

"造波抵抗の極小値と影響範囲"

別所正義

密積分布の造波抵抗は (密度を 1 として)

$$R = \frac{4\pi k_0^4}{\pi} \int_0^{\frac{\pi}{2}} \{ E_r^2 + E_i^2 \} \sec^2 \theta d\theta, \quad \dots \dots \quad (1)$$

$$E_r + iE_i = \frac{1}{2} \iiint_V e^{k_0 x \cos \theta + i k_0 z \sin \theta} d\tau, \quad \omega = x \cos \theta + y \sin \theta, \quad (2)$$

中が独立とするとき種要素 $d\tau$ は τ を半円として

$$d\tau = 2\eta(x, z) dx dz, \quad \dots \dots \quad (3)$$

この式から その極小抵抗を与える船型は

A) 前後対称である事

B) 水面下に沈没種抵抗は一般に小さくなる。従つて

吃水線及び水面下の形につれて何等かの条件を与えておかないと極小問題の解は求められない(?)。

従つて問題を簡略化する爲め此處では垂直偏角の船を考へる事にする。

C) (2), (3) 式はやや近似的なもので"あくまでこれを (x, z) 領域における x 方向の重ね込み分布と見れば、(1)式は正確な表現であるから、遂に此の重ね込みにすぎず、船型を計算する時は考慮される。

さて (1) 式, (2), (3) を代入して θ について先づ積分すれば

$$R = \frac{4\pi k_0^4}{\pi} \iint_S \eta(x, z) dx dz \iint_S \eta(x, z') dx' dz' P_0(k_0 \bar{x}, -k_0 \bar{z}), \quad (4)$$

垂直偏角, 吃水 T (船底 D とすれば)

$$R = \frac{4\pi k_0^2}{\pi} \int_{-\frac{1}{2}}^{\frac{1}{2}} \eta(x) dx \int_{-\frac{1}{2}}^{\frac{1}{2}} \eta(x') dx' K_0(k_0 \bar{x}, k_0 T), \quad \dots \dots \quad (5)$$

但し

$$K_0(k_0 \bar{x}, k_0 T) = P_0(k_0 \bar{x}, 0) - 2P_1(k_0 \bar{x}, k_0 T) + P_2(k_0 \bar{x}, 2k_0 T), \quad (6)$$

部分積分すれば

$$\begin{aligned} \frac{\pi R}{4P} &= -(\eta_0^2 + \eta_{2n}^2) K_1(0) + 2\eta_0 \eta_{2n} K_1(k_0) + 2 \int_{-\frac{1}{2}}^{\frac{1}{2}} \eta'(x) dx \left[\eta_{2n} K_1(k_0 \bar{x}) - \eta_0 K_1(k_0 \bar{x} + \frac{1}{2}) \right] \\ &\quad - \int_{-\frac{1}{2}}^{\frac{1}{2}} \eta'(x) dx \int_{-\frac{1}{2}}^{\frac{1}{2}} \eta'(x') dx' K_1(k_0 \bar{x} - x'), \end{aligned} \quad \dots \dots \quad (7)$$

但し上の K_i は $K_i(k_0\bar{x}-x_i, k_0T)$ の意味であり、又節面を n 等分して節点から $0, 1, 2, \dots, 2n$ の番号を附け、 i 番目の半巾を η_i と表す。

此の式を

$$\left\{ \begin{array}{l} \eta'_i = n(\eta_{i+1} - \eta_{i-1}) \\ \eta'_0 = n(-3\eta_0 + 4\eta_1 - \eta_2) \\ \eta'_{2n} = n(\eta_{2n-2} - 4\eta_{2n-1} + 3\eta_{2n}) \end{array} \right\} \quad \cdots \quad (8)$$

と考へて、シテラ・ソニヨリで「積分すれば」所定通りになら結ぶ。

$$R = \sum_{i,j=0}^{2n} \eta'_i \eta'_j M_{ij}, \quad \cdots \quad (9). \quad \left\{ \begin{array}{l} M_{i,j} = M_{j,i} \\ = M_{2n-i, 2n-j} \end{array} \right.$$

の形で書ける。

ここで排水量一定の下で、極小な抵抗を持つ網型を求める問題を考慮する。入力を一定高さとして、

$$\frac{\partial}{\partial \eta_i} \left[R + \lambda \left\{ 2 \int_{-\frac{1}{2}}^{\frac{1}{2}} \eta dx - V \right\} \right] = 0 \quad \left\{ \begin{array}{l} \\ \\ \end{array} \right. \quad (10)$$

$$2 \int_{-\frac{1}{2}}^{\frac{1}{2}} \eta dx = V$$

$$2 \int_{-\frac{1}{2}}^{\frac{1}{2}} \eta dx = 2 \sum_{i=0}^{2n} m_i \eta_i = V, \quad \cdots \quad (11)$$

の形で「積分すれば」(10)または(9)を考へる。

$$\left. \begin{array}{l} \sum_{j=0}^{2n} \eta_j M_{ij} + \lambda m_i = 0, \quad i = 0, \dots, 2n \\ \lambda \sum_{j=0}^{2n} m_j \eta_j = -V \end{array} \right\} \quad \cdots \quad (12)$$

此の聯立方程式の解 η_i は極小抵抗を与える。

又半巾 η_i が $\Delta \eta_i$ だけ変化した時の抵抗変化は(9)から

$$\Delta R = \frac{\partial R}{\partial \eta_i} \Delta \eta_i = 2 \sum_{j=0}^{2n} \eta_j M_{ij} (\Delta \eta_i) \quad \cdots \quad (13)$$

$$\frac{\partial R}{\partial \eta_i} = 2 \sum_{j=0}^{2n} \eta_j M_{ij}, \quad \cdots \quad (14)$$

此の(14)式と(12)式の左辺を比較すれば次の様に考へて導かれる。

即ち(4)式において点 (x, z) における

$$\Delta \eta \Delta x \Delta z = \frac{1}{2} \Delta V, \quad \cdots \quad (15)$$

それが僅かに変形があつたと考へると荷物変化は垂直船面の
船の上場合は

$$\frac{\Delta R}{\Delta D} = -\frac{4\rho}{\pi} K_0^3 \int_{-\frac{1}{2}}^{\frac{1}{2}} \eta(x') dx' [P_3(k_0 \bar{x}, -k_0 z) - P_3(k_0 \bar{x}, k_0 \bar{T} - z)], \quad (16)$$

又(17)の方(12)一様に変形するとすれば

$$\frac{\Delta R}{\Delta \eta \Delta x} = -\frac{8\rho}{\pi} K_0^2 \int_{-\frac{1}{2}}^{\frac{1}{2}} \eta(x') K_1(k_0 \bar{x}, k_0 \bar{T}) dx', \quad \dots \quad (17).$$

(16), (17)を総括すれば“半ばすとその(18)”とは

(14)と(16)同じ内容を持つ。3半ばは該導の過程
から明らかである。又(16)と(17)は一様には相似似
て曲線となる様に思われる。

附録 1. M_{ij} の計算

$$\begin{aligned} \frac{q\pi}{\rho} R &= 36 K_0^2 \int \eta dx \int \eta(x') dx' K_1(k_0 \bar{x} - \bar{x}') \\ &= 4\gamma_0 E_0 + 2\gamma_1 E_1 + 4\gamma_2 E_2 + 2\gamma_3 E_3 + \dots + 2\gamma_{2n-1} E_{2n-1} + 4\gamma_{2n} E_{2n} \\ &\quad - (\gamma_0 - 2\gamma_1 + \gamma_2) L_0 + (\gamma_{2n} - 2\gamma_{2n-1} + \gamma_{2n-2}) L_{2n}, \quad \dots \quad (A.1) \end{aligned}$$

$$E_i = L_i - L_{i+1}, \quad E_i = L_{i-1} - L_{i+1}, \quad \dots \quad (A.2)$$

$$\begin{aligned} L_j &= 4\gamma_0 A_{-j} + 2\gamma_1 \delta_{-j} + 4\gamma_2 \delta_{2-j} + \dots + 2\gamma_{2n-1} \delta_{2n-1-j} + 4\gamma_{2n} A_{2n-j} \\ &\quad + (\gamma_0 - 2\gamma_1 + \gamma_2) K_1(-j) - (\gamma_{2n} - 2\gamma_{2n-1} + \gamma_{2n-2}) K_1(2n-j), \quad \dots \quad (A.3) \end{aligned}$$

$$\begin{aligned} A_{-j} &= -A_{j-1} = K_1(1-j) - K_1(-j) \\ \delta_{-j} &= -\delta_j = K_1(1-j) - K_1(-1-j). \quad \left. \begin{array}{l} K_1(j) = K_1(\frac{k_0 j}{2n}, k_0 \bar{T}) \end{array} \right\} \quad (A.4) \end{aligned}$$

従つて K_1 の数表が出来れば“それから A, δ を計算して L ”
がある。此から実際の階差をとつて E, E “立てまる。
此のマトリックスの成分が M_{ij} である。此の際も丁寧に算
は注意して表を作つて計算すれば“或い簡単な計算になる。

附録 2. $K_1(k_0 x, k_0 \bar{T})$ の計算

$$K_1(x, t) = P_1(x, 0) - 2P_1(x, t) + P_1(x, 2t)$$

$$P_1(x, t) = \frac{1}{2\sqrt{\pi t}} \int_0^\infty e^{-\frac{v^2}{4t}} \{ P_1(x+v) + P_1(x-v) \} dv, \quad \dots \quad (B.1)$$

$$\begin{aligned} P_0(x) &= -\frac{\pi}{2} \int_0^x Y_0(x) dx, \quad P_2(x) = \frac{\pi}{2} Y_1(x) \\ P_1(-x) &= P_1(x) = x(P_0 + P_2) = \frac{\pi}{2} x \{ Y_1(x) - \int_0^x Y_0(x) dx \}, \end{aligned} \quad \} \quad (B.2)$$

$P_1(x)$ の表示から (B.1) より 1 によって 數値を差分すれば "P"。
 x が充分大きければ "漸近的"。

$$K_1(x, t) \underset{x \gg 1}{=} (1 - e^{-t})^2 P_1(x), \quad \dots \quad (B.3)$$

(B.1) による計算と此の式による近似値が 実際的 に一致する
 デンからは此の近似値でよいのである。

附録 3. 游艇における近似法。

Ko が 充分大きいときには、上述の方法はあまりうまい方法ではないと考えられる。

正の場合は、車の各種分は 部分積分して
 船型を、 $\gamma_0, \gamma_0', \gamma_0'', \gamma_0''' \dots \gamma_n, \gamma_n', \gamma_n'', \dots$

等で代表させてやる方がよいと思われる。
 此の点に考えれば、隔壁はよりの意味で"簡単化する車"が出来よう。

且この場合は K_n を計算する必要が出てくる車の
 面倒になる。

w. 1.

Feb. 11, 1960.