลม พลังงานจากความร้อนใต้ภิภพและ พลังงานจากน้ำ แหล่งพลังงานหมนเวียนทั้งหมดที่กล่าว มานี้ พลังงานจากกระแสน้ำในแม่น้ำและพลังงานจาก กระแสน้ำในมาหาสมุทรน่าจะเป็นแหล่งพลังงานขนาด ใหญ่และมีศักยภาพมากที่สุดเมื่อเปรียบเทียบกับพลังงาน หมุนเวียนจากแหล่งอื่นๆ ทั้งนี้เนื่องจากมีความเสถียรและ สามารถคาดการณ์ได้[4] กังหันน้ำเป็นเครื่องมือที่ใช้ใน การเก็บเกี่ยวหรือสกัดพลังงานจากการเคลื่อนที่ของ กระแสน้ำไหลในแม่น้ำหรือกระแสน้ำขึ้น-น้ำลงใน มหาสมุทร มีหลายแบบด้วยกันที่นักประดิษฐ์หรือนักวิจัย ได้ประดิษฐ์ขึ้น[5-7] กังหันน้ำสำหรับเฮดต่ำมากมีชื่อเรียก หลายๆชื่อ เช่น กังหันน้ำเฮดศูนย์ กังหันน้ำเฮดต่ำมาก ้กังหันน้ำแรงจลน์ หรือกังหันน้ำกระแสแม่น้ำ[8] เพื่อเป็น การหลีกเลี่ยงการสร้างเขื่อนกักเก็บน้ำซึ่งส่งผลกระทบ อย่างมากต่อสิ่งแวดล้อม กังหันน้ำเฮดต่ำมาก น่าจะเป็น ทางเลือกที่ดีต่อการผลิตพลังงาน ความท้าทายของนัก ประดิษฐ์ในการเก็บเกี่ยวพลังงานจากกระแสน้ำไหลคือ ้ความหนาแน่นของพลังงานในการกระแสน้ำไหลมีค่าต่ำ ดังนั้นกังหันน้ำเฮดต่ำมากจึงมีโครงสร้างและหลักการ ทำงานที่แตกต่างกันไปซึ่งขึ้นอยู่กับวัตถุประสงค์ในการ ออกแบบและสภาพแหล่งน้ำไหล การติดตั้งท่อครอบชุด กังหันเพิ่มความเร็วกระแสน้ำหรือการติดตั้งแผ่นเบี่ยงเบน กระแสน้ำเป็นวิธีการหนึ่งที่ถูกนำมาใช้เพิ่มสมรรถนะใน การทำงานของกังหันน้ำ[9-10] อีกทั้งการที่มีกลไกในการ







รูปที่ 3 แสดง (a)ไดอะแกรมอุปกรณ์ทดลอง และ (b) ภาพกังหันน้ำเมื่อติดตั้งเข้ากับคลองน้ำ

อะลูมิเนียม ใบกังหันมีความหนา 1 mm.ทำจาก อะลูมิเนียมแผ่น โดยที่ชุดเกียร์ควบคุมและแกนใบกังหัน ทำจากสแตนเลท แกนของใบกังหันจะถูกรองรับด้วยแขน ของโรเตอร์ซึ่งทำจากอะลูมิเนียมหนา12 mm. รัศมีแขน ของโรเตอร์ยาว 0.37 m. ความกว้างของโรเตอร์เท่ากับ 0.38 m. แขนของโรเตอร์ยึดติดกับแกนหลักของโรเตอร์ ซึ่งวางในแนวขวางทิศทางการไหลของน้ำ และแกนหลัก ของโรเตอร์จะถูกรองรับด้วยแบริ่งซึ่งยึดติดกับโครงกรอบ คงที่

รอบแกนตัวเองของใบกังหันจะทำให้ใบกังหัน หันหน้าใบ เข้าหาทิศทางการไหลเข้ามาของกระแสน้ำซึ่งจะทำให้ กังหันสามารถรับแรงฉุดจากกระแสน้ำได้อย่างเต็มที่(ดูรูป ที่1)



รูปที่ 1. แสดงการแปรเปลี่ยนมุมพิทช์ของใบกังหันเมื่อใบ กังหันหมุนรอบแกนหลักของโรเตอร์(มองจากด้านข้าง)



รูปที่ 2. แสดงส่วนประกอบหลักของกังหันน้ำ CFVBWT

3. อุปกรณ์ทดลอง

รูปที่ 3(a) แสดงไดอะแกรมชุดทดลองซึ่ง ประกอบด้วย คลองน้ำไหลวนประดิษฐ์และกังหันน้ำแกน นอนแนวขวางแบบใบปรับมุมพิทช์ได้และเครื่องมือวัด ชิ้นส่วนกังหันน้ำส่วนใหญ่ทำจากสแตนเลทและ



ETM – 28



โรเตอร์ คือความยาวของใบกังหันคูณด้วยระยะลึกที่โร เตอร์กังหันจมใต้ผิวน้ำ ดังนั้นสมการที่ใช้ในการคำนวณจึง แสดงได้โดยสมการนี้

$$Cp = \frac{P_{turbine}}{P_{available}} = \frac{\omega T}{0.5\rho A V_{\infty}^2} \tag{1}$$

เมื่อ ρ คือความหนาแน่นของน้ำ (kg/m³), V_∞ คือ ความเร็วของกระแสน้ำ (m/s), A คือ พื้นที่หน้าตัดของ การไหลที่ใบกังหันกวาดผ่าน(m²) ซึ่งในการศึกษานี้จะ พิจารณาระยะจมลึกของโรเตอร์กังหัน, P_{turbine} คือ กำลัง ที่กังหันผลิตได้, P_{avialable} คือ กำลังที่คำนวณได้จาก กระแสน้ำไหล (W), T คือ แรงบิดใดนามิคส์ของเพลา กังหัน (N-m)

ความเร็วรอบในการหมุนของโรเตอร์กังหันแสดง ในรูปของพารามิเตอร์ไร้หน่วยคือค่า rotor tip speed ratio(RTSR) เป็นอัตราส่วนของความเร็วเชิงเส้นที่ปลาย แขนของโรเตอร์กังหันโดยในการศึกษานี้ ค่าความเร็วเชิง เส้นของโรเตอร์กังหันจะพิจารณาที่จุดศูนย์กลางแกนใบ และสามารถคำนวณค่า *RTSR* ได้ดังสามการต่อไปนี้

$$RTSR = \frac{R\omega}{V_{\infty}}$$
(2)

เมื่อ *R* ความยาวรัศมีแขนของโรเตอร์(m), ω คือ ความเร็วเชิงมุมของแกนหลักของโรเตอร์(rad/sec) และ *V*_∞ คือความเร็วของกระแสน้ำ(m/s)

ค่าความทึบของโรเตอร์ σ คือสัดส่วนระหว่าง พื้นที่ใบกังหันต่อพื้นที่การกวาดผ่านของใบกังหันที่ เคลื่อนที่รอบแกนหลักของโรเตอร์ ซึ่งสามารถคำนวณได้ ดังสมการต่อไปนี้

$$\sigma = \frac{Nb}{2\pi R} \tag{3}$$

ชุดทดสอบจะถูกติดตั้งเข้ากับคลองน้ำไหลวน ประดิษฐ์ที่บริเวณพื้นที่หน้าตัดของการไหลเท่ากับ 1 ม. X 1.1 ม. โดยจะติดตั้งให้โรเตอร์ของกังหันอยู่ในตำแหน่ง ้กึ่งกลางของคลองดังแสดงในรูปที่ 3(b) ระดับน้ำในคลอง รักษาไว้ที่ความลึกเท่ากับ 0.8 m. ความเร็วในการไหล ของกระแสน้ำในคลองสามารถปรับเปลี่ยนได้ตั้งแต่ 0.25 ถึง 0.6 m/s โดยการปรับรอบที่เครื่องยนต์ดีเซลซึ่งต่อ กำลังขับไปยังใบจักรขับน้ำ แรงบิดของแกนหลักของโร เตอร์กังหันน้ำวัดด้วยชุดวัดแรงบิดแบบโพรนีเบรค ความเร็วรอบของเพลาโพรนี่เบรควัดโดยเครื่องวัด ความเร็วรอบที่มีค่าความแม่นยำ+0.05% มิเตอร์วัด ความเร็วของกระแสน้ำที่มีค่าความแม่นยำ ± 0.03 m/s ถูกติดตั้งที่บริเวณกึ่งกลางคลอง ที่ตำแหน่งความลึก 0.5 m ห่างจากหน้าใบกังหันน้ำ 0.3 m โรเตอร์กังหันสามารถ ที่จะปรับให้มีระยะการจมลึกที่ระยะต่างๆได้ตามเงื่อนไข การทดลอง เมื่อเริ่มทดสอบสัมประสิทธิ์กำลังของกังหัน ความเร็วของกระแสน้ำจะถูกปรับให้ได้ตามที่ต้องการโดย ปล่อยให้กังหันหมุนอย่างอิสระไม่มีภาระ(ตุ้มน้ำหนัก)ใส่ที่ เพลาโพรนีเบรค ในสภาวะนี้โรเตอร์กังหันจะหมุนด้วย ความเร็วรอบสูงสุด จากนั้นจะเพิ่มภาระให้กับโพนีเบรก ขึ้นทีละขั้น ดังนั้นความเร็วรอบของกังหันน้ำก็จะช้าลง ตามลำดับการใส่ภาระที่เพิ่มขึ้น ข้อมูลแรงบิดและ ความเร็วรอบของแกนหลักโรเตอร์กังหันจะถูกบันทึกค่า หลังการใส่ภาระให้กับโพรนีเบรคเมื่อเวลาผ่านไป 2 นาที เพื่อให้แน่ใจว่าการหมุนของกังหันอยู่ในสภาวะคงที่ ทำ การทดสอบเพื่อศึกษาอิทธิพลค่าความทึบของโรเตอร์โดย การเปลี่ยนใบกังหันที่มีขนาดต่างกัน 2 ชุด และทำการ ปรับความเร็วในการไหลกระแสน้ำตั้งแต่ 0.35 - 0.55 m/s

สมรรถนะของกังหันน้ำจะแสดงในรูปค่าสัมประสิทธิ์ กำลัง(Cp)ที่ คำนวณ ได้ และ แรงบิดไดนามิคส์(T) สัมประสิทธิ์กำลังของกังหันหาได้จากกำลังที่กังหันผลิตได้ ต่อกำลังของกระแสน้ำที่ไหลผ่านพื้นที่การกวาดของโร เตอร์กังหัน ในการศึกษานี้จะพิจารณาพื้นที่การกวาดของ





เมื่อ N คือจำนวณใบกังหัน และ b คือ ความกว้างของใบ กังหัน(m)

Blockage ratio, *B* คือ สัดส่วนพื้นที่ของโรเตอร์ ที่ครอบครองพื้นที่หน้าตัดการไหลของคลองน้ำ ค่า Blockage ratio ของชุดทดลองของการศึกษานี้คำนวณ ได้จากสมการต่อไปนี้

$$B = \frac{hS}{WD} \tag{4}$$

เมื่อ *h* คือระยะจมลึกของโรเตอร์กังหัน (m), *s* คือระยะ ความกว้างของโรเตอร์(m), *W* คือ ความกว้างของคลอง (m) และ *D* คือ ความลึกของน้ำในคลอง (m)โดย พิจารณาที่ตำแหน่งติดตั้งโรเตอร์กังหัน

4. ผลการทดลองและการวิจารณ์ผล

การทดสอบสมรรถนะกังหันน้ำ จะทำการศึกษา ผลกระทบการเปลี่ยนแปลงความเร็วการไหลของ กระแสน้ำจาก 0.35 - 0.5 เมตรต่อวินาที, ระยะการจม ลึกของโรเตอร์กังหันและค่าความทึบของโรเตอร์ ที่มีต่อ ค่าสัมประสิทธิ์กำลังของกังหันน้ำ ซึ่งในการศึกษานี้ระยะ การจมลึกของโรเตอร์จะแสดงเป็นเปอร์เซ็นต์ของเส้นผ่าน ศูนย์กลางของโรเตอร์กังหัน นอกจากนี้ยังมีแสดงผลการ เปรียบเทียบสัมประสิทธิ์กำลังของกังหันน้ำแกนนอนแนว ขวางแบบใบปรับมุมได้กับกังหันน้ำแกนนอนแนวขวาง แบบใบปรับมุมไม่ได้อีกด้วย

4.1 ผลกระทบของความเร็วกระแสน้ำ

การเปลี่ยนแปลงค่าสัมประสิทธิ์กำลัง ความสัมพันธ์กับการเปลี่ยนแปลงค่า *RTSR* ได้แสดงไว้ใน รูปที่ 4(a) และรูปที่ 4(b) ที่ค่าความทีบของโรเตอร์เท่ากับ 0.378 และ 0.567 ตามลำดับ โดยที่รักษาระยะการจมลึก ของโรเตอร์เท่ากันคือ 29.7% ผลจากการทดลอง พบว่า ค่าสัมประสิทธิ์กำลังจะเพิ่มขึ้นเมื่อค่า *RTSR* เพิ่มขึ้นจนถึง ค่าคงที่ค่าหนึ่ง จากนั้นค่าสัมประสิทธิ์กำลังจะค่อยๆลดลง เมื่อค่า *RTSR* เพิ่มขึ้นไปอีก ทั้งนี้เนื่องจากผลของการเพิ่ม ภาระให้แก่เพลากังหันซึ่งจะทำให้ความเร็วรอบในการ หมุนของแกนหลักของโรเตอร์กังหันลดลงนั้นเอง เมื่อ พิจารณาผลกระทบของความเร็วกระแสน้ำที่มีต่อค่า สัมประสิทธิ์กำลังของกังหันพบว่า เมื่อความเร็วของ กระแสน้ำเพิ่มขึ้นทำให้ค่าสัมประสิทธิ์กำลังลดลง โดยที่ กังหันจะให้ค่าสัมประสิทธิ์กำลังสูงที่ความเร็วกระแสน้ำต่ำ กังหันจะให้ค่าสัมประสิทธิ์กำลังสูงสุด(53%)ที่ความเร็ว ของกระแสน้ำ 0.35 m/s ที่ค่าความทึบของโรเตอร์ เท่ากับ 0.567 กังหันน้ำชนิดนี้จะให้ค่าสัมประสิทธิ์กำลัง สูงสุดเมื่อค่า *RTSR* อยู่ในช่วง 0.4 - 0.6 ซึ่งแสดงให้เห็น ว่ากังหันน้ำชนิดนี้ทำงานได้ดีที่ความเร็วกระแสน้ำต่ำและ มีความเร็วรอบในการหมุนต่ำ



(b) สำหรับค่าความทึบของโรเตอร์เท่ากับ 0.567



การทดสอบระยะการจมลึกของโรเตอร์เทียบกันสองค่าคือ ที่ 29.7% และ 47.3 % พบว่า ระยะการจมลึกของโร เตอร์ที่มากขึ้นส่งผลให้สัมประสิทธิ์กำลังกังหันลดลง นั้น คือเมื่อระยะการจมลึกเพิ่มจาก 29.7% เป็น 47.3% กังหันให้ค่าสัมประสิทธิ์ลดลงประมาณ 37% สำหรับ กังหันที่มีค่าความทึบของโรเตอร์เท่ากับ 0.378 และกังหัง จะให้ค่าสัมประสิทธิ์กำลังลดลง 33% สำหรับกังหันที่มีค่า ความทึบของโรเตอร์เท่ากับ 0.567 ซึ่งอาจจะเป็นผลมาก จากระยะการจมลึกของโรเตอร์ที่มากขึ้นจะทำให้เพิ่ม ความปั่นป่วนในการไหล ส่งผลให้ใบกังหันที่อยู่ท้ายน้ำ ได้รับพลังงานลดลง



รูปที่ 6 แสดงผลของระยะจมลึกของดรเตอร์ที่มีต่อค่า สัมประสิทธิ์กำลังของกังหัน

(a) สำหรับกังหันที่มีค่าความทึบของโรเตอร์ 0.378

(b) สำหรับกังหันที่มีค่าควมทึบของโรเตอร์ 0.567

4.2 ผลกระทบของค่าความทึบโรเตอร์

รูปที่ 5 (a) และ รูปที่ 5 (b) เป็นการแสดงผล กระทบของค่าความทึบของโรเตอร์ที่มีต่อค่าสัมประสิทธิ์ กำลังของกังหัน ซึ่งจะเห็นว่าค่าความทึบของโรเตอร์ที่ มากกว่า กังหันน้ำจะให้ค่าสัมประสิทธิ์กำลังที่สูงกว่า แม้ว่าระยะจมลึกจะแตกต่างกัน โดยที่กังหันที่มีค่าความ ทึบของโรเตอร์เท่ากับ 0.567 จะให้ค่าสัมประสิทธิ์กำลัง เท่ากับ 53% ซึ่งแสดงให้เห็นว่าพื้นที่ใบกังหันที่มากขึ้น ส่งผลให้สามารถรับพลังงานจากการไหลของน้ำได้มากขึ้น



รูปที่ 5 แสดงอิทธิพลของค่าความทึบของโรเตอรที่มีต่อค่า

- ส้มประสิทธิ์กำลังกังหัน
- (a) ที่ระยะจมลึกของโรเตอร์ 29.3%
- (b) ที่ระยะจมลึกของโรเตอร์ 47.3%

4.3 ผลกระทบของระยะจมลึกของโรเตอร์

ระยะการจมลึกของโรเตอร์ส่งผลต่อค่า สัมประสิทธิ์กำลังของกังหันน้ำได้แสดงไว้ในรูปที่ 6 โดย ETM - 28

การประชุมวิชาการเครือข่ายวิศวกรรมเครื่องกลแห่งประเทศไทย ครั้งที่ 31



4 - 7 กรกฎาคม 2560 จังหวัดนครนายก



รูปที่ 7 เปรียบสัมประสิทธิ์กำลังระหว่างกังหันน้ำที่มีใบปรับมุมพิทช์ได้และกังหันน้ำแบบใบปรับมุมพิทช์ไม่ได้ (a) ที่ระยะจมลึกของโรเตอร์ 29.7%, ค่าความทึบของโรเตอร์ 0.378 และความเร็วกระแสน้ำ 0.35 m/s (b) ที่ระยะจมลึกของโรเตอร์ 47.3%, ค่าความทึบของโรเตอร์ 0.378 และความเร็วกระแสน้ำ 0.35 m/s (c) ที่ระยะจมลึกของโรเตอร์ 47.3%, ค่าความทึบของโรเตอร์ 0.567 และความเร็วกระแสน้ำ 0.35 m/s (d) ที่ระยะจมลึกของโรเตอร์ 47.3%, ค่าความทึบของโรเตอร์ 0.567 และความเร็วกระแสน้ำ 0.45 m/s

สามารถทำงานได้ในช่วงค่า *RTSR* ที่กว้างมากกว่า สำหรับกังหันที่มีใบปรับมุมพิทซ์ไม่ใด้จะทำงานได้ในช่วง ค่า *RTSR* ค่อนข้างแคบ และจากการสังเกตุในขณะ ทดลองพบว่ากังหันที่มีใบปรับมุมพิทธิ์ไม่ได้จะหยุดหมุน ทันทีเมื่อปรับระยะการจมลึกของโรเตอร์มากกว่า 50% ในขณะที่กังหันที่มีใบปรับมุมได้ยังคงสามารถหมุนและ ผลิตพลังงานออกมาได้อย่างต่อเนื่องถึงแม้ว่าโรเตอร์ กังหันจะจมมิด100% ก็ตาม กังหันน้ำที่มีใบปรับมุมพิทช์ ได้ สามารถให้ค่าสัมประสิทธิ์กำลังสูงกว่ากังหันน้ำที่มีใบ

4.4 เปรียบเทียบกังหันน้ำแกนนอนแนวขวางแบบใบ ปรับมุมได้กับกังหันน้ำแกนนอนแนวขวางแบบใบปรับ มุมไม่ได้

เพื่อเป็นการพิสูจน์ข้อดีของการปรับมุมพิทช์ของ ใบกังหันได้ รูปที่ 7(a), รูปที่ 7(b), รูปที่ 7(c) และรูปที่ 7(d) จึงเป็นการแสดงเพื่อเปรียบเทียบสัมประสิทธิ์กำลัง ของกังหันทั้งสองแบบ และทำการทดสอบที่เงื่อนไข เดียวกัน จากผลการทดลองพบว่ากังหันน้ำที่มีใบปรับ มุมพิทช์ใบได้ให้ค่าสัมประสิทธิ์กำลังสูงกว่ากังหันที่ มุมพิทช์ของใบคงที่ กังหันที่มีการปรับมุมพิทช์ของใบได้



ปรับมุมพิทธิ์ไม่ได้ประมาณ 1.4-1.5 เท่า ที่ความเร็ว กระแสน้ำ 0.35 m/s ที่ระยะจมลึกของโรเตอร์ 47.3%

5. สรุป

กังหันน้ำสำหรับใช้กับกระแสน้ำที่มีระดับเฮดต่ำ มากเป็นเครื่องมือที่มีศักยภาพในการผลิตพลังงานขนาด จิ๋ว แม้ว่าจะมีสัมประสิทธิ์กำลังที่ค่อนข้างต่ำ ดังนั้นการ พัฒนากังหันน้ำแกนนอนแนวขวางแบบใบปรับมุมพิทช์ได้ โดยการติดตั้งชุดควบคุมการปรับมุมพิทช์ของใบกังหันจึง เป็นอีกวิธีหนึ่งที่สามารถเพิ่มค่าสัมประสิทธิ์กำลังของ กังหันได้ ผลการทดสอบสามารถสรุปได้ดังนี้

- CFVBWT ให้ค่าสัมประสิทธิ์กำลังสูงถึง 53% ที่
 ค่า RTSR = 0.55 และที่ความเร็วกระแสน้ำ
 เท่ากับ 0.35 m/s.
- CFVBWT สามารถทำงานได้ในช่วงค่า ระยะการ
 จมลึกที่มากกว่า และช่วงค่า RTSR ที่มากกว่า
 เมื่อเปรียบเทียบกับกังหันน้ำที่มีใบปรับมุมพิทช์
 ไม่ได้
- CFVBWT ให้ค่าสัมประสิทธิ์กำลังสูงที่ช่วงค่า
 RTSR ประมาณ 0.45-0.6 ในทุกเงื่อนไขการ
 ทดลอง
- CFVBWT ให้ค่าสัมประสิทธิ์กำลังสูงกว่ากังหัน
 น้ำที่มีใบปรับมุมพิทช์ไม่ได้ประมาณ1.4-1.5 เท่า

6. กิตติกรรมประกาศ

คณะผู้วิจัยขอขอบคุณมหาวิทยาลัยเทคโนโลยีราช มงคลอีสานที่ให้การสนับสนุนทุนวิจัย และขอขอบคุณ นักศึกษาสาขาวิชาวิศวกรรมเครื่องกล คณะ วิศวกรรมศาสตร์และสถาปัตยกรรมศาสตร์ที่ให้ความ ช่วยเหลือในการเก็บข้อมูลการทดลอง

7. เอกสารอ้างอิง

[1] VijayaVenkataRaman, S., Iniyan, S. & Goic R., A review of climate change, mitigation and adaptation. *Renewable and sustainable Energy Rev*, vol. 16, pp. 878-897, 2012.

[2] Chong, H-Y. & Lam, W-H., Ocean renewable energy in Malaysia: The potential of the Straits of Malacca. *Renewable and sustainable Energy Rev.*, vol. 23, pp. 169-178, 2013.

[3] Grabbe Urban Lundin, M. & Leijon, M., Oceanenergy. Available online:http://www.eusustel.be.

[4] Wikipedia, Renewable energy, Online: http://en.wikipedia.org/wiki/Renewable_energy,

[5] McAdam, R.A., Houlsby, G.T. & Oldfield, M.L.G., Experimental measurements of the hydrodynamic performance and structural loading of the Transverse Horizontal Axis Water Turbine: Part 1. *Renewable Energy.* vol. 59, pp. 105-114, 2013.

[6] Date, A. & Akbarzadeh, A., Design and analysis of a split reaction water turbine. *Renewable Energy*. vol. 35, pp. 1947-1955, 2010.
[7] Williamson, S.J., Stark, B.H. & Booker J.D., Low head pico hydro turbine selection using a multi-criteria analysis. *Renewable Energy*. vol. 61, pp. 43-50, 2014.

[8] Yang, B., & Shu, X.W., Hydrofoil optimization and experimental validation in helical vertical axis turbine for power generation from marine current. *Ocean Eng.* Vol. 42, pp. 35-46, 2012.

[9] Golecha, K., Eldho, T.I. and Prabhu, S.V., Influence of the deflector plate on the performance of modified Savonius water



turbine. *Applied Energy*, vol. 88, pp. 3207-3217, 2011

[10] Kirke, B.K., Tests on ducted and bare helical and straight blade Darrieus hydrokinetic turbines, *Renewable Energy*, vol. 36, pp.3013-3022

[11] SchÖnborn, A. and Chantzidakis, M., Development of a hydraulic control mechanism for cyclic pitch marine current turbines. *Renewable Energy.* vol. 32, pp. 662-679, 2007.

[12] Hwang, I. S., Lee, Y. H. and Kim, S. J., Optimization of cycloidal water turbine and the performance improvement by individual blade control. *Applied Energy.* vol. 86, pp. 1532-1540, 2009.

4 - 7 กรกฎาคม 2560 จังหวัดนครนายก

[13] Jing, F., Sheng, Q. and Zhang L., Experimental research on tidal current vertical axis turbine with variable pitch blades. *Ocean Engineering*. vol. 88, pp. 228-241, 2014

[14] Bresse, J, Water Wheels or Hydrauric Motor, reprint 2003, University Press of the pacific, 1876