نشريه مهندسي عمران اميركبير

نشریه مهندسی عمران امیرکبیر، دوره ۵۱ شماره ۵، سال ۱۳۹۸، صفحات ۱۰۹۷ تا ۱۱۰۸ DOI: 10.22060/ceej.2018.14381.5639

# پایش پیوسته دمای آب با استفاده از فن آوری تکهنگاری صوتی

مسعود بحرینیمطلق<sup>۱.۰</sup>۰، رضا روزبهانی<sup>۱</sup>، محمدجواد زارعیان<sup>۲</sup>، حمید کاردانمقدم ۱، کمال محتشم<sup>۲</sup> ۱- پژوهشکده مطالعات و تحقیقات منابع آب، موسسه تحقیقات آب، وزارت نیرو، تهران، ایران. ۲- شرکت سنجاب فنآوری خلیج فارس، تهران، ایران.

خلاصه: فن آوری تکه نگاری صوتی با ارسال و دریافت دوسویهی امواج صوتی خصوصیات جریان آب از جمله سرعت و دمای آب، دبی جریان، رسوبات معلق، شوری و جهت جریان را در رودخانهها، مخازن سدها، دریاچهها، دریاها و اقیانوسها اندازه گیری می کند. اگرچه این روش به طور گسترده در کشورهای توسعه یافته به کار گرفته می شود، اما هیچ سابقه ای از استفاده آن در کشورمان وجود ندارد. در این مقاله نتایج کاربرد فن آوری تکه نگاری صوتی برای اندازه گیری دمای آب برای اولین بار در کشور، ارائه شده است. جهت انجام این تحقیق دو دستگاه تکه نگاری صوتی به فاصلهی ۲۶۲ متر از یکدیگر و به مدت ۲۰ دقیقه در دریاچهی هفتبرم واقع در غرب شیراز که دریاچه ای کمعمق است قرار داده شد و امواج صوتی با بسامد ۳۰ کیلوهر تز در هر ۴۰ ثانیه توسط دستگاه ها ارسال شدند. چهار نقطه در راستای ارسال امواج صوتی نیز انتخاب شدند طی شده امواج صوتی در طول آزمایش ثابت و حدود ۱۷۲ میلی ثانیه است. تعان در این ۱۹/۱۰ مراح اور در خوب طی شده امواج صوتی در طول آزمایش ثابت و حدود ۱۷۷ میلی ثانیه است. تغییرات دما نیز بین ۱۹/۱۰ درجه سانتی گراد اندازه گیری شد که با داده های سنسور دما مطابقت داشت. دقت اندازه گیری دما با استفاده از روش تکه نگاری صوتی حدود ۲۰/درجه سانتی گراد به دست آمد که نشان داد دما را با دقتی بهتر از سنسور دما اندازه گیری می کند. بنابراین می توان از فن آوری تکه نگاری صوتی برای پایش پیوسته و درازمدت دما در رودخانهها، دریاچهاو و مخازن سدها بهره برد.

تاریخچه داوری: دریافت: ۹۹-۲۰-۱۳۹۷ بازنگری: ۵۵-۳۰-۱۳۹۷ پذیرش: ۳۵-۳۰-۱۳۹۷ ارائه آنلاین: ۲۵-۴۰-۱۳۹۷

کلمات کلیدی: سنجش از دور درون آب روش تکهنگاری صوتی زمان طی شده امواج صوتی سرعت صوت در آب دمای جریان آب

#### ۱– مقدمه

گرمایش جهانی باعث افزایش دمای هوا و دمای سطح اقیانوس ها شده است [۱]. اما منابع آب شیرین نظیر رودخانه ها و دریاچه ها نسبت به تغییرات دمایی بسیار حساس تر می باشند [۲ و ۳]. تحقیقات نشان داده است که پایش درازمدت دمای دریاچه ها پتانسیل خوبی برای نشان دادن تغییرات اقلیم است [۴ و ۵]. از طرفی بسیاری از پارامترهای کیفی، فیزیکی، شیمیایی و بیولوژیکی آب نیز وابسته به دمای آب است [۶]. با افزایش دمای آب، مقدار اکسیژن حل شده کاهش و مقدار انرژی جنبشی، تقاضای اکسیژن و رشد و نمو جلبک ها افزایش می یابد [۷]. به عنوان مثال به وجود آمدن لایه بندی حرارتی باعث کاهش کیفیت آب در مخازن سدها و دریاچه ها می گردد و

\* نویسنده عهدهدار مکاتبات: m.bahreini@wri.ac.ir

اکولوژی مخزن به خصوص حیات آبزیان را تحتتاثیر قرار میدهد [۸ و ۹]. بنابراین اندازه گیری دائمی و پیوستهی دمای آب امری ضروری برای مطالعات گرمایش جهانی و بررسی خصوصیات فیزیکی، شیمیایی و بیولوژیکی محیطهای آبی است.

پایش دمای آب در دریاچه ها و مخازن سدها با استفاده از روشهای سنتی نظیر سنسورهای دما، کاری زمان بر و طاقت فرسا است. امروزه دمای سطحی دریاچه های بزرگ با استفاده از روش های سنجش از دور نظیر ماهواره ها به صورت پیوسته و درازمدت اندازه گیری می شود [۱۰ و ۱۱]. اما امواج الکترومغناطیس ماهواره ها در آب به سرعت تضعیف می گردند و معمولاً تنها قادر به تخمین دمای سطحی دریاچه هستند [۱۲ و ۱۳]. برای رفع این مشکل محققان شاخه ای از فن آوری سنجش از دور را مناسب برای محیط های آبی ابداع کردند

Creative Commons License) حقوق مؤلفین به نویسندگان و حقوق ناشر به انتشارات دانشگاه امیرکبیر داده شده است. این مقاله تحت لیسانس آفرینندگی مردمی (Creative Commons License) (Creative Commons License) (Creative Commons org/licenses/by-nc/4.0/legalcode دیدن فرمائید.

که با به کارگیری امواج صوتی<sup>۱</sup> انجام می پذیرد [۱۴]. امواج صوتی برخلاف امواج الکترومغناطیس که به شدت در محیط آبی تضعیف می گردند، قادر به پیمایش هزاران کیلومتر در آب هستند [۱۵ و ۱۶]. تکهنگاریصوتی درون آب<sup>۲</sup> شاخهای از دانش سنجش از دور است و ابزاری قدرتمند برای پایش خصوصیات جریان مثل دمای آب، سرعت، دبی آب، شوری، جهت جریان آب و غیره در لایههای مختلف عمق آب در رودخانهها، دریاچهها، دریاها و اقیانوسها می باشد [۲۰–۱۷]. روش تکهنگاری صوتی درون آب در سه سطح اقیانوسی FATS [۲۲–۲۲]، دریایی FATS<sup>4</sup> [۲۴ و ۲۵] و رودخانهای STA<sup>4</sup> [۶۶ و ۲۷] مورد استفاده قرار می گیرد.

لویس<sup><sup>2</sup></sup> و همکاران (۲۰۰۸) دمای جریانهای اقیانوسی را با استفاده از روش تکهنگاری صوتی اندازه گرفتند و برای دادهگواری<sup>۷</sup> در مدل ریاضی به کار بردند. نتایج نشان داد روش تکهنگاری صوتی ابزاری مناسب برای داده گواری تخمین دما در مدل های کامپیوتری است [۲۸].

کاوانیشی<sup>۸</sup> و همکاران (۲۰۱۰) دمای جریان آب را به صورت پیوسته در مدت ۴۴ روز در رودخانهی جزرومدی اوتا<sup>۹</sup> واقع در ژاپن با استفاده از دو دستگاه تکهنگاری صوتی FATS که به فاصلهی ۲۲۰ متر از یکدیگر قرار گرفتهبودند را اندازه گرفتند و با سنسور دما مقایسه نمودند. نتایج نشان داد که فنآوری تکهنگاری صوتی ابزاری کارامد و دقیق برای پایش دائمی و درازمدت تغییرات دمای جریان آب در رودخانههای جزر و مدی است [۲۹].

کاوانیشی و همکاران (۲۰۱۰) دمای جریان آب را به مدت ۲۷ روز در رودخانهی هیاکن<sup>۱۰</sup> واقع در ژاپن با استفاده از دو دستگاه FATS که به فاصلهی ۴۱۸ متر از یکدیگر قرار گرفته بودند را اندازه گرفتند و با سنسور دما مقایسه نمودند. نتایج نشان داد که تغییرات دمای جریان در بازهی مورد مطالعه بین ۲۱ تا ۲۹ درجهی سانتیگراد متغیر بود. روند نوسانات دمای جریان حاصل از FATS با سنسور دما مشابه یکدیگر بود اما به دلیل اینکه سنسور دما، دمای آب را در یک

- 2 Underwater Acoustic Tomography
- 3 Ocean Acoustic Tomography System
- 4 Coastal Acoustic Tomography System
- 5 Fluvial Acoustic Tomography System
- 6 Lewis
- 7 Data Assimilation
- 8 Kawanisi
- 9 Ota Estuary
- 10 Hyakken River

نقطه اندازه می گرفت، دمای اندازه گیری شده در دو روش ۱ درجهی سانتی گراد اختلاف داشتند [۳۰].

آدیتیاوارمان<sup>۱۱</sup> و همکاران (۲۰۱۱) دمای جریان آب بین دو جزیره در ژاپن را با استفاده از CATS به مدت ۳ روز و به صورت پیوسته اندازه گرفتند. فاصلهی دو ایستگاه CATS حدود ۳۰ کیلومتر از یکدیگر بود. دمای آب بین ۱۱/۴۵ تا ۱۱/۷۵ درجهی سانتیگراد متغیر بود. نتایج نشان داد روش تکهنگاری صوتی ابزاری قدرتمند برای پایش پیوسته و درازمدت دمای آب در دریاها است [۳۱].

کاوانیشی و همکاران (۲۰۱۳) دمای جریان آب را در رودخانهی گونو<sup>۱۲</sup> واقع در ژاپن که رودخانهای کمعمق و کوهستانی است با استفاده از FATS اندازه گرفتند. پایش تغییرات دما به مدت ۲۲ ساعت و در زمان تخلیهی سدی در بالادست انجام شد. نتایج نشان داد که دمای رودخانه قبل از رسیدن موج تخلیهی سد ۸ درجهی سانتیگراد بود و در زمان گذر موج سیلاب حاصل از تخلیهی سد دمای آب به ۷ درجهی سانتیگراد کاهش یافت. ایشان نتیجه گرفتند FATS ابزاری قدرتمند برای پایش دائمی دمای جریان آب در رودخانهها است [۳۲].

ژانگ<sup>۱۰</sup> و همکاران (۲۰۱۵) با استفاده از ۴ دستگاه CATS توزیع افقی تغییرات دمایی جریان آب که توسط طوفان بهوجود آمدهبود را در خلیج هیروشیما اندازه گرفتند و با دستگاه CTD <sup>۱۴</sup> مقایسه نمودند. نتایج نشان داد شبکهای از دستگاههای تکهنگاری صوتی ایزاری بسیار قدرتمند برای پایش توزیع افقی دمای جریان در منطقهای وسیع از دریا است در حالی که دیگر روشها مثل CTD دمای آب را به صورت نقطهای اندازه می گیرد [۳۳].

هانگ<sup>۱۰</sup> و همکاران (۲۰۱۶) دمای جریان را در اسکلهی باچیمن<sup>۱۰</sup> تایوان با استفاده از دو ایستگاه CATS که در فاصلهی ۴۸۸ متری از یکدیگر قرار گرفته بودند اندازه گرفتند و با سنسور دما مقایسه کردند. نتایج نشان داد که روند تغییرات دما در هر دو روش مشابه است با این تفاوت که نوسانات دما با استفاده از CATS بهتر اندازگیری می شود [۳۴].

- 12 Gono River
- 13 Zhang
- 14 Conductivity- Temperature- Depth
- 15 Huang
- 16 Bachimen Harbor

<sup>1</sup> Acoustic

<sup>11</sup> Adityawarman



شکل ۱. منطقه مورد مطالعه و قرارگیری ایستگاههای S۱) FATS و S۱) FATS و مکان اندازه گیری دما با استفاده از دماسنج (T1-T4). Fig. 1. The study area and the location of FATS deployment (S1, S2) and the positions of Temperature measurements by using Temperature Sensor (T1-T4).

ولز<sup>۱</sup> و همکاران (۲۰۱۶) سرعت و دمای جریان در دریاچه ی بیوا<sup>۲</sup>، واقع در ژاپن را با استفاده از CATS به مدت ۲ ماه اندازه گیری کردند. هدف ایشان از اندازه گیری دادههای سرعت جریان و دما با استفاده از CATS، به کار گیری دادههای اندازه گیری شده در داده گواری سیستمهای پیش بینی جریان و دما بود [۳۵].

CATS سیامسودین<sup>۳</sup> و همکاران (۲۰۱۷) با استفاده از دو دستگاه CATS که در تنگهی بالی<sup>۴</sup> بین جزایر بالی و جاوای اندونزی به فاصلهی ۲ کیلومتر نصب گردیده بودند توزیع سرعت و دمای جریان آب را در ۵ عمق مختلف اندازه گرفتند. نتایج نشان داد که دمای جریان در عمق صفر تا پنج متر از سطح آب حدود ۲۹ درجه سانتی گراد و در عمق ۲۰ تا ۷۹ متر از سطح آب حدود ۲۲ درجه سانتی گراد است. نویسندگان نتیجه گرفتند که فنآوری تکهنگاری صوتی ابزاری کارآمد برای پایش پیوستهی خصوصیات جریان در لایههای مختلف آب است [۳۶].

- 1 Wells
- 2 Biwa Lake
- 3 Syamsudin
- 4 Bali Strait

مرور منابع تحقیقات پیشین نشان داد که اکثر پژوهش های کاربرد روش تکه نگاری صوتی در اقیانوس، دریا و رودخانه انجام شدهاست. این تحقیق جزء مطالعات انگشت شمار به کارگیری فن آوری تکه نگاری صوتی در دریاچه و منابع آب شیرین است.

در بخش دوم این تحقیق، اطلاعاتی پیرامون منطقه مورد مطالعه، نحوه ی نصب دستگاه های تکه نگاری صوتی و سنسور دما ارائه می شود. در بخش سوم معادلات مورد استفاده تشریح می گردد. در بخش چهارم، نتایج این تحقیق مورد بررسی قرار گرفته و در نهایت در بخش آخر در مورد خطاهای اندازه گیری روش تکه نگاری صوتی بحث می شود.

# ۲- منطقه مورد مطالعه و روش انجام آزمایش با استفاده از FATS

این مطالعه در دریاچه هفت برم واقع در ۳۵ کیلومتری غربی شیراز و بین ساعت ۱۲:۲۰ تا ۱۲:۴۰ مورخ ۱۶ تیر ۱۳۹۶ انجام شد. در شکل ۱ منطقه مورد مطالعه و قرارگیری ایستگاههای FATS نشان داده



شكل ٢. تغييرات سرعت صوت در آب بر اثر دما و شورى آب (عمق آب صفر فرض شدهاست) Fig. 2. The effect of temperature and salinity on the sound speed in water (D=0 m).

 $0 \le T \le 35^{\circ}C, \ 0 \le S \le 45 \ and \ 0 \le D \le 1000m$ 

همانطور که مشاهده می شود تأثیر عمق (D) بر سرعت صوت ناچیز است، بنابراین در آبهای کم عمق می توان از آن صرفنظر کرد. سرعت صوت در آب بر اساس دما و شوری آب در شکل ۲ نشان داده شدهاست. در آبهای شیرین نظیر رودخانهها، مخازن سدها و یا دریاچههای آب شیرین که شوری آب ناچیز است، سرعت صوت در آب تنها تابعی از دمای آب خواهد بود. لذا با اندازه گیری دقیق سرعت صوت در آب، می توان دمای آب را محاسبه نمود [۳۸ و ۳۹].

· اندازهگیری سرعت صوت با استفاده از روش تکهنگاری صوتی

اگر دو ایستگاه تکهنگاری صوتی در دو طرف محیط آبی قرار گیرد (شکل ۳) و همزمان امواج صوتی را به یکدیگر ارسال نمایند، طبق معادلات ۲ و ۳، زمان رسیدن امواج صوتی در ایستگاه پایین دست که در جهت جریان آب است برابر است با فاصلهی بین دو ایستگاه تقسیم بر مجموع سرعت صوت و سرعت جریان آب، و زمان رسیدن امواج صوتی در ایستگاه بالادست که در خلاف جهت جریان آب است برابر است با فاصلهی بین دو ایستگاه تقسیم بر تفاضل سرعت صوت و سرعت جریان آب.

$$t_{Down} = \frac{L}{c_m + u_m} \tag{(Y)}$$

شدهاست. دریاچه هفتبرم در موقعیت جغرافیایی '۲۹ ۴۲ شمالی و '۲۹ ۲۹ ۵۲ شرقی قرار دارد. در تابستان که آب دریاچه بخار می شود عمق دریاچه کاهش می یابد. دو ایستگاه صوتی به فاصلهی ۲۶۲ متر از یکدیگر قرار داده شدند. حداقل عمق آب که محل قرارگیری تراگذارها بود ۳۰ سانتی متر و حداکثر عمق آب در راستای ارسال امواج صوتی که تقریبا در میانه ی بین دو تراگذار بود ۱/۶۳ متر برآورد شد. بسامد صوت ارسالی بر روی ۳۰ کیلوهرتز تنظیم شد و هر برآورد شد. بسامد صوت ارسالی بر روی ۳۰ کیلوهرتز تنظیم شد و هر نیز در راستای امواج صوتی به یکدیگر ارسال شدند. چهار نقطه (۲۹-۲۱) نیز در راستای امواج صوتی بین ایستگاههای FATS انتخاب شد و با استفاده از یک سنسور دما، دمای سطحی دریاچه با دقت ۱/۰ درجهسانتی گراد اندازه گیری شد. دمای محیط در طی انجام آزمایش عرور جهسانتی گراد اندازه گیری شد. دمای محیط در طی انجام آزمایش

#### ۳- مواد و روش ها

$$2.9 \times 10^{-4} T^{3} + (1.34 - 0.01T)$$
(1)  
(S-35)+0.016D

که بازهی پارامترهای ذکر شده بایستی به صورت زیر باشد:

<sup>1</sup> Medwin's Formula



 $\Theta$  شكل ٣. سرعت جريان آب در راستاى امواج صوتى u، سرعت در جهت جريان آب v و زاويهى بين امواج صوتى و جهت جريان آب Fig. 3. Flow velocity along the ray path (u), flow velocity (v), the angle between ray path and the flow velocity.



شکل ۴. زمان رسیدن یک موج صوتی در ایستگاه اول (مشکی) و ایستگاه دوم (قرمز) Fig. 4. The arrival time of an acoustic wave at the Station 1 (black) and Station 2 (red).

۴- نتایج و بحث

در محیط آبی، نویزهای صوتی زیادی از قبیل صدای موتور قایق، کشتی، و دیگر موارد وجود دارد که باعث تضعیف و از بین رفتن سیگنالهای صوتی ارسالی میشود. اما دستگاههای تکهنگاری صوتی، امواج صوتی ارسالی خود را با استفاده از تکنیکی به نام موتی، امواج صوتی ارسالی خود را با استفاده از تکنیکی به نام و تنها سیگنال صوتی دلخواه شنیده شود [۴۰]. از این رو همهی نویزهای محیط حذف شده و زمان رسیدن امواج صوتی به صورت یک قله 'نمایان می شود.

$$t_{Up} = \frac{L}{c_m - u_m} \tag{(7)}$$

دستگاه تکهنگاری صوتی زمان رسیدن امواج صوتی در هر دو ایستگاه را با دقت نانوثانیه اندازه می گیرد و با حل معادلات ۲ و ۳ سرعت صوت در آب محاسبه می گردد (معادله ۴). بنابراین با انداز گیری سرعت صوت توسط دستگاه تکهنگاری صوتی و با استفاده از معادلهی ۱، دمای آب قابل محاسبه است.

$$c_m = \frac{L}{t_m} \tag{(f)}$$

$$t_m = rac{t_{Up} + t_{Down}}{2}$$
 که L فاصله افقی بین دو ایستگاه صوتی و L میباشد. میباشد.



شکل ۵. زمان رسیدن همهی امواج صوتی در ایستگاه اول و دوم Fig.5. Stack diagrams of correlation wave forms of transmitted from both stations.

حدود ۱۷۷ میلی ثانیه طول کشیده است تا امواج صوتی به ایستگاه مقابل برسد. از آنجایی که فاصله ی دو ایستگاه ثابت است (۲۶۲ متر)، بنابراین با اندازه گیری زمان رسیدن امواج صوتی و با استفاده از معادله ۴ سرعت صوت در آب قابل محاسبه است. در این آزمایش با توجه به ساکن بودن آب دریاچه می بایست زمان رسیدن امواج در هر دو ایستگاه یکسان باشد. از این رو برای موج ارسالی ساعت ۱۲:۲۷ هر دو قله برای ایستگاه اول و دوم بر روی هم منطبق شده اند که نشان دهنده ی عدم وجود جریان است. اما در ساعت ۱۲:۳۳ حدود نسبت به دوم مشاهده می شود. این اختلاف نشان گر وجود جریان بسیار ضعیفی است.

زمان رسیدن همه ی امواج صوتی که در فواصل زمانی هر ۴۰ ثانیه ارسال شدند در شکل ۵ نشان داده شده است. همان طور که مشاهده می شود در این آزمایش که سرعت جریان آب در دریاچه بسیار ضعیف بود، زمان رسیدن تمامی امواج صوتی تقریبا در یک راستا قرار گرفت. در صورتی که سرعت جریان آب و یا دمای آب تغییر محسوسی نماید؛ سرعت صوت نیز تغییر خواهد کرد و زمان رسیدن امواج به طور چشم گیری متغیر خواهند بود [۳۲]. از طرفی با توجه به تاثیر شوری

بر سرعت صوت، در رودخانههای جزرومدی، زمانی که مد اتفاق میافتد و آبشور به محیط اندازه گیری وارد می شود زمان رسیدن امواج صوتی نیز به شدت تغییر می کند و در یک راستا قرار نخواهند گرفت [۴۱].

طبق معادلهی ۴، برای تخمین سرعت صوت بایستی زمان رسیدن امواج صوتی در هر دو ایستگاه اندازه گیری شود، سپس میانگین زمان رسیدن امواج صوتی در هر دو ایستگاه که با t<sub>m</sub> نشان داده می شود، محاسبه گردد. همان طور که مشاهده می شود میانگین زمان رسیدن امواج در دو ایستگاه حدود ۱۷۷ میلی ثانیه است و به دلیل عدم وجود جریان و عدم تغییر دمای آب و یا عدم تغییر شوری آب، میانگین زمان رسیدن امواج در طول دورهی آزمایش تقریبا ثابت بوده است. در شکل ۶ میانگین زمان رسیدن امواج صوتی نشان داده شده است.

در شکل ۷ سرعت صوت در آب و دمای آب نشان داده شدهاست. همانطور که ذکر شد سرعت صوت تابعی از دما، شوری و عمق آب است. ازآنجایی که مدت اندازه گیری ۲۰ دقیقه بوده و دمای آب تغییر محسوسی نداشت، لذا سرعت صوت در مدت اندازه گیری شده تقریبا ثابت و حدود ۱۴۸۱ متر بر ثانیه اندازه گیری شد. نتایج پایش دما با استفاده از فنآوری تکهنگاری صوتی نیز بین ۱۹/۷ و ۱۹/۹ درجهی سانتی گراد محاسبه گردید. دمای اندازه گیری شده با استفاده



# ۵- نتایج تجزیه و تحلیل خطای اندازه گیری ۵- خطای اندازه گیری سرعت صوت

دقت اندازه گیری سرعت صوت با استفاده از FATS بستگی به دقت اندازه گیری زمان رسیدن امواج صوتی و دقت تعیین فاصلهی بین دو ایستگاه دارد که به صورت زیر محاسبه می گردد [۴۰]:

$$\frac{\delta c_m}{c_m} = \frac{\delta L}{L} - \frac{\delta t_m}{t_m} \tag{(a)}$$

که L فاصله یبین دو ایستگاه صوتی و  $t_m$  میانگین زمان رسیدن امواج صوتی در هر دو ایستگاه است.

FATS توسط میکروکنترلری به نام TAC-SH2MB کنترل می گردد. میکروکنترلرها در هر ثانیه توسط ماژول U-blox که دادهی زمانی ماهوارههای GPS را دریافت میکند همزمانسازی می شوند. ماژول U-blox علاوه بر تولید سیگنال Hz۱۰، سیگنال MHz۱۰ را نیز تولید می کند که برای همزمانسازی ساعت داخلی میکروکنترلرها استفاده می شود و در یک زمان مشترک فرمان ارسال موج صوتی را صادر می کنند. استفاده از سیگنال MHz۱۰ که توسط ماهوارههای GPS تولید می شود دقت بسیار بالایی را مهیا می کند و باعث می شود که خطای زمانی دستگاه به حداقل برسد [۴۲]. بنابراین خطای زمانی ( ) قابل صرفنظر کردن است. لذا خطای نسبی اندازه گیری سرعت  $\frac{\delta t_m}{\delta t_m}$ صوت تنها بر اساس خطای تعیین فاصلهی بین دو ایستگاه است. در این مطالعه فاصلهی دو ایستگاه با دستگاه GPS دقیق اندازه گیری شد تا خطای فاصله ( $\frac{\delta L}{L}$ ) نیز به حداقل برسد. از آنجایی که در این مطالعه فاصلهی دو ایستگاه ۲۶۲متر تعیین شدهاست، خطایی معادل یک متر باعث خطای نسبی  $\frac{\partial c_m}{\partial c_m} = 0.003$  میگردد. از طرفی *c<sub>m</sub>* سرعت صوت اندازهگیری شده ۱۴۸۱ متربرثانیه است، بنابراین خطای اندازه گیری سرعت صوت با استفاده از فن آروی تکهنگاری صوتی دوش تکهنگاری صوتی که با دقت  $\delta c_m = 5.65m \ / \ s$ نانوثانیه زمان رسیدن امواج صوتی اندازه گیری می شود، تنها بایستی فاصلهی بین دو ایستگاه با دقت بالا تعیین گردد تا خطای محاسبهی سرعت صوت به حداقل برسد.



شکل ۶. میانگین زمان رسیدن امواج صوتی در ایستگاه اول و دوم Fig. 6. The mean Arrival time at both stations (S1 and S2).



شکل ۷. سرعت صوت در آب و مقایسه ی دمای جریان آب Fig. 7. Sound Speed in water and water temperature comparison.

از سنسور دما (مدل CELSIUS-SENSOR-R1-RP به ترتیب CELSIUS-SENSOR-R1-RP با دقت ۱/۰ درجه سانتی گراد) در نقاط T1 تا T4 به ترتیب ۲۱/۳، ۲۱/۲، ۲۱/۱ و ۲۱/۳ درجهی سانتی گراد به دست آمد. دماهای اندازه گیری شده با استفاده از فنآوری تکه نگاری صوتی و سنسور دما اختلاف کمی دارند زیرا سنسور دما، دمای آب را در یک نقطه اندازه گیری کرده است در حالی که FATS دمای متوسط را در راستای امواج صوتی بین ایستگاه های اول و دوم اندازه گیری می کند و میانگین دمای آب در راستای ۲۶۲ متر را اندازه گیری کرده است. علاوه براین، سنسور دما، دمای سطحی را اندازه گیری کرده است. در حالی که امواج صوتی تمام دمای سطحی را اندازه گیری کرده است در حالی که امواج صوتی تمام دمای متوسط کل عمق آب را اندازه می گیرد، بنابراین دمای اندازه گیری شده با استفاده از FATS دمای متوسط کل عمق آب در راستای ارسال

· خطای اندازه گیری دمای آب دقت اندازه گیری دمای آب ( *T<sub>r</sub>* ) با استفاده از FATS تابعی از سرعت صوت، دمای آب، فرکانس صوت و فاصلهی بین دو ایستگاه است [۴۳]:

$$T_r = \frac{c^2}{2\alpha fL} \tag{(?)}$$

که c سرعت صوت در آب، f فرکانس امواج صوتی، L فاصلهی c که دو ایستگاه صوتی FATS و lpha نیز ار رابطه ۷ محاسبه می گردد:

$$\alpha = 4.6 - 0.11T + (8.7 \times 10^{-4} T^2) - 0.01(S - 35) \quad (\forall)$$

در این مطالعه دمای متوسط آب اندازه گیری شده با استفاده از فن آوری تکه نگاری صوتی بین ۱۹/۷ و ۱۹/۹ درجهی سانتی گراد متغیر بود و سرعت صوت ۱۴۸۱ متربرثانیه اندازه گیری شد، بسامد ۳۰ کیلوهرتز و فاصلهی بین دو ایستگاه ۲۶۲ متر تنظیم شد، بنابراین دقت اندازه گیری دمای آب با استفاده از FATS، ۲۰/۰ درجه سانتی گراد خواهد بود. با توجه به معادلهی ۶ تأثیرات سرعت صوت، دما و فاصلهی بین دو ایستگاه نسبت به بسامد امواج صوتی بر روی دقت اندازه گیری دما ناچیز است. بهعنوان مثال در صورتی که امواج صوتی با بسامد ۱۰ کیلوهرتز ارسال گردد، دقت اندازه گیری دمای آب به شدت کاهش خواهد یافت و برابر با ۱۹/۰ درجه سانتی گراد خواهد بود.

## ۶- نتیجهگیری

بسیاری از پارمترهای کیفی آب، مسائل زیست محیطی و حیات آبزیان رابطهی مستقیمی با دمای آب دارند. از طرفی گرمایش جهانی و اثرات تغییر اقلیم باعث تهدید حیات جانداران بهخصوص آبزیان می شود. مطالعات نشان دادهاست منابع آب شیرین به تغییرات دمایی نسبت به اقیانوس ها حساس تر هستند. بنابراین پایش پیوسته و دائمی دمای آب برای مدیریت بهتر رودخانه، دریاچه و مخازن سدها امری ضروری است. یکی از روش های پایش پیوسته و درازمدت محیط های آبی استفاده از روش تکه نگاری صوتی است. در این مطالعه برای اولین بار در ایران با استفاده از روش تکهنگاری صوتی دمای آب یکی از دریاچهی هفت برم واقع در غرب شیراز به صورت پیوسته اندازه گیری شد. نتایج نشان داد که این روش نه تنها

دقتی بهتر از سنسور دما دارد بلکه قادر است برخلاف سنسورهای دما که دمای نقطهای آب را اندازه گیری می کنند، دمای متوسط در عمق آب و کل مقطع عرضی بین دو ایستگاه صوتی را نیز اندازه گیری کند. نتایج این تحقیق با مطالعات گذشته مطابقت داشته و کارایی روش تکهنگاری صوتی برای پایش پیوسته دمای آب را نشان می دهد [۲۸–۲۸]. البته اکثر مطالعات پیشین پایش پیوسته و بلندمدت فصل ها، تغییرات اقلیم و گرمایش جهانی انجام شدهاست. در حالی که مطالعه ی حاضر به دلیل مشکلات پیش آمده و عدم حمایت مالی به مدت بسیار محدودی انجام شد. البته هدف از این مطالعه نشان دادن کارایی فن آوری تکه نگاری صوتی به منظور پایش منابع آب شیرین

در این تحقیق دو دستگاه تکه نگاری صوتی در دو طرف دریاچه هفت برم نصب شد و دمای متوسط آب را در راستای ارسال امواج صوتی اندازه گیری نمود. فاصله ی دو ایستگاه صوتی ۲۶۲ متر و بسامد امواج ارسالی بر روی ۳۰ کیلوهرتز تنظیم شد. نتایج نشان داد در بازهی زمانی مورد مطالعه دمای متوسط آب بین ۱۹/۷ و ۱۹/۹ درجهی سانتی گراد متغیر بود. دقت اندازه گیری دما نیز با استفاده از روش تکهنگاری صوتی ۰/۰۴ درجهی سانتی گراد محاسبه گردید.

نتایج این مطالعه نشان داد با به کارگیری فن آوری تکهنگاری صوتی، دادههای دمایی در رودخانهها، دریاچهها و مخازن سدها به صورت پیوسته و درازمدت قابل پایش است. در این تحقیق به دلیل کمعمق بودن دریاچه لایهبندی حرارتی تشکیل نمی گردد، اما از آنجایی که فن آوری تکهنگاری صوتی قادر است دمای آب را در اعماق مختلف اندازهگیری نماید، پیشنهاد می گردد کاربرد این روش در مخازن سدها برای اندازهگیری لایهبندی حرارتی آب مورد مطالعه قرار گیرد.

## علائم انگلیسی

- C سرعت صوت، m/s
- u سرعت جریان آب، m/s
- m/s سرعت صوت مرجع،  $C_0$
- n تانژانت بردار واحد مسیر صوت s مسافت قوس مسد موح صوت
- مسافت قوس مسير موج صوتي بين دو ايستگاه صوتي  $\emptyset$  . او به موج موتي نسبت به صفحه ي افق
  - Ø زاویه ی موج صوتی نسبت به صفحه ی افق
     m
     ماصله ی افقی بین دو ایستگاه صوتی،
     M

water quality performance of reservoir multilevel intake configurations, Journal of Water Resources Planning and Management, 133(1) (2007) 78-86.

- [9] W. He, J. Lian, Y. Yao, M. Wu, C. Ma, Modeling the effect of temperature-control curtain on the thermal structure in a deep stratified reservoir, Journal of environmental management, 202 (2017) 106-116.
- [10] P. Schneider, S. Hook, R. Radocinski, G. Corlett, G. Hulley, S. Schladow, T. Steissberg, Satellite observations indicate rapid warming trend for lakes in California and Nevada, Geophysical Research Letters, 36(22) (2009).
- [11]P. Schneider, S.J. Hook, Space observations of inland water bodies show rapid surface warming since 1985, Geophysical Research Letters, 37(22) (2010).
- [12]G. Chavula, P. Brezonik, P. Thenkabail, T. Johnson, M. Bauer, Estimating the surface temperature of Lake Malawi using AVHRR and MODIS satellite imagery, Physics and Chemistry of the Earth, Parts A/B/C, 34(13-16) (2009) 749-754.
- [13]S. Sima, A. Ahmadalipour, M. Tajrishy, Mapping surface temperature in a hyper-saline lake and investigating the effect of temperature distribution on the lake evaporation, Remote Sensing of Environment, 136 (2013) 374-385.
- [14] Y. Adityawarman, Advanced design of the coastal acoustic tomography system and its application to environmental monitoring of the Seto Inland Sea, Hiroshima University Yudi, 2011.
- [15] W.H. Munk, P. Worcester, Ocean Acoustic Tomography, Oceanography. (1988) 1988–1990.
- [16] J.A. Mercer, J.A. Colosi, B.M. Howe, M.A. Dzieciuch, R. Stephen, P.F. Worcester, LOAPEX: The long-range ocean acoustic propagation EXperiment, IEEE J. Ocean. Eng. 34 (2009) 1–11. doi:10.1109/JOE.2008.2010656.
- [17]Y.A. Chepurin, Experiments on underwater acoustic tomography, Acoust. Phys. 53 (2007) 393–416. doi:10.1134/S1063771007030141.
- [18]C. Zhang, Innovative study on non-tidal environmental variations of the Seto Inland Sea by the external forcing, Hiroshima University, 2015.
- [19]Z.-N. Zhu, X.-H. Zhu, X. Guo, Coastal tomographic

مراجع

- [1] P. Brohan, J.J. Kennedy, I. Harris, S.F. Tett, P.D. Jones, Uncertainty estimates in regional and global observed temperature changes: A new data set from 1850, Journal of Geophysical Research: Atmospheres, 111(D12) (2006).
- [2] G. YVON-DUROCHER, J.M. Montoya, M. Trimmer, G. Woodward, Warming alters the size spectrum and shifts the distribution of biomass in freshwater ecosystems, Global change biology, 17(4) (2011) 1681-1694.
- [3] H.G. Orr, G.L. Simpson, S. Clers, G. Watts, M. Hughes,
   J. Hannaford, M.J. Dunbar, C.L. Laizé, R.L. Wilby, R.W.
   Battarbee, Detecting changing river temperatures in England and Wales, Hydrological Processes, 29(5) (2015) 752-766.
- W.C. Quayle, L.S. Peck, H. Peat, J. Ellis-Evans, P.R. Harrigan, Extreme responses to climate change in Antarctic lakes, Science, 295(5555) (2002) 645-645.
- [5] R. Coats, J. Perez-Losada, G. Schladow, R. Richards, C. Goldman, The warming of lake Tahoe, Climatic change, 76(1-2) (2006) 121-148.
- [6] B. Zouabi-Aloui, S.M. Adelana, M. Gueddari, Effects of selective withdrawal on hydrodynamics and water quality of a thermally stratified reservoir in the southern side of the Mediterranean Sea: a simulation approach, Environmental monitoring and assessment, 187(5) (2015) 292.
- [7] A. Sadeghian, D. de Boer, J.J. Hudson, H. Wheater, K. E. Lindenschmidt, Lake Diefenbaker temperature model, Journal of Great Lakes Research, 41 (2015) 8-21.
- [8] R.K. Gelda, S.W. Effler, Simulation of operations and

shallow-water acoustic tomography, Hydrol. Process. (2016). doi:10.1002/hyp.10796.

- [28] J.K. Lewis, P.J. Stein, S. Rajan, The coupled oceanographictomographic analysis and prediction system: A practical means for utilizing high frequency tomography in the world's oceans, Ocean Eng. 35 (2008) 1727–1738. doi:10.1016/j.oceaneng.2008.08.017.
- [29] K. Kawanisi, M. Razaz, A. Kaneko, S. Watanabe, Longterm measurement of stream flow and salinity in a tidal river by the use of the fluvial acoustic tomography system, J. Hydrol. 380 (2010) 74–81. doi:10.1016/j. jhydrol.2009.10.024.
- [30] K. Kawanisi, A. Kaneko, S. Nigo, M. Soltaniasl, New acoustic system for continuous measurement of river discharge and water temperature, Water Sci. Eng. 3 (2010) 47–55. doi:10.3882/j.issn.1674-2370.2010.01.005.
- [31] Y. Adityawarman, A. Kaneko, K. Nakano, N. Taniguchi, K. Komai, X. Guo, N. Gohda, Reciprocal sound transmission measurement of mean current and temperature variations in the central part (Aki-nada) of the Seto Inland Sea, Japan, J. Oceanogr. 67 (2011) 173–182. doi:10.1007/s10872-011-0016-5.
- [32] K. Kawanisi, M. Razaz, J. Yano, K. Ishikawa, Continuous monitoring of a dam flush in a shallow river using two crossing ultrasonic transmission lines, Meas. Sci. Technol. 24 (2013) 55303. doi:10.1088/0957-0233/24/5/055303.
- [33]C. Zhang, A.; Kaneko, Xiao-Hua Zhu;, N. Gohda, Tomographicmapping of a coastal upwelling and the associated diurnal internal tides in Hiroshima Bay, Japan Chuanzheng, J. Geophys. Res. Ocean. Res. (2015) 1152– 1172. doi:10.1002/2014JC010299.Received.
- [34] C.-F. Huang, N. Taniguchi, Y.-H. Chen, J.-Y. Liu, Estimating temperature and current using a pair of transceivers in a harbor environment, J. Acoust. Soc. Am. 140 (2016) EL137-EL142. doi:10.1121/1.4959069.
- [35] J.C. Wells, Y. Aota, G. Auger, A. Kaneko, N. Goda, Application of coastal acoustic tomography to Lake Biwa, Japan, J. Acoust. Soc. Am. 140 (2016) 3183–3183. doi:10.1121/1.4970006.
- [36] F. Syamsudin, M. Chen, A. Kaneko, Y. Adityawarman, H.

mapping of nonlinear tidal currents and residual currents, Cont. Shelf Res. 143 (2017) 219–227. doi:10.1016/j. csr.2016.06.014.

- [20] X. Zhu, Z. Zhu, Y. Ma, X. Fan, Y. Long, Measuring tidal and residual currents and volume transport through a wide strait by use of the coastal acoustic tomography system, Cont. Shelf Res. 17 (2015) 2015. doi:10.1016/j. csr.2015.08.016.
- [21]X. Zhao, D. Wang, Ocean acoustic tomography from different receiver geometries using the adjoint method, J. Acoust. Soc. Am. 138 (2015) 3733–3741. doi:10.1121/1.4938232.
- [22] N. Taniguchi, C.-F. Huang, A. Kaneko, C.-T. Liu, B.M. Howe, Y.-H. Wang, Y. Yang, J. Lin, X.-H. Zhu, N. Gohda, Measuring the Kuroshio Current with ocean acoustic tomography, J. Acoust. Soc. Am. 134 (2013) 3272. doi:10.1121/1.4818842.
- [23] N. Taniguchi, C.-F. Huang, A. Kaneko, C.-T. Liu, B.M.. Howe, Y.-H. Wang, Y. Yang, J. Lin, X.-H. Zhu, N. Gohda, Measuring the Kuroshio Current with ocean acoustic tomography, J. Acoust. Soc. Am. 134 (2013) 3272. doi:10.1121/1.4818842.
- [24] H. Yamoaka, A. Kaneko, J.H. Park, H. Zheng, N. Gohda, T. Takano, X.H. Zhu, Y. Takasugi, Coastal acoustic tomography system and its field application, IEEE J. Ocean. Eng. 27 (2002) 283–295. doi:10.1109/ JOE.2002.1002483.
- [25] C. Zhang, X.H. Zhu, Z.N. Zhu, W. Liu, Z. Zhang, X. Fan, R. Zhao, M. Dong, M. Wang, High-precision measurement of tidal current structures using coastal acoustic tomography, Estuar. Coast. Shelf Sci. 193 (2017) 12–24. doi:10.1016/j.ecss.2017.05.014.
- [26] M. Bahreinimotlagh, K. Kawanisi, M.M. Danial, M.B. Al Sawaf, J. Kagami, Application of shallow-water acoustic tomography to measure flow direction and river discharge, Flow Meas. Instrum. 51 (2016) 30–39. doi:10.1016/j.flowmeasinst.2016.08.010.
- [27]K. Kawanisi, M. BahrainiMotlagh, M. AlSawaf, M. Razaz, High-frequency streamflow acquisition and bed level/flow angle estimates in a mountainous river using

T. Tamura, Y. Takasugi, A. Kaneko, Reciprocal Sound Transmission Experiment for Current Measurement in the Seto Inland Sea , Japan, J. Oceanogr. 53 (1997) 117– 127.

- [41]K. Kawanisi, S. Watanabe, A. Kaneko, T. Abe, River Acoustic Tomography for Continuous Measurement of Water Discharge, in: 3rd Int. Conf. Exhib. "Underwater Acoust. Meas. Technol. Results," Nafplion, Greece, 2009: pp. 613–620.
- [42] M.B. Al Sawaf, K. Kawanisi, J. Kagami, M. BahrainiMotlagh, Scaling characteristics of mountainous river flow fluctuations determined using a shallow-water acoustic tomography system, Physica A. 484 (2017) 11– 20. doi:10.1016/j.physa.2017.04.168.
- [43] K. Kawanisi, M. Razaz, K. Ishikawa, J. Yano, M. Soltaniasl, Continuous measurements of flow rate in a shallow gravel-bed river by a new acoustic system, Water Resour. Res. 48 (2012) 1–10. doi:10.1029/2012WR012064.

Zheng, H. Mutsuda, A.D. Hanifa, C. Zhang, G. Auger, J.C. Wells, X. Zhu, Profiling measurement of internal tides in Bali Strait by reciprocal sound transmission, Acoust. Sci. Technol. 38 (2017) 246–253. doi:10.1250/ast.38.246.

- [37] H. Medwin, Speed of sound in water: A simple equation for realistic parameters, J. Acoust. Soc. Am. 58 (1975) 1318. doi:10.1121/1.380790.
- [38]K. Kawanisi, K. Ishikawa, M. Razaz, Acoustic Measurements Of Streamflow and Water Temperature In A Mountain River, in: Proc. 7th Int. Symp. Environ. Hydraul., 2014: pp. 29–32.
- [39] K. Kawanisi, K. Ishikawa, M. Razaz, J. Yano, K. Kawanisi, AN APPLICATION OF A SHALLOW ACOUSTIC TOMOGRAPHY : CONTINUOUS MONITORING OF STREAMFLOW AND WATER TEMPERATURE IN A MOUNTAIN RIVER, in: 1st Int. Conf. Exhib. Underw. Acoust., 2013: pp. 539–546.
- [40] H. Zheng, G. Noriaki, H. NOGUCHI, T. Ito, H. Yamaoka,

چگونه به این مقاله ارجاع دهیم M. Bahreinimotlagh, R. Roozbahani, M.J. Zareian, H. Kardan Moghadam, K. Mohtasham, The continuous water temperature monitoring by using Acoustic Tomography Technology, Amirkabir J. Civil Eng., 51(5) (2019) 1097-1108.

DOI: 10.22060/ceej.2018.14381.5639

بی موجعہ محمد ا