

ทฤษฎีเบลดเอลิเมนต์โมเมนต์สำหรับการประเมินประสิทธิภาพ กังหันลมเสื่อลำแพน

ธีรวัฒน์ คลับคล้าย^{1*} วิกันดา ศรีเดช² และทวิช จิตรสมบูรณ์³

บทคัดย่อ

กังหันลมเสื่อลำแพนเป็นเครื่องจักรกลท้องถิ่นของประเทศไทย ปัจจุบันใช้ในการสูบน้ำเข้านาเกลือ เป็นกังหันลมแกนนอนที่มีลักษณะใบเป็นรูปสามเหลี่ยมทำจากผ้าใบ กังหันลมเสื่อลำแพนแบบดั้งเดิมจะมี ประสิทธิภาพประมาณ 10-17% แต่ปัจจุบันได้มีการพัฒนาจนสามารถเพิ่มประสิทธิภาพได้สูงขึ้นถึง 30-35% ดังนั้นจากต้นทุนการก่อสร้างที่ค่อนข้างต่ำ โครงสร้างเรียบง่าย และประสิทธิภาพที่สูงขึ้น ทำให้กังหันลมเสื่อลำแพน มีความน่าสนใจต่อการทำวิจัยมากขึ้น หนึ่งงานวิจัยประเภทการจำลอง (Simulation) ก็นับเป็นหัวข้อหนึ่งที่มีความสำคัญ เพราะว่าการจำลองที่แม่นยำจะนำไปสู่การประเมินค่าแรงบิด กำลัง และประสิทธิภาพในสภาวะอื่น ๆ ได้ อย่างถูกต้องโดยไม่ต้องพึ่งการทดลอง ซึ่งจะมีประโยชน์อย่างมากต่อการออกแบบใบกังหันลม วัตถุประสงค์ของ บทความนี้คือ สร้างแบบจำลองกังหันลมเสื่อลำแพนโดยใช้พื้นฐานทฤษฎีเบลดเอลิเมนต์โมเมนต์ เพื่อประเมิน ประสิทธิภาพและสอบเทียบผลการทดลอง การประเมินประสิทธิภาพจะพิจารณาที่มุมพิตช์ปลายใบ 4 ลักษณะ คือ 5, 10, 15 และ 20 องศา ผลลัพธ์ที่ได้คือ ประสิทธิภาพกังหันลมเสื่อลำแพนที่ประเมินด้วยแบบจำลองมีความแม่นยำ ที่มุมพิตช์ปลายใบเท่ากับ 10, 15 และ 20 องศา ในช่วงอัตราส่วนความเร็วปลายใบ 2.0-3.5 โดยมีความคลาดเคลื่อน เฉลี่ยเท่ากับ 7.0%

คำสำคัญ: ทฤษฎีเบลดเอลิเมนต์โมเมนต์, การจำลองกังหันลมเสื่อลำแพน, ประสิทธิภาพกังหันลม, การสอบเทียบ

^{1*} ภาควิชาเทคโนโลยีวิศวกรรมเครื่องต้นกำลัง, วิทยาลัยเทคโนโลยีอุตสาหกรรม, มหาวิทยาลัยเทคโนโลยีพระจอมเกล้าพระนครเหนือ

² ศูนย์วิจัยเทคโนโลยีการเผาไหม้และพลังงานทางเลือก (CTAE) มหาวิทยาลัยเทคโนโลยีพระจอมเกล้าพระนครเหนือ

³ นักวิจัยอิสระ

* ผู้ติดต่อ, อีเมล: teerawat.k@cit.kmutnb.ac.th, รับเมื่อ 5 สิงหาคม 2562 ตอบรับ 5 ตุลาคม 2562

Blade Element Momentum Theory for Estimating Efficiency of Thai Sail Windmill

Teerawat Klaklay^{1*}, Wikanda Sridech² and Tawit Chitsomboon³

Abstract

Thai sail windmill (TSW) is a local machine of Thailand now using for pumping brine to the salt farms. TSW is a horizontal axis wind turbine that the blade is a triangular shape made of canvas. Traditional TSW efficiency is typically about 10-17%. However, it has been now developed and augmented its efficiency until 30-35%. Therefore, due to a low construction cost, an uncomplicated structure and a higher efficiency, these things encourage TSW more interesting for research. By the way, the wind turbine simulation is one significant research topic because the accurate simulation can bring about the evaluation of torque, power and efficiency correctly in another condition without the experiment. So, the simulation is very helpful to design the blade of the wind turbine. The purpose of this article is to perform the TSW simulation based on the blade element momentum theory to appraise the efficiency and to validate results with the experiment data. The efficiency evaluation would be regarded by 4 manners of the tip pitch angle as follows: 5, 10, 15 and 20 degrees. The results show that the TSW efficiencies estimated by the simulation are accurate at the tip pitch angle of 10, 15 and 20 degrees in the range of tip speed ratio of 2.0-3.5 whose average percentage error is about 7.0%.

Keywords : Blade Element Momentum Theory, Thai Sail Windmill Simulation, Wind Turbine Efficiency, Validation

^{1*}Department of Power Engineering Technology, College of Industrial Technology, King Mongkut's University of Technology North Bangkok,

²Research Centre for Combustion and Alternative Energy (CTAE), Science and Technology Research Institute, King Mongkut's University of Technology North Bangkok,

³Independent Researchers, tawit.boon@gmail.com

* Corresponding, E-mail: teerawat.k@cit.kmutnb.ac.th, Received: 5 August 2019, Accepted: 5 October 2019

1. บทนำ

กังหันลมเพื่อลำแพนเป็นกังหันลมดั้งเดิมของไทย ที่ใช้งานกันมาอย่างยาวนานนับ 100 ปี อดีตใช้สูบน้ำเข้านาข้าวและนาเกลือ ปัจจุบันใช้เพียงนาเกลือเท่านั้น เป็นกังหันลมแกนนอนชนิดขับเคลื่อนด้วยแรงยก (Lift Type) ใบกังหันมีลักษณะเป็นรูปสามเหลี่ยม มีจำนวนใบ 6-8 ใบ [1] ดังรูปที่ 1.1 ลักษณะเด่นคือ ความเร็วรอบต่ำแต่แรงบิดสูง แต่เดิมมีประสิทธิภาพประมาณ 10-17% [2] ปัจจุบันได้มีการพัฒนาเพิ่มประสิทธิภาพได้สูงขึ้น 30-35% มีระบบ Passive Yaw Control เพื่อให้สามารถรับลมได้ทุกทิศทาง [3] ดังนั้นจากประสิทธิภาพที่สูงขึ้น ประกอบกับความเรียบง่ายของโครงสร้าง และต้นทุนก่อสร้างต่ำ จึงทำให้กังหันลมเพื่อลำแพนมีความน่าสนใจต่อการทำวิจัยมากขึ้น

งานวิจัยด้านการจำลองกังหันลม (Simulation) เพื่อการประเมินประสิทธิภาพเป็นอีกแนวทางหนึ่งที่มีความสำคัญ เพราะจะทำให้ลดต้นทุนในการทดลองได้มาก เนื่องจากไม่จำเป็นต้องทดลองกังหันลมในทุกสภาพการณ์ แต่จะใช้การจำลองช่วยประเมินแทน ปัจจุบันวิธีการจำลองกังหันลมที่เป็นที่นิยมมี 2 วิธี คือ 1) พลศาสตร์ของไหลเชิงคำนวณ (Computational Fluid Dynamics, CFD) [4] 2) ทฤษฎีเบลดเอลิเมนต์โมเมนตัม (Blade Element Momentum Theory, BEM Theory) หรือทฤษฎีสตริป (Strip Theory) [5, 6]

ธีรวัฒน์ และ ทวีช [7] ได้ทำการจำลองกังหันลมเพื่อลำแพน โดยยังไม่ได้พิจารณาถึงผลของการสูญเสียปลายใบ (Tip Loss) และ โคนใบ (Hub Loss) และไม่ได้พิจารณาปรับค่าการเหนี่ยวนำเชิงแกน หรือ Brake State Model [8] ให้มีความเหมาะสม ทำให้ผลลัพธ์การจำลอง

ยังมีความคลาดเคลื่อนสูง วัตถุประสงค์บทความนี้คือ สร้างแบบจำลองกังหันลมเพื่อลำแพน โดยใช้ทฤษฎีเบลดเอลิเมนต์โมเมนตัม พร้อมกับปรับค่าการสูญเสียปลายใบและ โคนใบ รวมถึงปรับค่าการเหนี่ยวนำเชิงแกน เพื่อเพิ่มความแม่นยำในการจำลองมากขึ้น โดยจะสอบเทียบกับผลการทดลองเพื่อตรวจสอบความแม่นยำ



รูปที่ 1 กังหันลมเพื่อลำแพน [3]

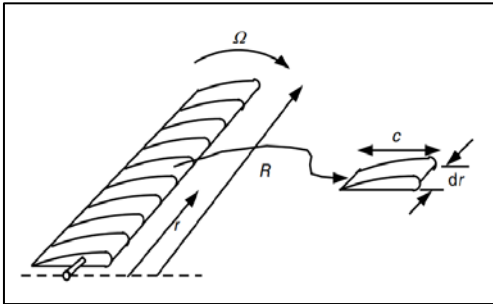
2. ทฤษฎีเบลดเอลิเมนต์โมเมนตัม

ทฤษฎีเบลดเอลิเมนต์โมเมนตัม (หรือทฤษฎีเบีม) มีอีกชื่อหนึ่งว่าทฤษฎีสตริป [9] ทฤษฎีนี้ประกอบด้วย 2 ทฤษฎีร่วมกันคือ 1) ทฤษฎีเบลดเอลิเมนต์ (Blade Element Theory, BET) 2) ทฤษฎีโมเมนตัม (Momentum Theory, MT) ทั้ง 2 ทฤษฎีนี้จะถูกเชื่อมโยงความสัมพันธ์กันด้วยค่าของแรงบิด (Torque) และแรงในแนวแกน (Thrust) แล้วจัดรูปเป็นสมการใหม่ที่ช่วยนำไปสู่การแก้ระบบสมการเพื่อหาค่าของแรงบิดและแรงในแนวแกนของกังหันลมได้ง่าย

2.1 ทฤษฎีเบลดเอลิเมนต์

คือการแบ่งใบกังหันลมออกเป็นเอลิเมนต์ย่อยจำนวนหลายๆเอลิเมนต์ ดังรูปที่ 2 คำนวณแรงยก (Lift) และแรงต้าน (Drag) ที่เกิดขึ้นตามมุมปะทะ

(Angle of Attack, α) แล้วแตกแรงไปเป็นแรงบิดและแรงในแนวแกนดังรูปที่ 2.2 ซึ่งจะเกิดขึ้นในทุกเอลิเมนต์ เมื่อทำการอินทิเกรตตลอดความยาวใบ จะทำให้ได้แรงบิดและแรงในแนวแกนสุทธิของใบทั้งหันลม 1 ใบ



รูปที่ 2 ลักษณะการแบ่งเอลิเมนต์ [9]

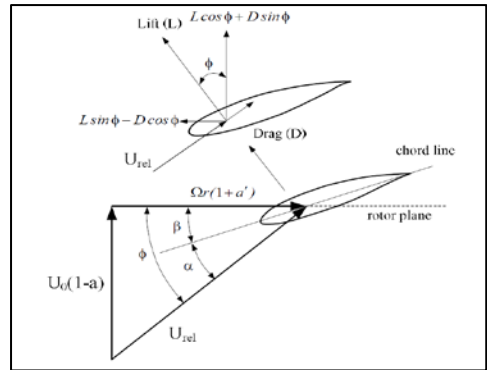
จากการแตกแรงยกและแรงต้านไปเป็นแรงบิดและแรงในแนวแกนดังรูปที่ 2.2 จะได้ความสัมพันธ์ดังนี้

2.1.1 มุมความเร็วลมสัมพัทธ์ (ϕ) ที่รัศมี (r) [9]

$$\phi = \tan^{-1} \left[\frac{U_o(1-a)}{\Omega r(1+a')} \right] \quad (2.1)$$

2.1.2 มุมปะทะ (α) ที่รัศมี (r) [9]

$$\alpha = \phi - \beta_r \quad (2.2)$$



รูปที่ 3 แผนภาพแสดงการแตกแรง [10]

แรงบิดย่อย (dQ) และแรงในแนวแกนย่อย (dT) ในแต่ละเอลิเมนต์จะขึ้นไปตามสมการที่ (2.3) และ (2.4) ตามลำดับ [9]

$$dQ = \sigma' \rho U_{rel}^2 \pi r^2 [C_L \sin \phi - C_D \cos \phi] dr \quad (2.3)$$

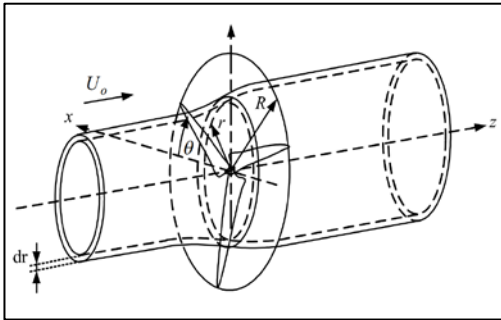
$$dT = \sigma' \rho U_{rel}^2 \pi r [C_L \cos \phi + C_D \sin \phi] dr \quad (2.4)$$

$$\sigma' = \frac{Nc}{2\pi r} \quad (2.5)$$

ซึ่ง σ' เรียกว่า ความตันใบ (Solidity)

2.2 ทฤษฎีโมเมนตัม

ใช้เพื่อคำนวณหาแรงบิดย่อย (dQ) และแรงในแนวแกนย่อย (dT) เช่นเดียวกัน แต่คำนวณผ่านสมการโมเมนตัมเชิงมุมและโมเมนตัมเชิงเส้น ตามลำดับ โดยพิจารณาการไหล 1 มิติ ผ่าน Actuator Disc แบบวงแหวน (Annular Actuator Disc) [9] ดังรูปที่ 4



รูปที่ 4 Annular Actuator Disc [10]

ดังนั้นแรงบิดย่อย (dQ) และแรงในแนวแกนย่อย (dT) ในแต่ละเอลิเมนต์จะเป็นไปตามสมการที่ (2.6) และ (2.7) ตามลำดับ [9]

$$dQ = 4a'(1-a)\rho U_o^2 \pi r^3 \Omega dr \quad (2.6)$$

$$dT = 4a(1-a)\rho U_o^2 \pi r dr \quad (2.7)$$

2.3 ทฤษฎีเบลดเอลิเมนต์โมเมนตัม

จากสมการที่ 2.3 และ 2.6 เมื่อเชื่อมความสัมพันธ์ โดยการกำจัดพจน์ dQ จะได้สมการ (2.8) [9]

$$a' = \frac{1}{\frac{4 \sin \phi \cos \phi}{\sigma' C_t} - 1} \quad (2.8)$$

โดยที่ $C_t = C_L \sin \phi - C_D \cos \phi$ (2.9)

จากสมการที่ 2.4 และ 2.7 เมื่อเชื่อมความสัมพันธ์ โดยกำจัดพจน์พจน์ dT จะได้สมการ (2.10) [9]

$$a = \frac{1}{1 + \frac{4 \sin^2 \phi}{\sigma' C_n}} \quad (2.10)$$

โดยที่ $C_n = C_L \cos \phi + C_D \sin \phi$ (2.11)

2.4 การปรับปรุงทฤษฎีเบลดเอลิเมนต์โมเมนตัม

แบบจำลองจะต้องทำการปรับปรุงปัจจัยอื่นเพิ่มเติม เพื่อเพิ่มความสมจริงมากขึ้น ประกอบด้วย ผลของการสูญเสียปลายใบ (F_T) และ โคนใบ (F_H) รวมกันเป็นการสูญเสียรวม (F) ซึ่งงานวิจัยนี้จะใช้แบบจำลองของ Prandtl [11] ดังสมการ (2.12) รวมถึงเพิ่มการปรับแก้ค่าการเหนี่ยวนำเชิงแกน (Brake State Model) โดยใช้แบบจำลองของ Buhl [12] ดังสมการ (2.13)

$$F_T = \frac{2}{\pi} \cos^{-1} \left(\exp \left[-\frac{N(R-r)}{2r \sin \phi} \right] \right)$$

$$F_H = \frac{2}{\pi} \cos^{-1} \left(\exp \left[-\frac{N(r-R_H)}{2r \sin \phi} \right] \right)$$

$$F = F_T \cdot F_H \quad (2.12)$$

การปรับปรุงค่าปัจจัยการเหนี่ยวนำเชิงแกน (Axial Induction Factor, a) ของ Buhl คือเมื่อ $a > 0.4$ ค่า a จะถูกปรับค่าให้เป็นไปตามสมการที่ (2.13) [12]

$$a = \frac{18F - 20 - 3\sqrt{C_T(50 - 36F) + 12F(3F - 4)}}{36F - 50} \quad (2.13)$$

การปรับปรุงแบบจำลองจะทำให้สมการ (2.8) และ สมการ (2.10) เปลี่ยนเป็นสมการ (2.14) และ (2.15) [9]

$$a' = \frac{1}{\frac{4F \sin \phi \cos \phi}{\sigma' C_t} - 1} \quad (2.14)$$

$$a = \frac{1}{1 + \frac{4F \sin^2 \phi}{\sigma' C_n}} \quad (2.15)$$

2.5 ขั้นตอนการแก้สมการ

ใช้วิธีการคำนวณซ้ำ (Iteration) จนกระทั่งคำตอบ
ลู่เข้าสู่คำตอบ (Converge) โดยทำตามขั้นตอนดังนี้ [9]

1. เดาค่า a และ a'
2. คำนวณมุมลมสัมพัทธ์ (ϕ) จากสมการ (2.1)
3. คำนวณมุมปะทะ (α) จากสมการ (2.2)
4. นำค่า α ที่ได้ไปประมาณค่า C_L และ C_D จากกราฟ
โดยใช้ข้อมูลงานวิจัยของ ชีรวัดน์ และ ทวิช [7]
5. คำนวณหาค่า C_t และ C_n จากสมการ (2.9) และ
(2.11) ตามลำดับ
6. คำนวณหาค่า a' และ a ค่าใหม่ จากสมการ (2.14)
และ (2.15) ตามลำดับ
7. คำนวณซ้ำในขั้นตอนที่ 2. โดยนำค่า a' และ a ค่า
ใหม่ไปหาค่า ϕ และ α เพื่อหา C_L และ C_D อีกครั้ง
8. คำนวณ C_t , C_n , a' และ a อีกครั้ง แล้วคำนวณซ้ำ
จนกระทั่ง a' , a , ϕ และ α ลู่เข้าสู่คำตอบ

2.6 ประสิทธิภาพกังหันลม

ประสิทธิภาพกังหันลมเป็นประสิทธิภาพเชิง
พลังงาน หมายถึงค่าสัมประสิทธิ์กำลังกังหันลม (C_p)
คูณด้วย 100% ดังสมการ (2.16) [13]

$$C_p = \frac{P_T}{P_W} = \frac{\int_0^R \Omega dQ}{0.5 \rho \pi R^2 U_0^3} \quad (2.16)$$

สัมประสิทธิ์กำลังกังหันลมมักจะนำเสนอในรูปแบบ
ของกราฟโดยจะเทียบกับอัตราส่วนความเร็วปลายใบ
(Tip Speed Ratio, λ) [13] ดังที่แสดงในรูปที่ 5.1-5.4

$$\lambda = \frac{\Omega r}{U_0} \quad (2.17)$$

3. ขอบเขตการศึกษา

3.1) จำลองกังหันลมเพื่อลำแพนขนาดเส้นผ่าน
ศูนย์กลาง 1.0 เมตร ดังรูปที่ 3.1



รูปที่ 5 โรเตอร์กังหันลมเพื่อลำแพนขนาด 1.0 เมตร

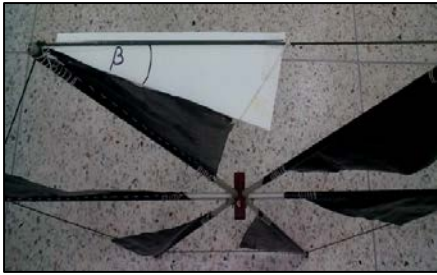
3.2) จำลองที่มุมพิตช์ปลายใบ 4 ลักษณะคือ 5, 10,
15 และ 20 องศา

3.3) ใช้ใบกังหันลมจำนวน 6 ใบ โดยมีค่าความตัน
ใบ (Solidity) ของโรเตอร์เท่ากับ 28%

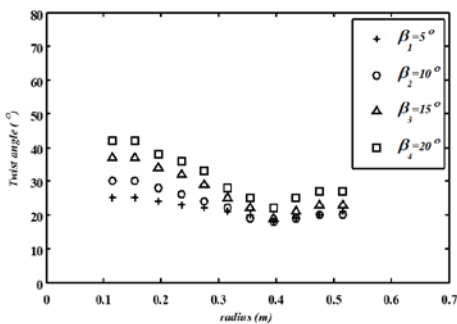
3.4) ศึกษาการไหลของอากาศผ่านกังหันลมด้วย
เรโนลด์นัมเบอร์ในช่วง 68,000-160,000

4. ข้อมูลใบกังหันลมเพื่อลำแพน

การจำลองกังหันลมจะทดลองบิดใบใน 4 ลักษณะ
ด้วยการจัดมุมพิตช์ปลายใบ (β) ดังรูปที่ 6 กล่าวคือ
5, 10, 15 และ 20 องศา มุมพิตช์ปลายใบทั้ง 4 ค่านี้จะ
ส่งผลต่อการทำให้เกิดมุมบิด (Twist Angle) ตลอดรัศมี
ของใบกังหันลมดังรูปที่ 7 มุมบิดดังกล่าวนี้ก็คือมุมพิตช์
เพียงแต่เป็นมุมพิตช์ในแต่ละรัศมีซึ่งมีค่าไม่เท่ากันตลอด
แนวใบ ตารางที่ 1 แสดงข้อมูลใบกังหันลมเพื่อลำแพน
หมายถึง ความยาวคอर्ड (c) และมุมพิตช์ในแต่ละรัศมี (β_r)
ซึ่งเป็นค่าที่ใช้ประกอบการคำนวณ เช่น สมการที่
(2.2) และ (2.5) เป็นต้น



รูปที่ 6 มุมพิศพลายใบ



รูปที่ 7 ลักษณะการบิดใบจากการจัดมุมพิศพลายใบ 4 ลักษณะ [7]

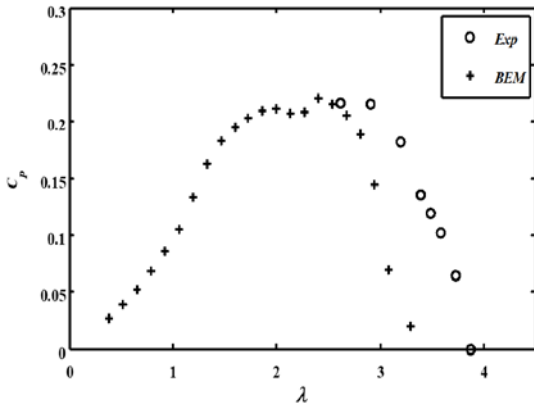
ตารางที่ 1 ข้อมูลใบกังหันลมเสื่อลำแพน

Position	r (m)	c (m)	β_r			
			$\beta = 5^\circ$	$\beta = 10^\circ$	$\beta = 15^\circ$	$\beta = 20^\circ$
P0	0.115	0.000	0.0	0.0	0.0	0.0
P1	0.155	0.025	25.0	30.0	37.0	42.0
P2	0.195	0.051	24.0	28.0	34.0	38.0
P3	0.235	0.076	23.0	26.0	32.0	36.0
P4	0.275	0.101	22.0	24.0	29.0	33.0
P5	0.315	0.127	21.0	22.0	25.0	28.0
P6	0.355	0.152	20.0	19.0	22.0	25.0
P7	0.395	0.177	18.0	18.0	19.0	22.0
P8	0.435	0.152	19.0	19.0	21.0	25.0
P9	0.475	0.076	20.0	20.0	23.0	27.0
P10	0.515	0.000	0.0	0.0	0.0	0.0

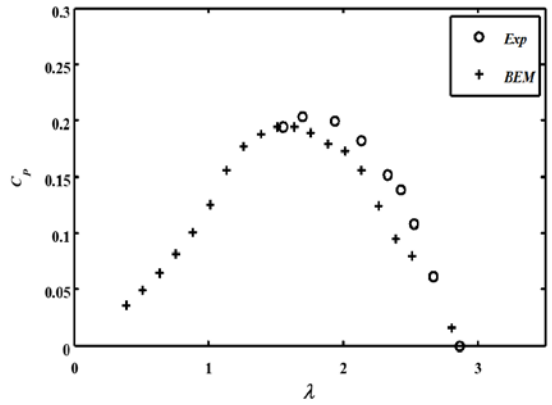
5. ผลการจำลอง

จากทฤษฎีเบลดเอลิเมนต์โมเมนต์ตั้งที่กล่าวในหัวข้อที่ 2 สรุปได้ว่ามี 4 สมการสำคัญที่จะต้องใช้ในการแก้ระบบสมการเพื่อหาคำตอบของประสิทธิภาพกังหันลม ประกอบด้วย สมการที่ (2.1), (2.2), (2.14) และ (2.15) รวมถึงข้อมูลใบกังหันลมเสื่อลำแพนที่แสดงในตารางที่ 1 เพื่อใช้เป็นตัวแปรควบคุมประกอบการคำนวณซึ่งเป็นค่าคงที่ นั่นคือความยาวคอर्ड (c) และมุมพิศในแต่ละรัศมี (β_r) ซึ่งมีค่าไม่เท่ากันตลอดแนวใบกังหันลม การแก้ระบบสมการจะใช้วิธีการคำนวณซ้ำดังที่กล่าวในหัวข้อที่ 2.5 โดยงานวิจัยนี้ได้ใช้โปรแกรม MATLAB เป็นโปรแกรมช่วยในการเขียนโปรแกรมเพื่อแก้ระบบสมการ โดยผลการจำลองแสดงอยู่ในรูปของกราฟสัมประสิทธิ์กำลังและอัตราส่วนความเร็วปลายใบ อนึ่งงานวิจัยนี้ได้ทำการจำลองกังหันลมเสื่อลำแพนที่มุมพิศพลายใบ 4 ลักษณะคือ 5, 10, 15 และ 20 องศา (ซึ่งมาจากการสุ่ม) เพื่อศึกษาว่ามุมพิศพลายใบขนาดเท่าใดจะมีแนวโน้มให้สัมประสิทธิ์กำลังสูงสุด

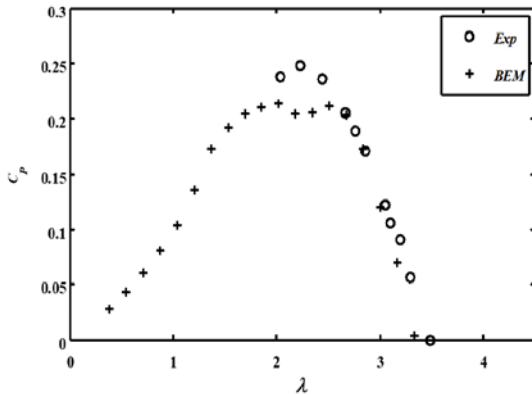
ผลการจำลองที่ได้แสดงในรูปที่ 5.1-5.4 สัมประสิทธิ์กำลังคือสัดส่วนของกำลังงานที่กังหันลมสร้างขึ้นกับกำลังงานลมที่วิ่งเข้าสู่โรเตอร์ สัมประสิทธิ์กำลังจะมีค่าอยู่ในระหว่าง 0 - 1 เสมอ และถ้าคูณด้วย 100% ก็คือประสิทธิภาพกังหันลม ส่วนอัตราส่วนความเร็วปลายใบนั้นเป็นค่าที่ผูกพันกับมุมความเร็วมสัมพันธ์ กล่าวคืออัตราส่วนความเร็วปลายใบที่มีค่ามาก จะหมายถึงมุมความเร็วมสัมพันธ์มีค่าน้อย และถ้าหากพิจารณาสมการ (2.2) จะเห็นว่ามุมปะทะก็จะมีค่าน้อยเช่นกัน ดังนั้น อาจกล่าวได้อีกแง่หนึ่งว่า เมื่ออัตราส่วนความเร็วปลายใบมีค่าสูงขึ้นหมายถึงมุมปะทะจะมีค่าต่ำลง



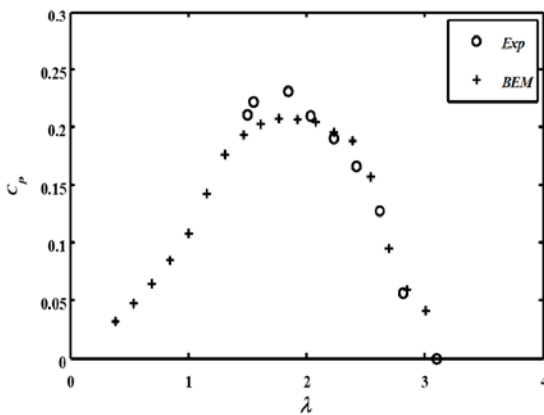
รูปที่ 8 ค่า C_p ที่มุมพิตช์ปลายใบเท่ากับ 5 องศา



รูปที่ 11 ค่า C_p ที่มุมพิตช์ปลายใบเท่ากับ 20 องศา



รูปที่ 9 ค่า C_p ที่มุมพิตช์ปลายใบเท่ากับ 10 องศา



รูปที่ 10 ค่า C_p ที่มุมพิตช์ปลายใบเท่ากับ 15 องศา

จากรูปที่ 8-11 เป็นผลการเปรียบเทียบผลระหว่างเส้น *Exp* คือ สัมประสิทธิ์กำลังจากการทดลอง และเส้น *BEM* คือ สัมประสิทธิ์กำลังจากการจำลองด้วยทฤษฎีเบตสเอลิเมนต์โมเมนต์ซึ่งเป็นผลลัพธ์ของงานวิจัยนี้ สามารถอภิปรายผลได้ดังนี้

1) การทดลองมักมีปัญหาการวัดประสิทธิภาพกังหันลมที่ย่านมุมปะทะสูง (λ ต่ำ หรือ การทดสอบที่ความเร็วรอบต่ำ) คือ วัดค่าไม่ได้ เนื่องจากความเร็วรอบต่ำเกินไป โรเตอร์มักจะหยุดก่อนเพราะแรงเสียดทานของโรเตอร์มากกว่าแรงบิด ทำให้อ่านค่าความเร็วรอบได้เท่ากับศูนย์ กำลังงานจึงเป็นศูนย์ไปด้วย ดังนั้นจะเห็นว่าไม่มีจุดการทดลองในบริเวณที่มุมปะทะสูง ($\lambda \approx 0-1.5$) แต่การจำลองด้วยทฤษฎีเบตสเอลิเมนต์โมเมนต์สามารถคำนวณได้

2) ในช่วงมุมพิตช์ปลายใบ 5-10 องศา กังหันลมเสียลำแพนให้ประสิทธิภาพสูงสุด 22% ซึ่งสูงกว่าการปรับมุมพิตช์ปลายใบที่ 15-20 ซึ่งให้ประสิทธิภาพ 19% เป็นเพราะว่าเป็นช่วงการบิดใบที่ทำให้เกิดมุมปะทะเฉลี่ยดีที่สุด เป็นผลทำให้ได้ค่าอัตราส่วนแรงยกต่อแรงต้านสูงสุด (Maximum Lift to Drag Ratio) ทั้งนี้

ประสิทธิภาพสูงสุดที่ได้มีค่าเพียง 22% ไม่ถึง 30-35% ดังที่ได้อ้างอิงไว้ในบทนำ เนื่องจากกั๊กหันลมนี้ยังไม่ได้ใช้เทคนิคพิเศษในการเพิ่มประสิทธิภาพ กล่าวคือ เทคนิคการปิดปลายใบ [3] ซึ่งสามารถลดการสูญเสียที่ปลายใบ (Tip Loss) ได้มาก จึงช่วยให้เพิ่มประสิทธิภาพสูงขึ้นได้ เนื่องจากกั๊กหันลมเสื่อลำแพนมีขนาดปลายใบที่ใหญ่จึงมีการสูญเสียที่ปลายใบสูงมาก หลักการปิดปลายใบนี้ คล้ายคลึงกับการติดตั้งวิงเล็ท (Winglet) ที่ปลายปีกเครื่องบินเพื่อลดแรงต้านเหนี่ยวนำ (Induced Drag) ซึ่งทำให้สูญเสียแรงยกและสิ้นเปลืองเชื้อเพลิง

3) ผลการจำลองด้วยทฤษฎีเบลคเอลิเมนต์โมเมนต์มีความสอดคล้องกับผลการทดลองดีมากเฉพาะในช่วงมุมพิชชปลายใบเท่ากับ 10, 15 และ 20 องศา และในช่วง $\lambda = 2.0 - 3.5$ ซึ่งเป็นย่านมุมปะทะต่ำ อย่างไรก็ตาม ในย่านมุมปะทะสูง ผลลัพธ์ที่ได้จะมีความคลาดเคลื่อนสูงขึ้น โดยเฉพาะจุดที่เริ่มเกิดการสะดุด คือจุดที่อยู่บริเวณสูงสุดของกราฟเอียงไปทางด้านที่ λ มีค่าต่ำ เหตุเพราะเกิดจากผลของการหมุนของใบกั๊กหันลม ซึ่งมีแรงเหวี่ยง (Centrifugal Force) และแรงคอริโอลิส (Coriolis Force) เกิดขึ้น แรงทั้งสองนี้จะส่งผลให้เกิดการสะดุด (Stall) ที่มุมปะทะสูงขึ้นกว่าปกติที่ไม่มีการหมุน เช่น การไหลของอากาศผ่านปีกเครื่องบิน เป็นต้น พฤติกรรมนี้เรียกว่า Stall-Delay [14]

4) กรณีมุมพิชชปลายใบ 5 องศา ให้ผลลัพธ์ที่มีความคลาดเคลื่อนสูงตั้งแต่ย่านมุมปะทะต่ำ เหตุเพราะว่าที่มุมปะทะต่ำคือช่วงที่ใบกั๊กหันลมมีความเร็วรอบสูง ซึ่งอาจจะสูงมากจนกระทั่งทำให้ลักษณะความโค้งของใบกั๊กหันมีการเปลี่ยนแปลงมากเกินไปจนกระทั่งส่งผลให้ค่า Aerodynamic Loads (C_L , C_D) ของใบกั๊กหันลมเสื่อลำแพนเปลี่ยนแปลงไปจากเดิมมาก

6. สรุปผลการทดลอง

1) ในช่วงมุมพิชชปลายใบ 5-10 องศา ผลการจำลองให้ประสิทธิภาพสูงสุดประมาณ 22% ที่อัตราส่วนความเร็วปลายใบ 2.0-2.5

2) ทฤษฎีเบลคเอลิเมนต์โมเมนต์ให้ผลการจำลองสอดคล้องกับผลการทดลองดีมากในช่วงมุมพิชชปลายใบ 10 15 และ 20 องศา ที่อัตราส่วนความเร็วปลายใบ 2.0-3.5 โดยมีความคลาดเคลื่อนเฉลี่ย 7.0%

3) การจำลองที่มุมปะทะสูงยังคงมีความคลาดเคลื่อนสูงเนื่องจากผลของการ Stall-Delay ถือเป็นข้อจำกัดของแบบจำลองนี้

7. รายการสัญลักษณ์และคำย่อ

α	=	มุมปะทะ ($^{\circ}$)
β	=	มุมพิชชปลายใบ ($^{\circ}$)
β_r	=	มุมพิชชใดๆตลอดแนวรัศมี ($^{\circ}$)
λ	=	อัตราส่วนความเร็วปลายใบ
Ω	=	ความเร็วเชิงมุม (rad/s)
ρ	=	ความหนาแน่น (kg/m^3)
σ'	=	ความดันใบ
ϕ	=	มุมลมสัมพันธ์ ($^{\circ}$)
a	=	ปัจจัยการเหนี่ยวนำเชิงแกน
a'	=	ปัจจัยการเหนี่ยวนำเชิงมุม
c	=	ความยาวคอร์ด (m)
dQ	=	แรงบิดย่อย (N.m)
dr	=	ความยาวเอลิเมนต์ (m)
dT	=	แรงในแนวแกนย่อย (N)
r	=	รัศมีใดๆของใบกั๊กหัน (m)
C_D	=	สัมประสิทธิ์แรงต้าน
C_L	=	สัมประสิทธิ์แรงยก

C_n	=	ค่าของ $C_L \cos \phi + C_D \sin \phi$
C_p	=	สัมประสิทธิ์กำลัง
C_t	=	ค่าของ $C_L \sin \phi - C_D \cos \phi$
C_T	=	สัมประสิทธิ์แรงขับ
D	=	แรงต้าน (N)
F	=	สัมประสิทธิ์การสูญเสียรวม
F_H	=	สัมประสิทธิ์การสูญเสียที่คุม
F_T	=	สัมประสิทธิ์การสูญเสียที่ปลายใบ
H	=	คุมโรเตอร์
L	=	แรงยก (N)
N	=	จำนวนใบ
P_w	=	กำลังงานลม (W)
P_T	=	กำลังงานกักเก็บลม (W)
R	=	รัศมีโรเตอร์ (m)
R_H	=	รัศมีคุมโรเตอร์ (m)
U_0	=	ความเร็วลมเข้าสู่โรเตอร์ (m/s)
U_{rel}	=	ความเร็วลมสัมพัทธ์ (m/s)
BEM	=	ผลการจำลองจากทฤษฎีเบลดเอลิเมนต์โมเมนตัม
Exp	=	ผลการทดลอง

8. เอกสารอ้างอิง

- [1] P. Mukhia, "Performance and Aerodynamic Analysis of The Thai Four Bladed Wooden Rotor Coupled to A Ladder Pump", Master Thesis, Asian Institute of Technology, Thailand. 1981.
- [2] R. Thepwoong, "Design Improvements of Thai Sail Windmill for Water Pumping", Ph.D Thesis, School of Civil Engineering, Rajamangala University of Technology Rattanakosin. 2013.
- [3] T. Klaklay, "Efficiency Enhancement and Cost Reduction of Thai Sail Windmill", Ph.D. Thesis, School of Mechanical Engineering, Suranaree University of Technology. 2016. (in Thai)
- [4] L. Wang, R. Quant and A. Kolios, "Fluid Structure Interaction Modelling of Horizontal-Axis Wind Turbine Blades Based on CFD and FEA", Journal of Wind Engineering and Industrial Aerodynamics 158, 2016, pp. 11-25.
- [5] J.P. Monteiro, M.R. Silvestre, H. Piggott and J. André, "Wind Tunnel Testing of A Horizontal Axis Wind Turbine Rotor and Comparison with Simulations From Two Blade Element Momentum Codes", Journal of Wind Engineering and Industrial Aerodynamics 123, 2013, pp. 99-106.
- [6] J.L. Tangler, and J.D. Kocurek, "Wind Turbine Post-Stall Airfoil Performance Characteristics Guidelines for Blade-element Momentum Methods", Technical Report NREL/CP-500-36900. National Renewable Energy Laboratory, Colorado. 2005.
- [7] T. Klaklay and T. Chitsomboon, "Prediction of Thai Sail Windmill Performance by a Blade Element Momentum Theory", The 29th Conference of Mechanical Engineering Network of Thailand, 2015, pp. 713-717 (in Thai)
- [8] P. Pratumpharat and P.S. Leung, "Validation of Various Windmill Brake State Models Used by Blade Element Momentum Calculation", Renewable energy 36, 2011, pp. 3222-3227.

- [9] J.F. Manwell et al., “Wind energy explained” (2nd ed.), John Wiley & Son, 2009.
- [10] Ch. Thumthae, “Accurate CFD Procedures for The Validation of The Theoretical Design of Wind Turbine”, Ph.D. Thesis, School of Mechanical Engineering, Suranaree University of Technology. 2009. (in Thai)
- [11] L. Prandtl and A. Betz, “Vier Abhandlungen zur Hydrodynamik und Aerodynamik”, Göttinger Nachr, Göttingen, 1927, pp. 88–92.
- [12] J.L. Buhl, “A New Empirical Relationship between Thrust Coefficient and Induction Factor for The Turbulent Windmill State”, Technical report NREL/TP-500-36834. NREL, Colorado. 2005.
- [13] A.D. Spera, “Wind Turbine Technology: Fundamental Concepts of Wind Turbine Engineering (2nd ed.)”, ASME Press, 1998.
- [14] R. Lanzafame, S. Mauro and M. Messina, “HAWT Design and Performance Evaluation: Improving the BEM Theory Mathematical Models”, Energy Procedia 82, 2015, pp. 172-179.