

わき出し分布法による直円柱まわりの波高と波压分布の算定法

筑波大学工学部 正員 中村 勝幸
筑波大学大学院 学生員。谷 浩明

1. まえがき

既に著者らは、Black¹⁾やFenton²⁾と同様に物体の回転曲線上への軸対称グリーン関数の分布を考へてわき出し分布法に基づいた任意な回転物体に作用する波テンシャルの算定法について検討してきた。そしてその成果の一端を昨年度の本講演会で報告した。以下に引き続き本研究では 実際設計において必要となる物体まわりの波压分布の算定法並びに波高分布の算定法について明瞭化を試みる。そして特に、本報告では一般の任意な回転物体に適用する前段階として、従来多くの研究が行なわれてこられた直円柱並びに半管木円柱を対象に波压分布並びに波高分布の算定を行ない、従来の結果との比較の上で本算定法の妥当性を検証してやうである。なお 本研究は浮体の応答問題についても対応できるよう考慮してある。

2. 固定直円柱まわりの波高分布と波压分布の算定法

(1)回折波ポテンシャルの算定法：図1で示すような座標系において 静止水面上に直円柱が固定されていてx軸の正方向へ進む速度ポテンシャル ψ を有する微少振幅波が入射するものとする。時間変動項 $e^{i\omega t}$ (ω は入射波の角振動数)をはずして入射波の物体による回折波ポテンシャル ψ を考へて、場の境界条件を満足するグリーン関数すなはち わき出し関数 G と未知関数のわき出し関数 f を用いて(1)式のように示す。

$$\Phi_0(R, \theta, Z) = \frac{1}{4\pi} \iint_{A(X, Y, Z)} f(X, Y, Z) \cdot G(X, Y, Z; R, \theta, Z) dA(X, Y, Z) \quad (1)$$

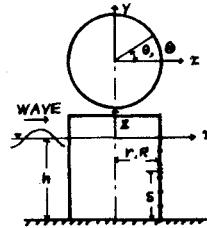


図1 座標系

ここで $A(X, Y, Z)$ は わき出しを分布させる物体表面上であり、 (X, Y, Z) は θ を求めるようとする点である。

(2)式中の未知関数 f は 回折波と入射波による合成ポテンシャル($\phi_0 + \phi_m$)により誘起される物体表面上の法線速度ベクトル \vec{v} を θ という境界条件により決定される。そして軸対称物体では θ と物体まわりにフーリエ展開することができ、各フーリエモード m についての ϕ_m と ϕ_{m0} に関する条件よりフーリエモード m のわき出し関数 f_m が決定される。そしてこの f_m を用い、(1)式を簡にして任意点の回折波ポテンシャルは(2)式のよう表示できる。

$$\Phi_0(R, \theta, Z) = \frac{1}{2} \sum_m \left[\int_0^R f_m(R, Z) \cdot G_m ds \right] \cos m\theta = \sum_m \phi_m \cos m\theta \quad (2)$$

ここで s は物体の回転曲線を、 ϕ_m は θ とフーリエ余弦展開した時のフーリエモード m のフーリエ係数である。そして本研究では任意形状を対象とするところから回転曲線 s を線素分に分割して中央点近似による数値方程式により以下の算定を行なってやう。

(3)波高分布並びに波压分布の算定法：任意点での水面変動 η は、入射波ポテンシャル ϕ_0 と回折波ポテンシャル ϕ_m を用いて(3)式で示す。

$$\eta(R, \theta, Z=0) = -\frac{i\omega p}{g} (\phi_0 + \sum_m \phi_m \cos m\theta) \Big|_{Z=0} \quad (3)$$

一方、物体表面における入射波および回折波基づく変動波压の振幅は、(4)式で示す。

$$P(R, \theta, Z) = -i\omega p (\phi_0 + \sum_m \phi_m \cos m\theta) / \text{物体表面} \quad (4)$$

(3),(4)式からわかるように任意点の水面変動量並びに物体表面での変動波压の振幅を求めるには ϕ_m が収束するまでフーリエモード m を加算する必要がある。

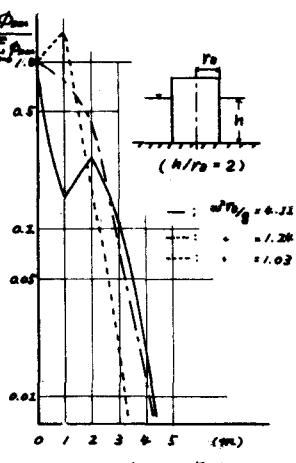


図2 ϕ_m の収束性

4) 算定結果：(2), (3)式中の ω^2 の収束性を示すために 図2は鉛直円柱において横軸 K フーリエモード m, 縦軸 K 物体表面での性質点 K における $\rho_{\text{air}}/\rho_{\text{water}}$ をとり物体の代表径 D と冲波波長との比と表す $\omega^2 \cdot 10^6$ をパラメータ K として示すものである。こより ω^2 は $\omega^2 \cdot 10^6$ が少くほど K が少くなることを示すので、フーリエモード m で収束することができる。本研究では 実用上物体上の各点 K において $\rho_{\text{air}}/\rho_{\text{water}}$ の値が 1% 以下となるまで m を増加させて ω^2 を求め続けることとし、(3) 式の逆係数として $\rho_{\text{air}}/\rho_{\text{water}}$ を用いることにした。このようにして求められた K 値が、鉛直円柱まわりの波高分布と波圧分布の算定結果と MacCamay³³⁾ や K より closed solution の算定結果との比較を行なった。たゞ 図3はその一例として $\omega^2 \cdot 10^6 = 4.11$ の場合の入射波の振幅 a で無次元化した物体表面での水面変動量の振幅の分布の比較を示したものである。こより波高の小さい値をとる位置で多少精度が落ちるが その他は K では十分に MacCamay³³⁾ の算定結果と一致していることがわかる。一方 波圧分布について 同じ $\omega^2 \cdot 10^6$ の場合の算定結果の比較を示すのが図4である。図中において 豊島透圧を求めた点の角度 θ と K 作用する豊島透圧の振幅を鉛直方向 K すべて計算し、 p_{ga} で無次元化して示したものである。こより波高分布と同様に 豊島透圧の小さな角度 θ で精度が落ちることがわかるが その他の θ でよく一致していることがわかる。なお 本研究では他の $\omega^2 \cdot 10^6$ K についても算定を行なって 3 つが $\omega^2 \cdot 10^6$ が小さくなるにつれて二つとも精度が良くなること、並びに K 波高分布は 物体より遠方に去るに従いより精度が向上することを確認している。また複数分の分割数は、昨年度の本講演会での報告を参考して 20 程度としている。従て本研究により 固定された軸対称物体まわりの波高分布、並びに 波圧分布の算定が行なえるものと言えよう。

3. 半潜水円柱の運動に基づく発散波

水深 H の静止流体中で半潜水円柱が重心まわりに 角振動数 ω で surging, heaving, pitching 運動する時に発生する発散波並びに 波圧分布は、上記2.の回転透問題の解析法と類似した手法により求めることができる。この場合 解析の大きさが相違点は発散波がテンシャルが heaving の場合 フーリエモード 0 のみで、surging, pitching の場合 フーリエモード 1 のみで表現できる点である。図5, 6, 7 は半潜水円柱が各運動するときの本解析法による発散波の算定例を示すもので 比較的ため豊島透圧法による Black⁴⁴⁾ の算定結果を示している。そして二つとも算定結果とよく一致しており、本解析法により軸対称物体の発散波問題の解法が行なえたものと言えよう。

4. 結語

以上、軸対称クリーン問題を用いた鉛直円柱まわりの波高分布並びに 波圧分布の算定を行なって見た。そして、軸対称物体を対象に回転透問題および発散波問題の解法が本解析法により十分な精度をも、2 行なえたことが明らかとなる。今後さらに一般形状物体 K 本解析法を通用し、実験的検討を加えていくたい。

[参考文献] 1) Black, J. L., J. of Fluid Mech. 67, pp 369~376, 1975.

2) Fenton, J. D., J. of Fluid Mech. vol. 85, pp 241~255, 1978. 3) MacCamay, R. C. and Fuksas, R. A., Beach Erosion Board, Tech. Mem. No. 69, 1954. 4) Black, J. L., Tech. Rep. of MIT, No. 121, 1970.

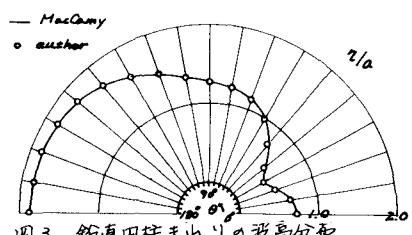


図3 鉛直円柱まわりの波高分布

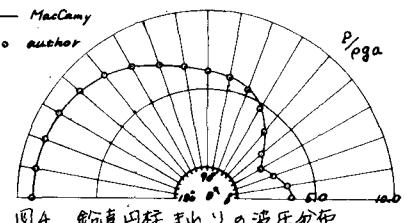


図4 鉛直円柱まわりの波圧分布

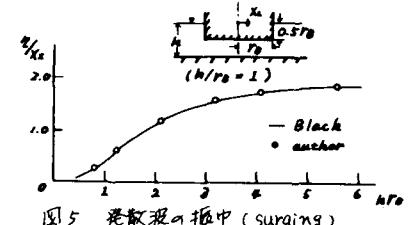


図5 発散波の振幅 (surging)

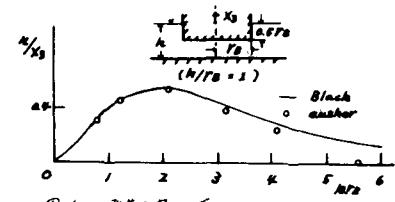


図6 発散波の振幅 (heaving)

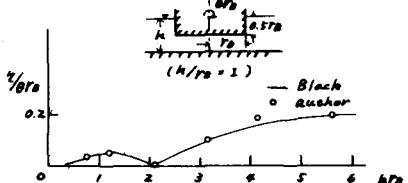


図7 発散波の振幅 (pitching)