

最近における海の波研究の概観

運輸省気象研究所技官 理学博士 中野猿人

1. 波浪観測一測器

精密な波浪観測のためには、自記波浪計を用いることが必要である。元来、波浪を自記させる方法としては、これを大きくみると、1. 水面における波そのものを記録するもの、2. 水中のある一定の深さのところの水圧変化を記録するもの、の二つに分けることができる。前者はさらに、a. 水面における1点の水位変化を記録するもの、b. ある範囲の水面全般の形状を記録するもの、と二つに分けられる。後者の記録は、水面からの深さによって模様が異なり、水面における波そのものの形とは違うが、適当な解析方法によつて、それから水面における波形を推定することができる。

(1) 水面における波そのものの記録

1. Froude 波高計による方法 Lieut. Páris によつて約40年前から自記観測が試みられており、また日高博士などによつて約20年前に活動写真による観測が行われたが、長時間にわたる記録ができないし、時化のときなどのように真に必要なときに観測できない。

2. 微圧計 (Sensitive aneroid barometer) による方法 気圧の差 0.1mm は高さの差約 1.05m に相当する。これはドイツの観測船 Gazelle 号によつて用いられた方法であるが、小さい波に対しては誤差が特に大きく、実用性に乏しい。

3. 水面における浮きの升降を利用する方法 これには色々の型があるが、動的に運動が追随できない点で実用性のあるものは少ない。

ドイツ航空研究所型波浪計は、第2次世界大戦前に Deutsche Versuchsanstalt für Luftfahrt によつて採用されたもので、割合に成績がよい。図-1 の C における水圧変化が、1枚の隔膜及びそれと連絡する1本の金剛石針によつて、廻転する鋼製円筒の表面に螺旋状の曲線として描き記される。

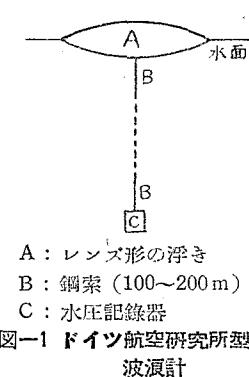


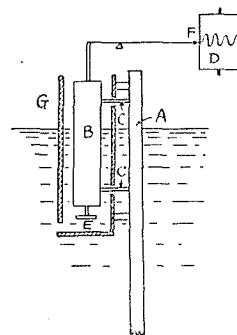
図-1 ドイツ航空研究所型
波浪計

ことになつている。なおイギリスでもこの種の波浪計が用いられたが、それは水圧変化を機械的の代りに電気的に記録するようにし、水圧変化に応ずる出力が無線または有線によつて、近くの観測船に伝達されるようになつている。

石黒式浮き型波浪計 (図-2) は、水面における波そのものを直接記録し、波形も非常に正確であるが、潮差をも考慮に入れただけの柱体を必要とし、また時化などのときによつて故障を生じやすい欠点がある。

4. 音響測深器による方法

水底に音響測深器を上に向けて設置し、超音波を発射して水面までの距離を連続自記させて波高を求める方法で、割合に成績がよい。



A: 支柱, B: 柱状の浮き,
C: パネ, D: 廻転ドラム,
E: 液体制振器, F: 自記ペン,
G: 防衝用外套。

図-2 石黒式浮き型波浪計

5. 実体写真測量による方法 これは実体写真測量 (Stereophotogrammetry) を利用し、ある瞬間ににおけるある範囲の水面全般の形状を記録する方法で

ある。この方法では、波の時間的変化を調べるために莫大な経費と労力を要するが、これによつて波の形が大分明らかになつてきた (図-3)。

(2) 水圧変化の記録 水面における波そのものを直接記録するかわりに、水中のある一定の深さにおける水圧変化を記録する方法であつて、自記波浪計として

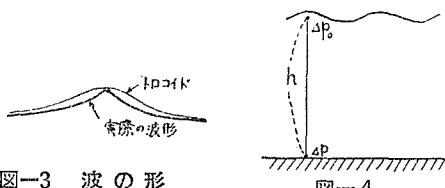


図-3 波の形

図-4

最近特に発達をとげているのは、この種の型である。

図-4の場合に一般に、

$$\frac{\Delta p}{\Delta p_0} = 1 / \cosh \left(\frac{2\pi h}{\lambda} \right), \quad \lambda = \frac{g T^2}{2\pi} \tanh \left(\frac{2\pi h}{\lambda} \right),$$

$$\therefore \frac{dp}{dp_0} = f(h, T)$$

となるが、こゝで問題になるのは、

1. 流体力学的濾過作用 (Hydrodynamic filtering),
2. 緩漏による濾過作用 (Slow-leak filtering),
3. Response characteristics の図 (図-5),
4. 海の波の Spectrum の図,

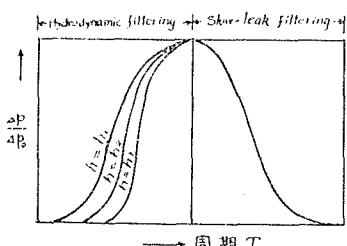
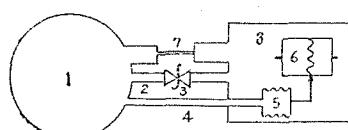


図-5 Response characteristics の図

ものと、受圧部を水中に、自記部を陸上または船上において記録を得るものがある。前者では、受圧板の動きを光学的なフィルムに記録するものや、機械的にペン書きするものなどがあり、後者では、受圧部の感ずる圧力変化を自記部に導くのに、空気や水を満たした導管を用いる方法と、電気的に変換して導く方法がある。

1. 受圧部と自記部とを同時に水中に沈めて記録させる方式 図

-6 は M. Ewing 型を示したものである。



1: ゴム製の空気槽, 2: 通気管 (器械をあげおろすときに起るべき空気槽 1 の内部と水密管 8 の内部との気圧差をなくすためのもの), 3: 安全弁, 4: 空気槽 1 から圧力計 5 に通する管, 5: 空気槽 1 の内部と水密管 8 の内部との気圧差を測る圧力計, 6: 回転ドラム, 7: 緩漏装置 (Slow leak), 8: 濃密な水密管

図-6 M. Ewing 型自記波浪計

i) 流体の圧力導管を用

いたものに、太田式(鉛直管を用いる)と菅谷式(沈鐘を用いる、図-7)とがある。現在八丈島、御前崎、勝浦(千葉県)などでは、この式の自記波浪計を用いて観測している。簡便ではあるが、圧力導管をあまり長くすると time-lag がきてきてこまるうことや、満潮と干潮とで倍率が多少異なることなどの欠点がある。明神礁爆発に伴う津波(典型的な Cauchy-Poisson 波の実例)を記録し、爆発の時刻、範囲、エネルギー

である。この種の器械は、一般に受圧部と自記部とからなり、水中に両者を同時に沈めて記録させる

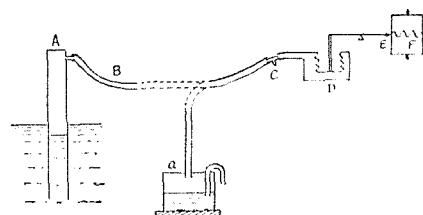


図-7 菅谷式自記波浪計

その他の解説に役立つている。なお、イギリス海洋観測船 Discovery II 号が用いた方式は 図-8 のようである。

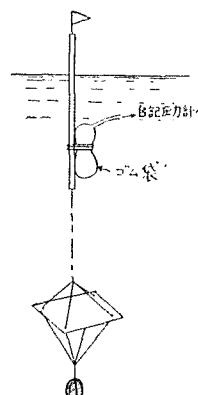
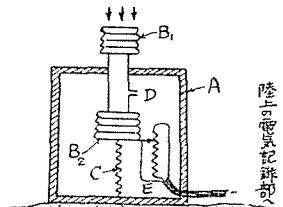


図-8 海洋観測船
Discovery II号
が用いた方式

ii) 電気的変化に変えて記録するもののうち、可変抵抗器を用いた方法として有名なのが、図-9 に示す R. G. Folsom 式(1947)である。図の A 内の気圧は外圧 p の平均値 \bar{p} に等しくなっているから、内部ペローズ B_2 の下端は、両圧力の差 $\Delta p = p - \bar{p}$ すなわち主として波浪による比較的短周期の水圧変化に応じて動くわけであつて、現在歐米で最も広く用いられている方式である。この外に、自己誘導または相互誘導を利用した方式や、発電コイルを用いた方式があり、ピエゾ電気を利用した方式は、現在では主として水中音波観測のための Hydrophone に用いられている。

iii) 温度変化を利用したものは、気圧の断熱変化(断熱圧縮あるいは断熱膨脹)によつて生ずる温度変化を、熱電堆によつて電気的変化に換えて自記せしめる方式であつて、図-10 は J. D. Isaacs - R. L. Wiegel 式である。この波浪計は水中の受圧部が安価で製作でき、かつ長距離の観測ができる点で都合がよいが、波の周期によつて波高に対する器械の倍率がかなり変動する点が欠点である。



A : 水密で頑丈な廟,
B₁ : 外部ペローズ,
B₂ : 内部ペローズ,
C : バネ, D : 緩漏装置,
E : 可変抵抗器(電位計),
図-9 R. G. Folsom 式
自記波浪計

2. 波浪分析器

A. A. Klebba 式の分析器は、図-11, 図-12 に示

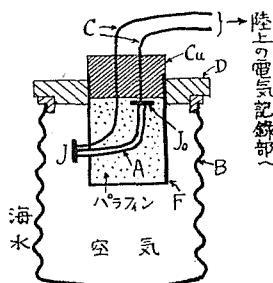
すような機構からなっている。図-12において、円盤Cの回転速度を毎秒 n 回転、小円板D(及び心棒E)の回転速度を毎秒 n_0 回転とし、Dの半径を a 、円板Cの中心からDとCとの接觸点までの距離を r とすれば、

$$2\pi r \cdot n = 2\pi a \cdot n_0,$$

$\therefore rn = an_0 = \text{const.}$ となる。従つてドラムAの回転が速くなれば円盤D(従つて心棒E)は左に動き、遅くなれば右に動く。

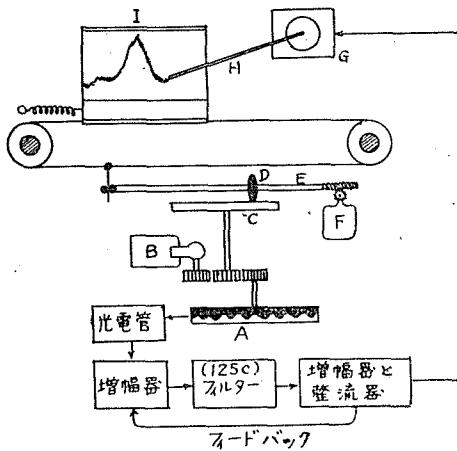
一方、ドラムAの回転が速くなれば、波浪曲線を組み立てゝいる

各成分波の見掛けの周波数が増大し、逆にドラムAの回転が遅くなれば、成分波の見掛けの周波数が減少す



A-J-C-J₀: 銀-コンスタンタンの組合せからなる熱電対(実際のものでは、このような熱電対がいくつか直列につながれて、熱電堆を作つている),
J, J₀: 接触点(J₀は基準の温度に保たれています),
F: ベークライト製の枠,
Cu: 銅製ブロック,
B: 人造ゴム製の水密な蛇腹形ペローズ,
D: 断熱性の蓋.

図-10 Isaacs-Wiegel式
自記波浪計



A : ドラム(直径約 20"), B : 変速モーター, C : 円板(直径約 9"), D : 柔革製小円盤, E : 心棒, F : 定速モーター, G : 電流計, H : 指針(自記ペン), I : 記録式.

図-12 Klebba式波浪分析器(2)

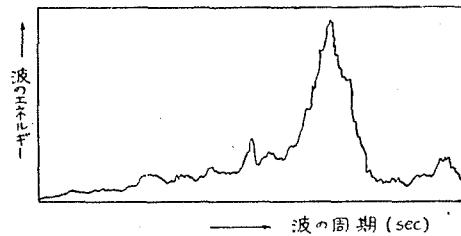


図-13 波のスペクトル図

法線圧を測定して図-14のような結果を求め、これに基づいて波の発達を説明した。H. Jeffreys (1925) は風の及ぼす接線圧は小さいと考えてこれを無視し、法線圧 Δp を次式で表わした。

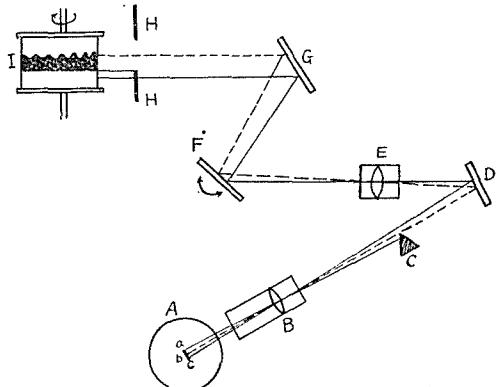


図-11 Klebba式波浪分析器(1)

る。これらの成分波の中から、フィルターは特定周波数(125c)の波だけを拾いあげて通し、その振巾あるいはエネルギーに相応する出力を電流計Gの指針に示すことになる。このようにして得られた波のスペクトル図が図-13である。

3. 波の理論

風によつて波が起ることを示したのは、H. v. Helmholtz (1868) であるが、その説では小さい初期の波しか説明できない。Sir Thomas Stanton (1937) は実験室内で波形の模型を作り、その表面に作用する

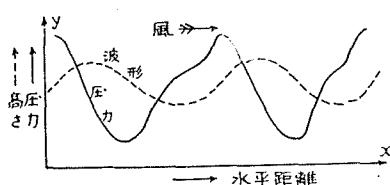
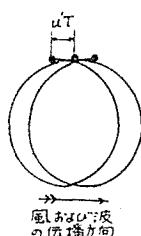


図-14 波の表面に働く風の法線圧

$$\Delta p = s\rho'(U - C)^2 \frac{\partial \eta}{\partial x}, \quad (1)$$

ここに、 s は形状抵抗係数 (Sheltering coefficient), ρ' は空気の密度, U は風速, C は波速, $\partial \eta / \partial x$ は水面の勾配である。

ところがその後、風の及ぼす接線圧も波の発達上無視できないことがわかつてきた。すなわち、Stokes (1880) によると、波動に伴い水粒子が描く軌道は、図-15のように完全な閉曲線でない。いま H を波高,



u' : 質量運搬速度 (Mass transport velocity),
 T : 波の周期。
図-15 波動に伴い水粒子が描く軌道

の質量運搬速度 u' があるために、風の及ぼす接線圧によつて仕事がなされ、エネルギーが波に供給され、波が発達することが考えられる。

この風の及ぼす法線圧と接線圧と考えて導いた H. U. Sverdrup 及び W. H. Munk の理論の特徴は、在來の波の理論のように無限に続いている波—“保存波”(Conservative wave) —を考える代りに、いわゆる“有義波”(Significant wave) ($\frac{1}{3}$ 最高波) という統計的な量を取り扱つたことと、いま一つは波高 H や波長 λ を考えるのに、これらを単独に考えないで、 $H/\lambda = \delta$ (波の粗度) なる無次元の量を通して H や λ を考え、また波速 C を考えるときにも、 C だけを単独に考えないで、波速 C と風速 U との比 $C/U = \beta$ (波齢) という無次元の量を通して C を考えるというよう、徹頭徹尾無次元の量を使つて論じた点にある。波高 H は風速 U 、吹走距離 x 、連吹時間 t 、その他色々の量の函数であつて、

$$H=f(U, x, t, \dots)$$

であるが、従来の色々な実験式、例えば

$$H=f(U) \dots \text{庄井, Cornish, Zimmermann, その他, Stevenson, Boergen, }$$

$$H=f(x)=H_{\infty}/\{(1+\alpha U/x)(H+\beta/t)\}$$

などが、いつどこでも適用できる式だとはいえないのは、これらが“次元”を無視した実験式であつたからである。

さて、 H と U との間に密接な関係が實際にあることから、 δ, β なる二つの無次元量の間には、 $\delta=f(\beta)$ なるより本質的な関係が存在すべきことが考えられるが、事実そうであつて、図-16 のようにあらわされる。Sverdrup-Munk はつぎのように考えて、 $\delta=f(\beta)$ の関係を理論的に導き出して実測結果とあわせた。すなわち、

λ を波長、 C を波速、 z を平均水面から下方に測つた深さとすれば、質量運搬速度 u' は、

$$u'=\pi^2(H/\lambda)^2 C e^{-4\pi z/\lambda} \quad (2)$$

となる。従つては波の粗度 $H/\lambda = \delta$ が大きいほど、また波速 C あるいは周期 T が大きいほど、さらに水面に近い水粒子ほど、 u' の値が大きい。この

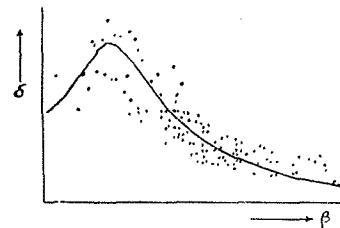


図-16 $\delta=f(\beta)$ の関係

(風によつて波に与え) $\left\{ \begin{array}{l} R_N(\text{法線圧によるもの}) \\ R_T(\text{接線圧によるもの}) \end{array} \right\}$
 られるエネルギー \rightarrow (波の発達に使わ) $\left\{ \begin{array}{l} R_H(\text{波高を増すため}) \\ R_C(\text{波速または周期を増すため}) \end{array} \right\}$,
 (たゞし、 R_H と R_C はある配分法則に従う……配分常数 r),

$$\left. \begin{aligned} R_H &= (1-r)R_T - (1+r/\alpha)R_N, \\ R_C &= rR_T + (r/\alpha)R_N; \\ R_N + R_T &= R_H + R_C, \quad \alpha = \text{抵抗係数 (常数)} \end{aligned} \right\} \quad (3)$$

としたのであつて、波が減衰しつゝある場合(うねり)は、 $R_T=0$ と考える。Sverdrup-Munk は上の関係が何故に成立しなければならないかについてはつきりと示さなかつたが、吉田耕造博士はエネルギーの配分を論じて、(3) 式に相当する式を導き出している。

(3) 式から $\delta=f(\beta)$ の関係が導かれるが、またつぎの関係を導くこともできる。

Fetch graph :

$$gH/U^2 = f(gx/U^2), \quad \beta = f(gx/U^2) \quad (4)$$

Duration graph :

$$gH/U^2 = f(gt/U), \quad \beta = f(gt/U) \quad (5)$$

これらから、 U 、 x 、 t などの風の資料が与えられると、波高 H や β 、従つて波速 C あるいは周期 T がわかる。

この方法によつて、米国で波の量的予報が行われた結果によると、波高 H は実測とよく合うが、周期 T は大体は合つても、わずかながら系統的な差を生じ、実測値の方が予報値よりも僅かに大きくなる (Isaacs, Savill, 1949)。この不一致の原因はよくわからないが、一つは Sverdrup-Munk の理論では風速 U を定常と仮定していることが、正しくないためではないかと思われる。

波の量的予報を行うときに困難を感じるのは、 U 、 x 、 t などの正しい値の見積りについてである。ことに日本では気象変化が急激でしかも複雑であつて、単に Sverdrup-Munk の方法だけでは、あまりよい結果は期待されない。どうしても統計的ないしは経験的方法をあわせ用いることが必要である。このような見地から筆者らは、城ヶ島、八丈島、御前崎などに

おける自記波浪計の記録に基づいて、波浪と気象変化との関係を統計的に調査した (M. Nakano, S. Unoki and Y. Kuga, 1953; S. Unoki and M. Nakano, 1954)。

W. H. Munk ら (1944) はまた、磯波や海岸の碎波の量的予報の方法をも確立した。この場合は海岸附近の海底地形によつて起る波の屈折、エネルギーの収斂、発散が大切な問題になるが、これに対してはいわゆる屈折図 (Refraction diagram) を描いて行う方法を示

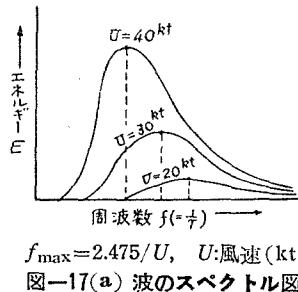


図-17(a) 波のスペクトル図

した。たゞこの場合、通常は波の屈折 (Diffraction) の影響を無視し、相隣接する二つの直截線 (Orthogonals) の間に含まれるエネルギーがいつまでも保存さ

れるという仮定をするが、直截線が急に屈曲するような場合はこの仮定が成立せず、当然回折が起る。この波の回折の問題は、今後の研究問題として残されてゐる。

一方、W. J. Pierson, G. Neumann, R. W. James ら (1953) は、実際の海の波が決して单一な波ではなくて、種々の周期と波高とをもつ多数の波の複合したものと考えられる以上、あくまでも波のスペクトルを基礎とし、かつ統計的見地から論すべきであるとして、いわゆる "Co-cumulative spectrum (C.C.S.)" 一一波のスペクトル曲線の累積曲線を基礎とする新しい量的予報の方法を確立している (図-17)。

また、M. S. Longuet-Higgins (1952) は、実際の海の波が起源を異にする無数に多くの単一波のためな集合であると考えて、平均波高、有義波 ($\frac{1}{3}$ 最高波) の波高、相当波高 (Equivalent wave height) などの相互間の理論的関係を導いた。例えれば、

$$\frac{H^{(p)}}{\sqrt{H^2}} = \left(\log \frac{1}{p} \right)^{\frac{1}{2}} + \frac{1}{p} \frac{\sqrt{\pi}}{2} \left[1 - P \left\{ \left(\log \frac{1}{p} \right)^{\frac{1}{2}} \right\} \right] \quad (6)$$

特に $p=1$ とすれば、 $H^{(p)} \rightarrow H^{(1)}$ は平均波高となり、

$$H^{(1)} / \sqrt{H^2} = \sqrt{\pi} / 2 = 0.886, \quad (7)$$

また、 $p=1/3$ とすれば、 $H^{(p)} \rightarrow H^{(1/3)}$ は有義波の波高となり、

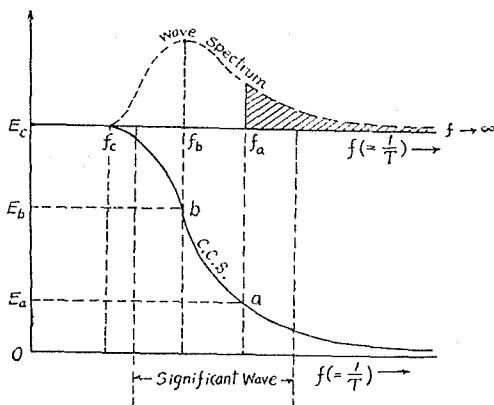
$$H^{(1/3)} / \sqrt{H^2} = 1.416, \quad (8)$$

という関係が得られる。

前記の Pierson-Neumann-James の方法では、この Longuet-Higgins の理論をも考えに入れており、例えば Duration graph や Fetch graph から有義波の波高、平均波高及び $1/10$ 最高波の波高を求めるときには、 \sqrt{E} にそれぞれ 2.83, 1.77, 3.66 とい

う常数をかけることになつてゐる。

J. Darbyshire (1952) は波のスペクトルの形について、理論的に研究した。すなわち、発生域 (Generating area) を出る各成分波がそれぞれその周期に対応する群速度を



波が発達するごとに、周波数 f は $f \rightarrow f_a \rightarrow f_b \rightarrow f_c$ となり、 f_c に達したときに最も発達した状態になる。

図-17(b) 波の Co-cumulative spectrum

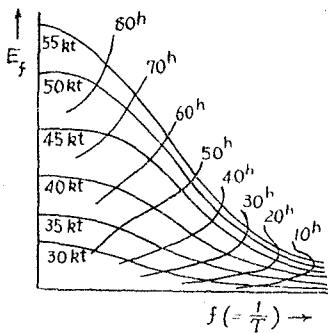


図-17(c) Duration curve

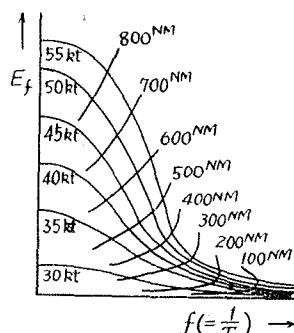


図-17(d) Fetch graph

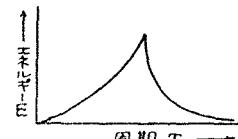


図-18 波の周波数分布を與える函数の形

もつて伝播すると考え、かつ風が各成分に独立に作用するものと仮定して、波の周波数分布を与える函数を誘導して、図-18のような結果を得ている。

4. その他の研究

(1) 波の観測から暴風を追跡する方法について

W. H. Munk (1947) は海の波、特にいわゆる前駆波 (Forerunner) の観測から、暴風を追跡する新方法を展開した。すなわち、一般の関係式

$$\text{波速: } C = \sqrt{g\lambda/2\pi} = gT/2\pi, \quad (1)$$

$$\text{群速度: } V = C/2 = gT/4\pi, \quad (2)$$

$$\text{伝播距離: } x = Vt, \quad (3)$$

のうち、(2)、(3)式から V を消去すると、

$$T = (4\pi/g)x/t, \quad (4)$$

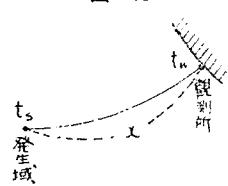
$$\therefore \partial T/\partial t = -(4\pi/g)x/t^2 = -T/t \quad (5)$$

となる。(4)、(5)式から x, t を解くと、

$$x = gT^2/(4\pi(-\partial T/\partial t)), t = T/(-\partial T/\partial t) \quad (6)$$

が得られる。従つて観測から T と $\partial T/\partial t$ とがわかる

図-19



ると、 x や t がわかるが、実際に適用するにはつきのようとする。すなわち、

$$t = t_w - t_s \quad (7)$$

とおけば、(4)式から

$$(4\pi/g)/T = (t_w - t_s)/x \quad (8)$$

となる。従つて t_w と $1/T$ とをそれぞれ横、縦方向の座標に選ぶと、(8)式は一つの直線を表す。それで、

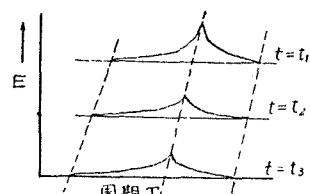


図-20 時々刻々の波のスペクトル図の決定

1直線にならぶことになり、図-21のAB直線が得ら

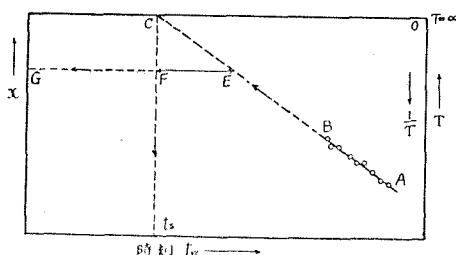


図-21 暴風のFocusの決定

れる。この直線を矢印の方向に延長し、 $T = \infty$ の線との交点Cから下に直線を下して、波の出発時刻 t_s を求める。また直線ABの傾斜から x を求めるが、Fを焦点 (Focus) という。2ヶ所以上の観測所について、暴風の“Focus”を求めると、暴風の中心がわかるが、結果は実際とかなりよく一致する。

(2) 遠距離を傳播する波の周期の増大について

W. H. Munk (1947) は局所的擾乱によつて起された深水表面波—Cauchy-Poisson波—が、遠距離を伝播するとともに周期が次第に増大する問題を理論的に研究し、重要な結果を得た。また、その結果をうねりや津波などに応用して、観測事実をよく説明している。

Cauchy-Poisson 波の性質として、任意の固定観測所 (図-22 の A あるいは B)において、周期 T は時間とともに短縮する。ところが表面波の伝播速度は周期 T に比例するから、観測所 A から観測所 B まで伝わるのに、波 1 よりも波 2, 3, ……, n と次第に

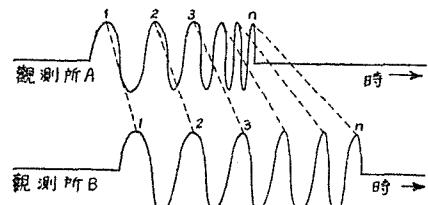


図-22 遠距離を傳播する波の周期増大の説明図

長い時間を要する (波の数は不变)。従つて観測所 A におけるよりも観測所 B における方が、図-22 のように周期が伸びて観測されるわけであつて、この関係を式で書けば、

$$\begin{aligned} \frac{dT}{dt} &= (C - V) \frac{\partial T}{\partial x} = -\left(\frac{C}{V} - 1\right) \frac{\partial T}{\partial t}, \\ \frac{dT}{dx} &= \left(1 - \frac{V}{C}\right) \frac{\partial T}{\partial x} = -\left(\frac{1}{V} - \frac{1}{C}\right) \frac{\partial T}{\partial t}, \end{aligned} \quad \left. \right\}$$

となる。こゝに、 C は波速、 V は群速度である。

(3) 近代航空力学 (超音波の場合) の知識を海波に応用する研究 この研究は J. J. Stoker (1949) が碎波に対して行つたのであるが、図-23において水中の 1 点 $P(x, y)$ における圧力を p とし、 x 方向の流速を u とすれば、

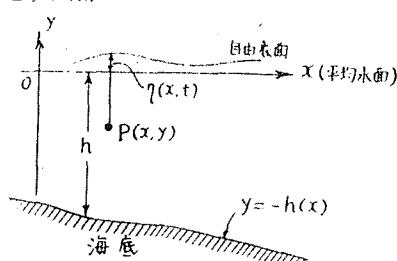


図-23

$$p = \rho g(\eta - y), \quad (1)$$

$$u = u(x, t), \quad (2)$$

であつて、 η , u はつきの式を満足する。

$$\frac{\partial u}{\partial t} + u \frac{\partial u}{\partial x} = -g \frac{\partial \eta}{\partial x}, \quad (3)$$

$$\frac{\partial \eta}{\partial t} = -\frac{\partial}{\partial x}(u(\eta + h)). \quad (4)$$

いま新しい量として、

$$\bar{p} = \int_{-h}^{\eta} p d\eta, \quad \bar{\rho} = \rho(\eta + h) \quad (5)$$

を導入すると、(1) 式によつてつきの関係で結びつけられている。

$$\bar{p} = \frac{\rho g}{2}(\eta + h)^2 = \frac{g}{2} \bar{\rho}^2. \quad (6)$$

従つて(3), (4) なる微分方程式はつきの形をとる。

$$\frac{\partial}{\partial x}(\bar{\rho}u) = -\frac{\partial \bar{p}}{\partial t}, \quad (7)$$

$$\frac{\partial u}{\partial t} + u \frac{\partial u}{\partial x} = -\frac{1}{\bar{\rho}} \frac{\partial \bar{p}}{\partial x} + g \frac{dh}{dx}. \quad (8)$$

海底の傾斜が緩やかであるとして、 $dh/dx=0$ とおけば、(8)式は

$$\frac{\partial u}{\partial t} + u \frac{\partial u}{\partial x} = -\frac{1}{\bar{\rho}} \frac{\partial \bar{p}}{\partial x} \quad (9)$$

となる。(7), (9) 式は圧力 \bar{p} , 密度 $\bar{\rho}$ なる圧縮性気体の 1 次元運動に対する微分方程式である。このような圧縮性気体は、(6)式からわかるように断熱指数

(Adiabatic exponent) 2 を有する断熱法則を満足するものである (Riabouchinsky, 1932)。

また、

$$C = \sqrt{g(\eta + h)} = \sqrt{\frac{2g}{2} \cdot \frac{\bar{\rho}^2}{\bar{\rho}} \cdot \frac{1}{\bar{\rho}}} = \sqrt{2 \frac{\bar{p}}{\bar{\rho}}} \quad (10)$$

となるが、これは圧縮性気体中の音速の公式 (Laplace の公式) と同形である。

この理論によれば、気体中である連続的な圧縮によつて一つの衝撃波 (Shock wave) ができ上る瞬間は、水の場合にひき直して考えると、浅水波が “bore” のようになつて砕け、curl する瞬間に対応する。それで衝撃波が形成されるときの空気の状態から、浅水波が砕けるときの泡の形などがわかる (図-24)。

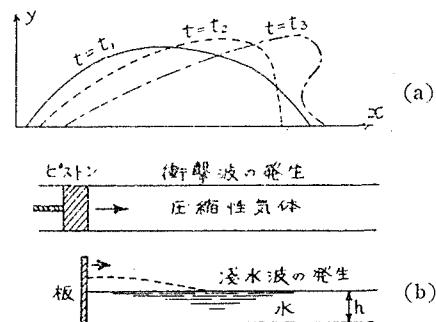


図-24 砕波現象の説明図