

# “極小 造波 抵抗問題”に関する 講書

(第3報)

別所正利

昭和 37年 5月 20日

## 目次

1. 緒言
2. 三つの型 水圧分布型 縦線分布
3. 極値問題
4. 壓力型 縦線分布
5. 口形圧力分布
6. 浸水体
7. Influence function
8. 結論

## 1. 緒言

前2節に於て船体中央縦断面上の2重俠出し分布(以下ミッケル型分布といふ)について考え方。

さて特1は無限吃水の場合は数学的に簡単でまた左端縫がえられる車を見て乘在が吃水が有限の場合や又別の型即ち圧力分布型の車の場合に極値問題はどういう車になるのか考えて見たい。

最近丸尾教授は細長・吃水の浅い船の理論を発表し特にその極値問題の解を求めてゐる。

此の様な船をもつミッケル型圧力型の極限として、左端には縫分布と名づけたが、此の型の極値問題の解は前章で考えた船型は両端で丸味を持っていますのに対して、両端が先つてある車が特徴であるか此の變った2種類の型の解の前の關係は一つの大差がある。

次に2, 3節に於て此の型の分布の問題を少く考察し、又6節で没水体の極限としてもう一度考察する。更に7節に於ては2つの型の分布の特徴を又別の面から少し考えて見る事によつ。

次にともかくも極値問題の解の型を集めることで圧力分布及び没水体の問題を又取り上げて考察して見るが、かなり長期に亘つてまとめたので途中論旨が間接する等複雑な点を生じた事は残念とする所である。

## 2. ミッケル型及圧力型縦線分布

速度ボテンシャルはミッケル型2重俠出し分布では

$$\varphi(P) = \frac{1}{2\pi} \int_{t=1}^0 \int_{x=0}^1 \zeta(x, z') \frac{\partial}{\partial x'} S(P, Q) dx' dz', \quad (2.1)$$

圧力分布型では

$$\varphi(P) = \frac{1}{4\pi PQ} \iint_{S(z=0)} P(x', y') \frac{\partial}{\partial x'} S(P, Q) dx' dy', \quad (2.2)$$

$$P = (x, y, z), \quad Q = (x', y', z'), \quad r = \overline{PQ}$$

\*丸尾：水槽委員会講演資料 昭和32年5月

$$S(P, Q) = \frac{1}{T(P, Q)} - \lim_{\mu \rightarrow 0} \frac{1}{2\pi} \int_0^{\pi} \int_0^{\infty} \frac{K \cos \theta + g + \mu i \omega_0}{K \cos \theta - g + \mu i \omega_0} e^{k(z+z') + i K(\tilde{\omega} - \omega')} dK d\theta, \quad (2.3)$$

比較で近似的では船の半円に等しく  $P$  は圧力で、  
而して近似的に船底の静水圧に等しく其の  $x$ -方向の2重  
吹出しとして表わされているので中性面が其の小さく  
なると明らかに同じ型になる。

以上の形をな場合

$$\begin{aligned} 2 \int_t^0 \zeta(x, z) dz &= H(x), \text{ 近似的に不透水面積}, \\ \int P(x, y) dy &= P(x), \text{ 横切面の浮力}, \end{aligned} \quad (2.4)$$

とおくと (2.1), (2.2) は

$$\varphi(P) = \frac{1}{4\pi} \int_0^1 H(x') \frac{\partial}{\partial x'} S dx' = \frac{1}{4\pi P g} \int_0^1 P(x') \frac{\partial}{\partial x'} S dx', \quad (2.5)$$

となるから結局  $P(x) = Pg H(x)$ , (2.6)

となり、 $P(x)$  は線型理論的では正確に横切面の浮力分布  
に等しいから  $H(x)$  はその水頭に等しい。

ミセル分布では船型と (2.6) との関係を求めるのが  
大変であるが圧力分布では比較的に簡単であるので  
此の様な關係を念頭に置いておくと便利である。

② 造波抵抗 公式は(左右対称分布と)

$$R = \frac{P g^4}{\pi} \int_0^{\frac{\pi}{2}} |\bar{H}(g \sec \theta)|^2 \sec^5 \theta d\theta, \quad (2.7)$$

$$\text{但し } \bar{H}(k, \theta) = 2 \int_t^0 \int_1^1 \zeta(x, z) e^{ikx \cos \theta} dx dz, \quad (2.8)$$

$$\text{或いは } \bar{H}(k, \theta) = \frac{1}{Pg} \iint (P(x, y) \bar{e}^{-ik\tilde{\omega}}) dx dy, \quad (2.9)$$

同じ近似法をとると (2.8), (2.9) は (2.6) の關係を考慮  
で全く同じ式となる。

$$\bar{H}(k, \theta) = \int_{-1}^1 H(x) e^{-ikx \cos \theta} dx, \quad (2.10)$$

従って (2.7) は

$$R = \frac{\rho g^4}{\pi} \int_{-1}^1 \int_{-1}^1 H(x) H(\xi) P_5(g \sqrt{x-\xi}, \theta) dx d\xi, \quad (2.11)$$

したがって

$$P_5(x, \theta) = \int_0^{\frac{\pi}{2}} \cos(x \cos \theta) \cos^5 \theta d\theta = -\frac{\pi}{2} \left( \frac{d}{dx} \right)^4 Y_0(x), \quad (2.12)$$

所で  $P_5(x, \theta)$  は上式から判る様に  $x=0$  の近傍  $O(\frac{1}{x})$  の附近で大きくなるので  $H(x), H'(x)$  が端点で零にならなければ (2.11) は積分出来ない。

元々此の様な近似が可能である事には船体表面上の各点  $(x, y, z)$  が端点  $(0, 0, 0)$  近くで  $4\sqrt{y^2 + z^2}/gx^2$  が充分小さく範囲内なければならぬので此の様な制限は当然生ずる。

$$H(\pm 1) = H'(\pm 1) = 0, \quad (2.13)$$

とすると (2.11) は

$$R = \rho \int_{-1}^1 H''(x) G^{(2)}(x) dx, \quad (2.14)$$

$$G^{(2)}(x) = -\frac{1}{2} \int_{-1}^1 H''(\xi) Y_0(g \sqrt{x-\xi}) d\xi, \quad (2.15)$$

と書け、此の型は前章で考へたものと同一型? である。容易に積分出来るか (2.13) の条件から  $H(x)$  と  $H''(x)$  の関係は少く複雑である。

先ず  $\Gamma$ -函数を用いて  $H''(x)$  を  $H(x)$  とすれば (2.13) の条件を満足するには次の形にとればより事が容易に判る。

$$H''(x) = \frac{1}{\pi i \theta} \sum_{n=2}^{\infty} a_n \cos n\theta, \quad x = -\cos \theta, \quad (2.16)$$

$$H(x) = \frac{1}{\pi} \sum_{n=2}^{\infty} \frac{a_n}{n} \left[ \frac{\sin(n-1)\theta}{n-1} - \frac{\sin(n+1)\theta}{n+1} \right],$$

一方 マニウ函数  $\text{cl}_n(\theta)$  すなはち

$$H(x) = \frac{1}{\pi \theta} \sum_{n=0}^{\infty} c_n \text{cl}_n(\theta), \quad (2.17)$$

$$H''(x) = \frac{1}{\pi \theta} \sum_{n=0}^{\infty} d_n \text{cl}_n(\theta),$$

(2.13) を満足するには 次の条件が必須である。

左辺

$$\sum_{n=0}^{\infty} d_{2n} A_0^{(2n)} = \sum_{n=0}^{\infty} d_{2n+1} A_1^{(2n+1)} = 0$$

或右辺

$$\sum_{n=0}^{\infty} C_{2n} Cl_{2n}(0) = \sum_{n=0}^{\infty} P_{2n} C_{2n} Cl_{2n}(0) = 0 \quad \left. \right\} (2.18)$$

$$\sum_{n=0}^{\infty} C_{2n+1} Cl'_{2n+1}(0) = \sum_{n=0}^{\infty} P_{2n+1} C_{2n+1} Cl'_{2n+1}(0) = 0$$

但し  $P_n$  は固有値で  $Cl_n''(0) + (P_n - 2f_{2n>20}) Cl_n(0) = 0$ 。  
前報の結果をこの式利用すれば (2.14) は

$$\frac{R}{P} = \sum_{n=0}^{\infty} d_n \int_0^{\pi} Cl_n(\theta) G^{(2)}(-\cos\theta) d\theta = \frac{\pi}{2} \sum_{n=0}^{\infty} \mu_n d_n^2. \quad (2.19)$$

したがって

$$\mu_{2n} = -\frac{\pi}{2} \left\{ \frac{A_0^{(2n)}}{Cl_{2n}(\frac{\pi}{2})} \right\} \frac{He_{2n}(0)}{Ce_{2n}(0)}, \quad \mu_{2n+1} = -\frac{\pi}{2} \left\{ \frac{RA_1^{(2n+1)}}{Cl'_{2n+1}(\frac{\pi}{2})} \right\} \frac{He_{2n+1}(0)}{Ce_{2n+1}(0)}.$$

次に序でないので此の場合の表面変位を考えて置く。  
 $y=0$  の条件で (2.5) は (2.5) と (2.19)

$$\begin{aligned} -g\zeta(x, 0) &= \frac{\partial \varphi}{\partial x} = -\frac{1}{4\pi} \int_1^1 H(x') \frac{\partial^2}{\partial x'^2} S(x-x', 0, 0) dx' \\ &= -\frac{1}{4\pi} \int_1^1 H''(x') S(x-x', 0, 0) dx' \\ &= -\frac{1}{2\pi} \int_1^1 H''(x') \frac{dx'}{|x-x'|} - \frac{1}{4} \frac{\partial}{\partial x} \int_1^1 H''(x') [H_0(g\bar{x}-x') - Y_0(g\bar{x}-x')] dx' \end{aligned} \quad (2.20)$$

此の式の項は明らかに  $|x| \leq 1$  で無限に大きくなつて意味がないけれど此は元々此の近似法に基づくものであるからこの修正は除外して考えよう。そこで上式をまとめて (2.21) に改めよう。

$$\zeta(x, 0) = \zeta_1(x, 0) + \zeta_2(x, 0) + \zeta_3(x, 0), \quad (2.21)$$

この内  $\zeta_1$  は (2.16) の展開を利用するのが便利で

$$\begin{aligned} g\zeta_1(-chu, 0) &= \frac{1}{2\pi} \int_0^\pi \frac{d\theta}{|chu - \cos\theta|} \sum_{n=2}^{\infty} a_n \cos n\theta \\ &= \frac{1}{2chu} \sum_{n=2}^{\infty} a_n e^{-nu}, \quad \dots \dots \quad (2.22) \end{aligned}$$

但し  $x = -chu$ ,  $|x| > 1$

後の 2 種は 2.13 マニウ函数の展開に関するものである。

$$\begin{aligned} g\zeta_2(-chu, 0) &= \frac{\pi}{2} \int_0^{\frac{\pi}{2}} \int_1^1 \cos(g\sqrt{-x} \cos v) \cos H''(\beta) dz dv, \\ &= \sum_{m=0}^{\infty} \frac{C_m(u)}{\lambda_m} \sum_{n=0}^{\infty} \frac{d_n}{\lambda_n} \int_0^{\frac{\pi}{2}} C_m(v) Cl_n(v) \cos v dv, \quad (2.23) \end{aligned}$$

但し  $\lambda_{2n} = \frac{Cl_{2n}(\frac{\pi}{2})}{\pi A_0^{(2n)}}$ ,  $\lambda_{2n+1} = -\frac{Cl'_{2n+1}(\frac{\pi}{2})}{\pi k A_1^{(2n+1)}}$ ,

= 2.12

$$\begin{aligned} g\zeta_3(-chu, 0) &= \frac{d}{shudu} \sum_{n=0}^{\infty} d_n \int_0^\pi Y_0(g\sqrt{u-u\cos\theta}) Cl_n(\theta) d\theta \\ &= \frac{1}{\pi} \sum_{n=0}^{\infty} \frac{d_n}{\lambda_n^2} \left\{ \frac{d}{shudu} \bar{H}_{ey_n}(u) \right\}, \quad \dots \dots \quad (2.24). \end{aligned}$$

但し  $|x| < 1$  の時は  $u = -i\theta$  とおいて。

$$g\zeta_3(-\cos\theta, 0) = 2 \sum_{n=0}^{\infty} d_n \mu_n \left\{ \frac{d}{\sin\theta d\theta} Cl_n(\theta) \right\}, \quad \dots \dots \quad (2.24')$$

但し  $\mu_n = -\frac{1}{2\pi \lambda_n^2} \frac{\bar{H}_{ey_n}(0)}{C_m(0)}$ ,

(2.15) 及 (2.20) による式から。

$$g\zeta_3(x, 0) = \frac{d}{dx} G^{(2)}(x), \quad \dots \dots \quad (2.25)$$

もし  $H''(x)$  が前後対称ならば "  $\zeta_1$  と  $\zeta_2$  及び  $\zeta_3$  が前後対称となる"  $\zeta_3(x, 0) - \zeta_3(-x, 0)$  を求める事は実験的に行なうのが便利である。この式はその時に便利である。(勿論  $H''(x)$  を実験的に行なう事は出来ないからその意味では何の役にも立たないが)

### 3. 前節の場合の極値問題

さて (2.11) の極小値について考えることは当然、次式

$$\frac{R}{P} = \int_1^l H(x) G(x) dx, \quad \dots \quad (3.1)$$

$$G(x) = \frac{d^2}{dx^2} G^{(2)}(x) = \left(\frac{d}{dx}\right)^4 G^{(4)}(x), \quad \dots \quad (3.2)$$

$$G^{(4)}(x) = -\frac{1}{2} \int_1^l H(\tilde{x}) Y_0(q \sqrt{\tilde{x}-x}) d\tilde{x}, \quad \dots \quad (3.3)$$

とかき (2.17) 上式の展開を仮定すれば (3.3) は前報と全く同様の積分方程式であるから

$$G^{(4)}(x) = \sum_{n=0}^{\infty} C_n \mu_n \text{Cl}_n(\theta), \quad \dots \quad (3.4)$$

となる。所で (3.2) から  $G^{(4)}(x)$  の  $x$  の 3 次式迄は  $G(x)$  に含まれて来ない。

$$\text{即ち } G^{(4)}(x) = \alpha_0 + \alpha_1 x + \alpha_2 x^2 + \alpha_3 x^3, \quad \dots \quad (3.5)$$

に対応する解は  $G(x)$  には “直角、無限” 従って (3.1) から 持続に関係しない。此の意味で “直角無限” 解を Quasi-Waveless solution と呼ぶ事になる。

(3.5) の解は前報から明らかな如くに  $\alpha_0, \alpha_1, \alpha_2, \alpha_3$  及び  $D$  (3 次モーメントが与えられる場合) 向題の解であるから、今の場合前報で考えた様に先の方解は任意常数倍して加減しても持続は変らない事になる。

然しそう此等の解は (2.13) の条件を満たさないので “持続積分が収斂しない” から此の意味では “意味がない” 事である。6 節で示す様に没水体の極限の意味で解すれば確かに此の解を Quasi-Waveless solution がある事になる。

今は (3.1) の積分が存在するとの仮考る事にすると (2.13) は 4 つの条件を与え (3.5) は 4 つの任意常数を提供するから解は一義的に定まる事になる。

さて前報に云う A 向題 即ち 排水量が与えられる向題を考えよう。此の場合前後対称のものを仮考る。

$$\nabla = \int_1^l H(x) dx = \pi \sum_{n=0}^{\infty} C_{2n} A_0^{(2n)}, \quad \dots \quad (3.6)$$

極値条件は前回承認。

$$G(x) = \lambda; \text{ 常数} \quad \dots \quad (3.7)$$

$$\frac{R}{\rho g \nabla} = \lambda/g \quad \dots \quad (3.8)$$

(3.7) が成立 → 第 12 回

$$G^{(4)}(x) = \alpha_0 + \frac{\alpha_2}{2!} x^2 + \frac{\lambda}{4!} x^4 = \frac{\alpha_0}{2} + \alpha_2 \cos 2\theta + \alpha_4 \cos 4\theta,$$

$$\alpha_4 = \lambda/8 \cdot 4! = \lambda/192, \quad \dots \quad (3.9)$$

で“あらば”よ。  $\alpha_0, \alpha_2$  は任意常数である。

従って、(3.4) から

$$-C_{zn} = \frac{1}{\mu_{zn}} [\alpha_0 A_0^{(2n)} + \alpha_2 A_2^{(2n)} + \alpha_4 A_4^{(2n)}], \quad \dots \quad (3.10)$$

$C_{zn}$  は (2.18) 即ち端点の条件も満足しなければならない。  
此かと (3.6) から常数は定められる。

即ち

$$\left. \begin{array}{l} \alpha_0 C_{00} + \alpha_2 C_{02} + \alpha_4 C_{04} = \frac{\nabla}{\pi} \\ \alpha_0 D_0 + \alpha_2 D_2 + \alpha_4 D_4 = 0 \\ \alpha_0 E_0 + \alpha_2 E_2 + \alpha_4 E_4 = 0 \end{array} \right\} \quad \dots \quad (3.11)$$

$$C_{zn,2m} = \sum_{\nu=0}^{\infty} \frac{A_{zn}^{(\nu)} A_{2m}^{(\nu)}}{\mu_{2\nu}}, \quad D_{2n} = \sum_{\nu=0}^{\infty} \frac{A_{2n}^{(\nu)}}{\mu_{2\nu}} C_{2\nu}(0), \quad E_{2n} = \sum_{\nu=0}^{\infty} \frac{A_{2n}^{(\nu)}}{\mu_{2\nu}} P_{2\nu} C_{2\nu}(0),$$

$$\therefore \alpha_0 = \frac{\nabla}{\pi \Delta} \begin{vmatrix} D_2 & D_4 \\ E_2 & E_4 \end{vmatrix}, \quad \alpha_2 = \frac{\nabla}{\pi \Delta} \begin{vmatrix} D_4 & D_0 \\ E_4 & E_0 \end{vmatrix}, \quad \alpha_4 = \frac{\lambda}{192} = \frac{\nabla}{\pi \Delta} \begin{vmatrix} D_0 & D_2 \\ E_0 & E_2 \end{vmatrix}$$

$$\Delta = \begin{vmatrix} C_{00} & C_{02} & C_{04} \\ D_0 & D_2 & D_4 \\ E_0 & E_2 & E_4 \end{vmatrix}, \quad \dots \quad (3.12)$$

(3.8) から

$$\frac{R}{\rho g \nabla^2} = \frac{1}{192 \pi \Delta} \begin{vmatrix} D_0 & D_2 \\ E_0 & E_2 \end{vmatrix}, \quad \dots \quad (3.13)$$

此の方法では計算が厄介であるので (2.14), (2.15) を利用して見よう。

A) 別法 (2.17) 下式の展開を仮定し、(2.18) 上式の条件を考えれば、条件式は

$$\begin{aligned} \int_1^l H''(x) dx &= [H'(x)]_1^l = \pi \sum_{n=0}^{\infty} d_{2n} A_0^{(2n)} = 0 \\ \nabla &= \int_1^l H(x) dx = \frac{1}{2} \int_1^l H''(x) x^2 dx = \\ &= \frac{\pi}{8} \left\{ 2 \sum_{n=0}^{\infty} d_{2n} A_0^{(2n)} + \sum_{n=0}^{\infty} d_{2n} A_2^{(2n)} \right\} = \frac{\pi}{8} \sum_{n=0}^{\infty} d_{2n} A_2^{(2n)}, \end{aligned} \quad \left. \right\} \quad (3.14)$$

極値条件は上の2条件を考慮して

$$G^{(2)}(-\cos\theta) = \sum_{n=0}^{\infty} \mu_{2n} d_{2n} C_{2n}(0) = \frac{\alpha_0}{2} + \alpha_2 \cos 2\theta, \quad \dots \quad (3.15)$$

$$d_{2n} = \frac{1}{\mu_{2n}} \left\{ \alpha_0 A_0^{(2n)} + \alpha_2 A_2^{(2n)} \right\}, \quad (3.16)$$

$\alpha_0$  と  $\alpha_2$  は (3.14) から決定される。

$$\begin{aligned} \text{即ち} \quad \alpha_0 C_{0,0} + \alpha_2 C_{0,2} &= 0 \\ \alpha_0 C_{0,2} + \alpha_2 C_{2,2} &= \frac{8}{\pi} \nabla, \\ \alpha_0 = \frac{8 \nabla - C_{0,2}}{\pi \{ C_{0,0} C_{2,2} - (C_{0,2})^2 \}}, \quad \alpha_2 = \frac{8 \nabla C_{0,0}}{\pi \{ C_{0,0} C_{2,2} - C_{0,2}^2 \}}, \end{aligned} \quad \left. \right\} \quad (3.17)$$

$$(2.14) \text{ から } \frac{R}{P} = 4 \nabla \alpha_2$$

前報の記号を便り用いる

$$\frac{R}{P \sqrt{\frac{V}{g}} \sqrt{\frac{\pi}{8}}} = -\frac{16}{g_0} C_{0,2}, \quad \left( \frac{\nabla}{8} \equiv \frac{V}{L^3} \right) \quad \dots \quad (3.18)$$

が得られる。

- 方 向 の 断面 幅は

$$-\int_1^l H''(x) x dx = H(0) = \sum_{n=0}^{\infty} d_{2n} \int_0^{\frac{\pi}{2}} C_{2n}(0) \cos \theta d\theta, \quad \left. \right\} \quad (3.19)$$

$$C_p = \nabla / 2 H(0),$$

$$\int_0^{\frac{\pi}{2}} C_{2n}(0) \cos \theta d\theta = \sum_{n=0}^{\infty} A_{2n}^{(2n)} \frac{(-1)^{n+1}}{2n+1}, \quad \left. \right\}$$

此の角解と前の角解 (3.13) とは一見、かなり異なるが、又前述のそれな枝で Quasi-Waveless solution が實在して、それが失せないか今の方より判らぬ。

然し (3.18) 等は前報によく通用してあるので此處でのべる必要もなからず。

(B) 問題) 次に此の方法によつて前後の非自由条件がなる場合を考えよう。

条件式は

$$\left. \begin{aligned} \int H''(x) dx &= \pi \sum_{n=0}^{\infty} d_{2n} A_0^{(2n)} = 0 \\ -\int H''(x)x dx &= \frac{\pi}{2} \sum_{n=0}^{\infty} d_{2n+1} A_1^{(2n+1)} = 0 \\ \nabla = \int H(x) dx &= \frac{1}{2} \int H''(x)x^2 dx = \frac{\pi}{8} \sum_{n=0}^{\infty} d_{2n} A_2^{(2n)}, \\ m\nabla = \frac{1}{2} \int H(x)x dx &= \frac{1}{12} \int H''(x)x^3 dx = -\frac{\pi}{96} \sum_{n=0}^{\infty} d_{2n+1} A_3^{(2n+1)}, \end{aligned} \right\} \quad (3.20)$$

従って  $d_{2n}$  は (3.16) の式を満たす。反対称部分は (3.17) の式を満たす。

$$d_{2n+1} = \frac{1}{\pi C_{2n+1}} \{ \alpha_1 A_1^{(2n+1)} + \alpha_3 A_3^{(2n+1)} \}, \quad \dots \quad (3.21)$$

条件式から  $\alpha_1 = \frac{96m\nabla C_{1,3}}{\pi \{ C_{11}C_{33} - C_{13}^2 \}}, \quad \alpha_2 = \frac{-96m\nabla C_{11}}{\pi \{ C_{11}C_{33} - C_{13}^2 \}}, \quad \dots \quad (3.22)$

となり 括弧は (3.18) の他に次の  $R'$  を除く小括弧とする。

$$\frac{R'}{P(m\nabla)^2} = \frac{(96)^2 C_{11}}{2\pi (C_{33}C_{11} - C_{13}^2)}, \quad \dots \quad (3.23)$$

(回旋) 前後対称で 2 次モーメントが与えられた場合  
は、条件式は (3.14) の上に変化する。

$$4\varepsilon^2 \nabla = \int x^2 H(x) dx = \frac{\nabla}{6} + \frac{\pi}{192} \sum_{n=0}^{\infty} d_{2n} A_4^{(2n)}, \quad \dots \quad (3.24)$$

特に (3.16) の値を代入して得る  $\varepsilon_0$  と  $\varepsilon_2$  とを比較すると

$$\varepsilon_0^2 = \frac{1}{24} - \frac{(C_{02}C_{04} - C_{00}C_{24})}{96(C_{00}C_{22} - C_{02}^2)}, \quad \dots \quad (3.25)$$

$$\text{今 } \gamma = 168(\varepsilon^2 - \varepsilon_0^2), \quad \dots \quad (3.26)$$

とある極端な選択で  $\gamma < 0$  (3.17) の  $\alpha_0, \alpha_2$  を使った

$$d_{2n} = \frac{1}{\mu_{2n}} \{ (\alpha_0 + \beta_0) A_0^{(2n)} + (\alpha_2 + \beta_2) A_2^{(2n)} + \beta_4 A_4^{(2n)} \}, \quad \dots \quad (3.27)$$

$$\beta_0 = \frac{\nabla \Delta}{\pi \Delta} \begin{vmatrix} C_{22} & C_{24} \\ C_{02} & C_{04} \end{vmatrix}, \quad \beta_2 = \frac{\nabla \Delta}{\pi \Delta} \begin{vmatrix} C_{24} & C_{02} \\ C_{04} & C_{00} \end{vmatrix}, \quad \beta_4 = \frac{\nabla \Delta}{\pi \Delta} \begin{vmatrix} C_{02} & C_{22} \\ C_{00} & C_{02} \end{vmatrix}, \quad \dots \quad (3.28)$$

$$\Delta = \begin{vmatrix} C_{00} & C_{02} & C_{04} \\ C_{02} & C_{22} & C_{24} \\ C_{04} & C_{24} & C_{44} \end{vmatrix}, \quad \dots$$

A4 x 100

$$\zeta H(-\omega\theta) = \frac{\pi}{2\Delta} (\alpha_1\theta - \frac{1}{3}\alpha_3\theta^3) \quad (3.37)$$

$$\zeta C_p = \frac{C_p}{2H(0)} = \frac{16}{3\pi} = 5.89 \quad (3.36)$$

$$\zeta R/\left(\frac{2\pi C_p}{\Delta}\right) = \frac{128}{\pi g} \quad (3.35)$$

$$\zeta G(-\omega\theta) = \frac{\pi}{4\Delta} \cos 2\theta \quad (3.34)$$

2. 由上式得  $C_p = \frac{8\sqrt{2}}{\pi} \cos 2\theta$

$$\zeta H''(x) = \frac{8\sqrt{2}}{\pi} \cos 2\theta \quad (3.33)$$

由第 3 章第 2 节推导得  $\zeta H''(x) = \frac{8\sqrt{2}}{\pi} \cos 2\theta$

$$\zeta Y(x) = \frac{8\sqrt{2}}{\pi} \cos 2\theta \quad (3.34)$$

由上式得  $\zeta A_{11} = \frac{8\sqrt{2}}{\pi} \cos 2\theta$

积分计算得  $\zeta$

由上式得  $\zeta A_{11} = \frac{8\sqrt{2}}{\pi} \cos 2\theta$

$$\zeta C_p = \frac{8\sqrt{2}}{\pi} \cos 2\theta \quad (3.32)$$

由上式得  $\zeta A_{11} = \frac{8\sqrt{2}}{\pi} \cos 2\theta$

$$\int_0^\infty C_{2n}(x) e^{ix\theta} dx = \frac{n!}{\pi} e^{i\theta} C_{2n}(0) \quad (3.31)$$

由上式得  $\zeta A_{11} = \frac{8\sqrt{2}}{\pi} \cos 2\theta$

由上式得  $\zeta A_{11} = \frac{8\sqrt{2}}{\pi} \cos 2\theta$

$$\zeta \frac{R}{\Delta^2} = \frac{32 C_{00}}{\pi (C_{00} C_{22} - C_{12}^2)} + \frac{2\pi}{C_{04} C_{24}} \Delta \quad (3.30)$$

$$\zeta G(-\omega\theta) = (\alpha_0 + \beta_0) \frac{1}{2} + (\alpha_2 + \beta_2) \cos 2\theta + \beta_4 \cos 4\theta, \dots \quad (3.29)$$

最後に少し数値を擧げておこう。

$F_r$	$g$	$\frac{16}{93} C_{W_2}$	$C_p$	$d/L =$	$C_w'$	$\frac{32}{g^2} t^2 C_{W_2}$
.7071	1	44.60	-	.03	.04	.05
.5000	2	25.46	.6031	.3666	.5714	.8928
.3976	$\sqrt{10}$	11.94	.6078	.2719	.4833	.7552
.3536	4	5.090	.5813	.1466	.2606	.4072
.3195	$\sqrt{24}$	1.636	-	.0577	.1026	.1602
.2887	6	.3349	.4931	.01447	.02572	.04019
.2659	$\sqrt{50}$	.06522	-	.003320	.005902	.009222
.2500	8	.01475	.4305	.000	.8494	.1510
.2364	$\sqrt{80}$	.003126	.4085	.000	.2013	.3599
.2236	10	.000528	.3869	.00000	.380	.676
						.000
						.1056

但し左記は A)問題の解  
である。

$$C_w = \frac{R_w}{\frac{P}{2} V^2 \left(\frac{B}{2}\right)^2}$$

$\overline{B}$  は平均巾とす。

$$\overline{B} = \frac{\nabla}{L \cdot d}$$

$d$  は水深とす。

此山を前章の値と比較する爲に、前段5節の(5.9)を利用すれば A)問題の解とて、 $g$  が充分大きいと前段の記号で

$$C_w = \frac{R_w}{\frac{P}{2} V^2 \left(\frac{B}{2}\right)^2} \doteq C_{w_0} L_0 (gt)$$

となる。

此山は  $g$  の大きさ、 $g$  と水の巾との比で此の式と適合する。いのち下記  $g \geq 3 \sim 5$  から成立と考えられる。

$F_r$	$g$	$d/L =$	$C_w'$	$C_w$
.7071	1	.03	.04	.05
.5000	2	1.066	1.278	1.441
.3976	$\sqrt{10}$	.353	.398	.461
.3536	4	.120	.141	.158
.3195	$\sqrt{24}$	.0333	.0388	.0442
.2887	6	.00619	.00719	.00811
.2659	$\sqrt{50}$	.00109	.00129	.00143
.2500	8	.000	.000	.000
.2364	$\sqrt{80}$	.00000	.00000	.00000
.2236	10	.00000	.00000	.00000

此山を工事と比較して見れば  
特に併せて此の分布を  
Quasi-Waveless Solution と呼ぶ  
事が当然を得たのである事か  
よく判るであろう。

#### 4. 圧力型横線分布

圧力分布型の問題を考へ、特に生成波の波長は比較して進行方向の長さが充分短いとすると又問題は簡単になると見て来る。

式(2.9)から基の陽分

$$\int p(x,y) e^{-ikx \cos \theta} dx = \rho g H(y), \quad (4.1)$$

とおいて

$$\bar{H}(k, \theta) = \int_0^1 H(y) e^{-iky \sin \theta} dy, \quad (4.2)$$

の形に写したものとする。この節では左右計算な場合のみを考える事とする。

式

$$R = \rho \int_0^1 H(y) G(y) dy, \quad (4.3)$$

$$G(y) = \frac{g^4}{\pi} \int_0^{\frac{\pi}{2}} H(\eta) P_5(0, g \sqrt{y-\eta}) d\eta, \quad (4.4)$$

とすると

$$\begin{aligned} P_5(0, gy) &= \int_0^{\frac{\pi}{2}} \cos(gy \sin \theta) \cos^5 \theta d\theta = \int_0^{\infty} \cos(\frac{gy}{2} \sinh u) \cosh u du \\ &= \frac{1}{2} \int_0^{\infty} \cos(\frac{gy}{2} \sinh u) \left\{ \frac{3}{8} + \frac{1}{2} \sinh u + \frac{1}{8} \sinh^3 u \right\} du \\ &= \frac{3}{16} K_0\left(\frac{gy}{2}\right) - \frac{1}{16} K_2\left(\frac{gy}{2}\right) = \frac{1}{4} K_0\left(\frac{gy}{2}\right) - \frac{1}{2g^2} \frac{d^2}{dy^2} K_0\left(\frac{gy}{2}\right), \end{aligned} \quad (4.5)$$

より(4.4)は又部分積分すれば

$$G(y) = \frac{g^4}{\pi} \left( 1 - \frac{2}{g^2} \frac{d^2}{dy^2} \right) \bar{H}(y), \quad (4.6)$$

$$\bar{H}(y) = \frac{1}{\pi} \int_0^1 H(\eta) K_0\left(\frac{g}{2}|y-\eta|\right) d\eta, \quad (4.7)$$

但し

$$\bar{H}(\pm 1) = 0, \quad (4.8)$$

$$\int_0^1 H(y) dy = \nabla, \quad (4.9)$$

の下における極値条件は明らかに

$$G(y) = C, \text{ 常数}, \quad (4.10)$$

\*九尾直：造船協会論文集 81号（昭和24年7月）

となるが (4.6) を微分方程式と見れば、上の条件は  $\bar{H}(y)$  には

$$\bar{H}(y) = \frac{8}{g^2} C + \alpha \operatorname{ch}\left(\frac{g}{\sqrt{2}}y\right), \quad \alpha \text{ 常数}, \quad (4.11)$$

となり、 $\alpha, C$  は (4.8), (4.9) から決められる。

さて  $y = -\cos\theta, \eta = -\sin\theta$  における積分を考へよう。

$$I_{2n} = \frac{1}{\pi} \int_0^\pi \operatorname{cl}_{2n}(\theta, -\eta) K_0\left(\frac{g}{\sqrt{2}} \cos\theta + \sin\theta\right) d\theta$$

$$= \frac{1}{\pi} \int_0^\infty \cos\left(\frac{g}{\sqrt{2}} \cos\theta + \sin\theta\right) du \int_0^\pi \cos\left(\frac{g}{\sqrt{2}} \cos\theta + \sin\theta\right) \operatorname{cl}_{2n}(\theta, -\eta) d\theta, \quad (4.12)$$

$$\text{Let } \operatorname{cl}_{2n} \approx \quad g = \theta^2 = \left(\frac{g}{\sqrt{2}}\right)^2 \left(=\frac{5}{4}\right),$$

とおき、積分を計算する。

$$\frac{1}{\pi} \int_0^\infty \cos\left(\frac{g}{\sqrt{2}} \cos\theta + \sin\theta\right) \operatorname{cl}_{2n}(\theta, -\eta) d\theta = (-)^n \frac{A_0^{(2n)}}{\operatorname{cl}_{2n}(0, \eta)} \operatorname{Ce}_{2n}(u, \eta),$$

$$\int_0^\infty \cos\left(\frac{g}{\sqrt{2}} \cos\theta + \sin\theta\right) \operatorname{Ce}_{2n}(u, \eta) du = (-)^n \frac{\pi A_0^{(2n)}}{\operatorname{cl}_{2n}(0, \eta)} \bar{H}_{2n}(-i\theta, -\eta),$$

が証明出来た。

$$I_{2n} = \pi \left\{ \frac{A_0^{(2n)}}{\operatorname{cl}_{2n}(0, \eta)} \right\}^2 \bar{H}_{2n}(-i\theta, -\eta) = \lambda_{2n} \operatorname{cl}_{2n}(\theta, -\eta), \quad (4.13)$$

$$\lambda_{2n} = \pi \left\{ \frac{A_0^{(2n)}}{\operatorname{cl}_{2n}(0, \eta)} \right\}^2 \frac{\bar{H}_{2n}(-i\theta, -\eta)}{\operatorname{ce}_{2n}(\frac{\pi}{2}, -\eta)}, \quad (4.14)$$

とおき、

$$H(y) = \frac{1}{\pi} \sum_{n=0}^{\infty} a_{2n} \operatorname{cl}_{2n}(\theta, -\eta), \quad (4.15)$$

とおき、前で求めた

$$\bar{H}(-i\cos\theta) = \sum_{n=0}^{\infty} a_{2n} \lambda_{2n} \operatorname{cl}_{2n}(\theta, -\eta), \quad (4.16)$$

$$) = \sum_{n=0}^{\infty} (-)^n A_0^{(2n)} \operatorname{cl}_{2n}(\theta, -\eta), \quad (4.17)$$

$$\operatorname{ch}\left(\frac{g}{\sqrt{2}} \cos\theta\right) = \sum_{n=0}^{\infty} (-)^n b_{2n} \operatorname{cl}_{2n}(\theta, -\eta),$$

の値は前で求めたが、(4.16) と (4.11) が一致する。

$$a_{2n} = \frac{(-)^n}{\lambda_{2n}} \left\{ \frac{16}{g^2} C A_0^{(2n)} + \alpha b_{2n} \right\}, \quad (4.18)$$

とおき、

常数は、(4.8) & (4.9) から

$$\begin{aligned} \frac{\nabla}{\pi} &= \sum_{n=0}^{\infty} (-1)^n a_{2n} A_0^{(2n)} = \frac{16}{g^4} C \sum_{n=0}^{\infty} \frac{\{A_0^{(2n)}\}^2}{\lambda_{2n}} + \alpha \sum_{n=0}^{\infty} \frac{b_{2n} A_0^{(2n)}}{\lambda_{2n}}, \\ 0 &= \frac{16C}{g^4} \sum_{n=0}^{\infty} \frac{(-1)^n A_0^{(2n)}}{\lambda_{2n}} \text{cl}_{2n}\left(\frac{\pi}{2}, -\theta\right) + \alpha \sum_{n=0}^{\infty} \frac{(-1)^n b_{2n} \text{cl}_{2n}\left(\frac{\pi}{2}, -\theta\right)}{\lambda_{2n}}, \end{aligned} \quad (4.19)$$

から IR まり、式の傍

$$IR = P C \nabla, \quad \dots \quad (4.20)$$

とある。

この様に絶対零度をうるまども今の場合が向進に  
なるのは  $g \rightarrow 0$  の場合であつてから実用的なる形では  
ない。

$$g \rightarrow 0 \text{ とする} \quad K_0\left(\frac{g}{2}y\right) \approx -\log\left|\frac{g}{2}y\right|,$$

と (4.11) は

$$\bar{H}(y) = \frac{8}{g^4} C + \alpha \left(1 + \frac{g^2}{4} y^2\right), \quad \dots \quad (4.21)$$

となる。今 (4.8), (4.9) を満足する解とし

$$H(y) = \frac{2}{\pi} \nabla \sin \theta, \quad \dots \quad (4.22)$$

$$\text{とある} \quad \bar{H}(y) = \frac{\nabla}{\pi} \left[ l_y^2 - \frac{1}{2} - y^2 \right], \quad \dots \quad (4.23)$$

とあるから (4.21) から

$$\begin{aligned} \alpha &= -\frac{\nabla}{\pi} \cdot \frac{4}{g^2}, \\ C &= \frac{g^2 \nabla}{2\pi} \left[ 1 + \frac{g^2}{4} (l_y^2 - \frac{1}{2}) \right], \end{aligned} \quad \dots \quad (4.24)$$

$$\text{よつて} \quad (4.20) \text{ は} \quad \frac{IR}{P C \nabla} = \frac{4g}{\pi} \left[ 1 + \frac{g^2}{4} (l_y^2 - \frac{1}{2}) \right], \quad \dots \quad (4.25)$$

となる。

(4.22) の型の解は 前掲島田産業技術 12 卷 2 号から得  
たものである。

(4.25) は  $g \rightarrow 0$  の零にたよる式で (3.35) と甚だしく異な  
る。即ち高速度は此の型は絶対零度の物体に比して甚だ  
小さく掛かるが、車にたよる車はよく走らかれた車實験である。

## 5. 円形圧力分布

前節迄の問題は線上の特異点、分布を取扱ったが此節では面分布の最も簡単な場合として圧力が円形領域上に点対称に分布したる場合を考えよう。

方法は

$$R = \frac{1}{\pi} \int_0^{\pi} |\bar{F}(g \sec \theta, \phi)|^2 \sec \theta d\theta, \quad (5.1)$$

$$\bar{F}(g \sec \theta, \phi) = \frac{1}{\rho g} \iint P(x, y) e^{-ikr} dx dy = 2\pi \int_0^1 H(r) J_0(kr) r dr, \quad (5.2)$$

ゆえ  $P = \rho g H$ , 即ち  $H$  は圧力水頭とする。

よって

$$\frac{R}{\rho} = 2\pi \int_0^1 H(r) r dr G(r), \quad (5.3)$$

但し

$$G(r) = 2g^2 \int_0^1 H(p) K^{(2)}(r, p) p dp, \quad (5.4)$$

$$K^{(2)}(r, p) = g^2 \int_0^{\pi} J_0(gr \sec \theta) J_0(gp \sec \theta) \sec \theta d\theta, \quad (5.5)$$

これは既に 3 章の  $K(r, p)$  から 従来通りよって導かれる。

ゆえ

$$K^{(2)}(r, p) = \left(\frac{1}{r} \frac{d}{dr} r\right) \left(\frac{1}{p} \frac{d}{dp} p\right) K(r, p), \quad (5.6)$$

$$\begin{aligned} K(r, p) &= \int_0^{\frac{\pi}{2}} \bar{J}_1(gr \sec \theta) \bar{J}_1(gp \sec \theta) \sec \theta d\theta \\ &= \int_0^{\infty} \bar{J}_1(gr \cosh u) \bar{J}_1(gp \cosh u) du, \end{aligned} \quad (5.7)$$

ここで

$$\bar{J}_1(Kr) \bar{J}_1(Kp) = \frac{1}{\pi} \int_0^{\pi} \bar{J}_0(KR) \cos \varphi d\varphi = \frac{1}{\pi} \int_0^{\pi} \int_0^{\pi} e^{iKR \cos u} \cos \varphi d\varphi du$$

$$R^2 = r^2 + p^2 - 2rp \cos \varphi$$

$$\therefore \int_0^{\infty} e^{iz \cosh u} du = e^{\frac{iz}{2}} \int_0^{\infty} e^{\frac{i z \cosh u}{2}} du = \frac{\pi i}{z} e^{\frac{iz}{2}} H_0^{(1)}\left(\frac{z}{2}\right),$$

ゆえ (5.7) は

$$K(r, p) = \frac{i}{4\pi} \int_0^{\pi} \int_0^{\pi} e^{\frac{i KR \cos u}{2}} H_0^{(1)}\left(\frac{KR \cos u}{2}\right) \cos \varphi d\varphi du, \quad (5.8)$$

の様な積分表示が出来た。

さて

極値条件は A 問題では (5.6), (5.7)

$$G(r) = C \quad ; \text{常数} \quad (5.9)$$

∴ 此の A 等

$$R = \rho \nabla C, \quad (5.10)$$

$$\nabla = 2\pi \int_0^r H(\rho) r d\rho, \quad (5.11)$$

先ず  $\theta \rightarrow 0$  の極限を取って見よう。

(5.8) に代入して

$$\frac{1}{4\pi} \ell^{\frac{i\partial R \cos u}{2}} H_0 \left( \frac{i\partial R \cos u}{2} \right) \xrightarrow[\theta \rightarrow 0]{} -\frac{1}{4\pi} Y_0 \left( \frac{i\partial R \cos u}{2} \right) \rightarrow \frac{1}{2\pi^2} \log \left( \frac{i\partial R \cos u}{2} \right)$$

$$K(r, p) \doteq -\frac{1}{2\pi^2} \int_0^\pi \int_0^\pi \ell^{\frac{i\partial R \cos u}{2}} \cos q d\varphi du = -\frac{1}{2\pi} \int_0^\pi \ell_q(R) \cos q d\varphi$$

$$\text{∴ } \ell_q(R) = \frac{1}{2} \log(r^2 + p^2 - 2rp \cos q)$$

$$= \log r - \sum_{n=1}^{\infty} \frac{(p/r)^n}{n} \cos n\varphi, \quad \text{for } r > p$$

$$\ell_q(p) = \sum_{n=1}^{\infty} \frac{(r/p)^n}{n} \cos n\varphi, \quad \text{for } p > r$$

$$K(r, p) = \begin{cases} \frac{1}{4} \left( \frac{p}{r} \right) & \text{for } r > p \\ \frac{1}{4} \left( \frac{r}{p} \right) & \text{for } r < p \end{cases} \quad (5.12)$$

従つて (5.6), (5.8) は (5.6), (5.7), (5.9) の極値条件を入めた

$$C = \frac{2\pi^2}{r} \frac{d}{dr} r \int_0^r H(p) \left\{ \frac{d}{dp} p K(r, p) \right\} dp \quad (5.13)$$

と表す。

$$\frac{C}{2\pi^2 r} = \int_0^r H(p) \frac{d}{dp} p K(r, p) dp$$

$$= \frac{2}{\pi} \int_0^r H(p) \frac{p dp}{r} + \frac{1}{\pi} \int_r^r H(p) dp \frac{d}{dp} \left( \frac{1}{r} \right),$$

即ち

$$\frac{C}{2\pi^2 r^2} = \int_0^r H(p) P dp, \quad (5.14)$$

を得る。

この積分方程式は両辺を積分して見れば明らかに

$$H(r) = \frac{C}{r^2}, \quad (5.15)$$

なる解を持つが(5.11)の条件から常数Cは決まる。

$$C = \frac{q^2}{\pi} \nabla, \quad (5.16)$$

よって (5.10) より  $\frac{R}{Pq\nabla(\frac{q}{r})} = \frac{4}{\pi} q, \quad (5.17)$

を得る。

此の値は前節の極限値と一致するので円形分布も又高遠に適していふ事が判る。

これが 12.12 も此の場合極値問題が存在する事は確かである。

- 一般の場合には  $H(r)$  を他の形に展開する方が便利である。即ち

$$H(r) = \sum_{n=0}^{\infty} a_n P_n(\cos\theta), \quad (5.18)$$

但し  $r = \sin \frac{\theta}{2},$

すると (5.2) から

$$\bar{H}(k, \theta) = \frac{2\pi}{K} \sum_{n=0}^{\infty} a_n J_{2n+1}(K), \quad (5.19)$$

用意する

$$\nabla = 2\pi \int_0^1 H(r) r dr = \frac{\pi}{2} \int_0^{\pi} H(\sin \frac{\theta}{2}) \sin \theta d\theta = \frac{\pi}{2} a_0, \quad (5.20)$$

折衷は

$$\frac{R}{P} = \sum_{n,m=0}^{\infty} (-)^{n+m} a_n a_m R_{n,m}, \quad (5.21)$$

$$\begin{aligned} R_{n,m} &= \frac{(-)^{n+m}}{\pi} q^2 \int_0^{\frac{\pi}{2}} J_{2n+1}(q \sin u) \bar{J}_{2m+1}(q \cos u) \sin u du \\ &= \frac{(-)^{n+m}}{\pi} q^2 \int_0^{\infty} J_{2n+1}(q \sin u) \bar{J}_{2m+1}(q \cos u) du, \end{aligned} \quad (5.22)$$

おまけ 書けた。

$g$  が 小さい 場合 は 簡単に 考えらるる、 今度は  $g$  が 大きい 場合を 少し 考えて見よう。

$g$  が 充分 大きければ

$$J_{2n+1}(z) = (-)^{n+1} \sqrt{\frac{2}{\pi g}} \int \cos(z + \frac{\pi}{4}) - \frac{(2n+1)^2 - \frac{1}{4}}{z^2} \sin(z + \frac{\pi}{4}) dz.$$

五段 (5.22) は

$$R_{n,m} = \frac{g}{\pi^2} \int_0^{\frac{\pi}{2}} \left[ 1 - \sin(2g \sec \theta) - \frac{C_{n,m}}{2g} \cos \theta \cos(2g \sec \theta) \right] \cos \theta d\theta,$$

$$\text{但し } C_{n,m} = \frac{1}{2n+1^2 + 2m+1^2} - \frac{1}{2}$$

$$\int_0^{\frac{\pi}{2}} \sin(2g \sec \theta) \cos \theta d\theta \doteq \frac{\sqrt{2\pi}}{4\sqrt{g}} \sin(2g + \frac{\pi}{4}),$$

を 利用すれば

$$R_{n,m} = \frac{g}{\pi^2} \left[ 1 - \frac{\sqrt{\pi}}{2\sqrt{2g}} \sin(2g + \frac{\pi}{4}) - \frac{C_{n,m}\sqrt{\pi}}{4\sqrt{2g}} \cos(2g + \frac{\pi}{4}) \right] \quad \dots (5.23)$$

今度は  $a_0, a_1$  の 2 つと  $\pi O(\sqrt{g})$  を 省略すれば

$$\frac{R}{P} = (a_0 - a_1)^2 \frac{g}{\pi} \left[ 1 - \frac{\sqrt{\pi}}{2\sqrt{2g}} \sin(2g + \frac{\pi}{4}) \right], \quad \dots (5.24)$$

となるから  $a_0 = a_1$  とおけば  $\frac{R}{P}$  は 少くとも  $O(\sqrt{g})$  と なる。

此の考察を進めて行けば 前々章 7 節と全く 同様な 図形で 周辺で 壓力が 零になる 植物 分布を得る事に なる。

## 6. 浸水 体

まろ 一度 幾何上 分布 は かえりて、 今度は 水面下  $f$  の まろ  $-1 < x < 1$  の 間に  $x$  方向の 2 重 次元  $\sigma$  分布 して いるものと 考えよう。

$$\text{すると } R = P \int_{-1}^1 H(x) G(x) dx, \quad \dots (6.1)$$

$$G(x) = \frac{g^2}{\pi} \int_{-1}^1 H(s) P_5(gx-3, 2g f) ds, \quad \dots (6.2)$$

とおこなう。

極値問題は  $G(x)$  を  $x \rightarrow \pm\infty$  の場合で見れば常数に保つまである。されば  $R_1(g_{\bar{x}}, 2f)$  は今は  $f$  キのままで  $\bar{x} = \pm\infty$  で正則であるから、 $G(x)$  が此の両端で常数でないならば  $x \rightarrow \pm\infty$  に於ても常数でなければならぬ。

然しこそ  $R_1(x, t)$  は  $x \rightarrow \infty$  の際と至るまでは  $G(\infty) = 0$  となつたので此の常数は零に等しい。

次にそれは  $H(\bar{x}) = 0$  以外の解はありえまいから、結局極値問題の解は恒等的に零であることを無意味である外にはありえまい。

然し (6.2) を与えられた  $G(x)$  に関する積分方程式と見なすば、その解  $H(x)$  は一義的に決まる。

従つて數値的には極値問題の解は殆ど常に存在すると考えられる。

此の解法をもう少し合理化すれば (6.2) と (3.2) との類似性に留意して。

$$G(x) = \left( \frac{d}{dx} \right)^4 G^{(4)}(x), \quad (6.3)$$

$$G^{(4)}(x) = \frac{1}{\pi} \int_{-\infty}^{\infty} H(\bar{x}) R_1(g_{\bar{x}-\bar{z}}, 2f) d\bar{z}, \quad (6.4)$$

とおこう。

(6.4) と (6.2) と全く同様な性質をもつてゐるけれども少くとも數値的には与えられた  $G^{(4)}(x)$  に対して唯一一つの解  $H(x)$  を持つ。

次に (6.3) の関係から  $a_0, \dots, a_4$  を任意常数とし、

$$G^{(4)}(x) = a_0 + a_1 x + a_2 x^2 + a_3 x^3, \quad \dots \quad (6.5)$$

とおけば

$$G(x) = 0, \quad \dots \quad (6.6)$$

となるが (6.1) から  $g_{\bar{x}}$  は零となる事になる。

勿論上述の様に  $G^{(4)}(x)$  を (6.5) の様にするする  $H(x)$  は恒等的に零になるので理論的には興味がないけれども、數値解分析的には (6.4) を (6.5) によつて解ければ任意常数を4つ含む解が得られてその解は (6.3) から (6.6) を

\* G. Weingram; D.T.M.B. Report No. 758 (May 1951).

満足するので抵抗は非常に小さく考えられる。

(6.2)を直接数値的に解く方法に較べると此の方法は任意常数を含むので便利であろうと窓内小字。

此の不かな解を矢張3節と同様 Quasi-Waveless solution と呼ぶ事にする。

$f \rightarrow 0$  とすると (6.4), (6.5) の解は 3節或いは前報で考えたものと同じであるから恒等的に零でない解を持つ事にある。

従つて 3節の問題を没水体の極限と考えるならば"ここで"の "抵抗に理論的"にも Quasi-Waveless solution を持つ事が示された。

さて此の極限で没水体には極値問題が存在しないで然も抵抗はかなり小さくなる事が出来るとすると、その最小値は零であると考えざるを得ない。

ここで實際これを充分小さくし得る事を示す。

先ず前後対称なもののみ考える事にして

$$H(z) \approx H(-\cos\theta) = \frac{\varphi(\theta)}{\sin\theta} = \sum_{n=0}^{\infty} a_{2n} \frac{\cos^{2n}\theta}{\sin\theta}, \dots \quad (6.7)$$

とおこう。

$$P_5(x, t) = \sum_{n=0}^{\infty} \frac{(-)^n x^{2n}}{(2n)!} U_{m+2}(+), \quad (6.8)$$

$$\text{但し } U_m(+) = \int_0^{\frac{\pi}{2}} e^{-xt \sec^2 \theta} \sec^{2n+1} \theta d\theta,$$

と表す出東るが (6.2) は

$$\frac{1}{g^4} G(-\cos\theta) = \sum_{n=0}^{\infty} \sum_{m=0}^{\infty} a_{2n} \frac{(-)^n \theta^{2m} U_{m+2}(+)}{(2m)!} \frac{1}{\pi} \int_0^{\pi} \cos^{2n} \theta (\cos\theta - \cos\theta)^{2m} d\theta,$$

$$\text{又} \quad \frac{1}{\pi} \int_0^{\pi} \cos^{2n} \theta (\cos\theta - \cos\theta)^{2m} d\theta = \sum_{r=0}^m \frac{(2m)!}{2^{2m-2r} (2r)! (n+m-r)! (m-n-r)!},$$

であるから

$$\begin{aligned} \frac{1}{g^4} G(x) &= \sum_{n=0}^{\infty} \sum_{m=0}^{\infty} \sum_{r=0}^m \frac{(-)^n g^{2m} U_{m+2}(+) x^{2r}}{2^{2m-2r} (2r)! (n+m-r)! (m-n-r)!} \\ &= \sum_{r=0}^{\infty} \frac{(-)^r (gx)^{2r}}{(2r)!} \sum_{n=0}^{\infty} (-)^n a_{2n} C_{2n, 2r}, \end{aligned} \quad \dots \quad (6.9)$$

$$\text{但し } C_{2n, 2r} = \left(\frac{g}{x}\right)^{2n} \sum_{s=0}^{\infty} \frac{(-)^s g^{2s} U_{r+s+2}(+)}{2^{2s} s! (2n+s)!}, \quad \dots \quad (6.10)$$

今必要なだけ大まか数  $N$  をとて

$$\sum_{n=0}^{\infty} (-1)^n a_n C_{2n, 2n} = 0, \quad \text{for } n=0, \dots, (N-1) \text{ まで}, \quad \dots \quad (6.11)$$

とすれば

$$G(x) = O\left(\frac{(x)^{2N}}{(2N)!}\right), \quad \dots \quad (6.12)$$

となるから (6.9) の級数が収斂するならば  $N$  のとり方によつて  $G(x)$  を充分小さくする事が出来る筈である。

今排水量が与えられるとすれば (6.7) から

$$\nabla = \int H(x) dx = \pi a_0, \quad \dots \quad (6.13)$$

で"あとは (6.11) と合せて  $(N+1)$  ケの方程式を解く。

従つて今未知数  $a_n$  を  $M ( \geq N+1 )$  ケとすれば  $a_n$  は  $(M-N+1)$  ケだけ不定な係数を残して一義的になつたる。

そしてこの様な  $a_n$  によって (6.12) が成立するから、 $N$  を充分大きくとつて  $G(x)$  を算らても小さくする事が出来、従つて又 (6.1) から  $R$  をいれても小さくする事が出来と言ふ事になる。

此の操作は  $\theta/2f$  が小さければ数値計算上も実行可能であると思われる。(10不行程角の密星で計算するとして  $\theta/2f < 4 \sim 5$  度) 従つて危険が大きい時、即ち深さが小さいか、速度が体の時は、級数の収斂が遅いので実行は不適性に近いと思う。

最後にもう一つの極限とて中も最も短い垂直綫工の分布の問題が考えられるが、止むを得ずと略。同様の理論で極限問題の解が存在する事が通用上の理であるといつて省略しよう。直角座標に云えば"此の場合にはとにかく排水量を水面下深くに持つて行けば行く程押しつぶされるとなるとさう車であらう"。

さて此の節の考察から推察されば"前章まで少し考えた有限吐水の垂直船平衡の極限問題の解はそれを数値的に解いて行くに際して、かなりの不安定さを示す可能性がある"とある。

従つて予がじめ (6.3), (6.4) を導いた推論を改めておく方がよいかと考へる。

## 7. Influence function

極値問題においては熱傳導方程、 $G$ と書いてある通り  
熱が重要な役割を演じているのを見て来た。

これを我々は次の形で呼ぶ "Influence function"  
と呼ぼう。

さて熱傳導(2.4)を見て、今ある点  $(x, z)$  に僅かに  
変化あって排水量が△Tだけ増えたとしよう。

$$\frac{R}{\rho g} = \int_{-r}^r \int_{-z}^z H(x, z) G(x, z) dx dz, \quad \dots \quad (7.1)$$

$$G(x, z) = \frac{g^3}{\pi} \int_{-r}^r \int_{-z}^z H(\xi, \eta) P_5(g\bar{x}-\xi, -g\bar{z}+\eta) d\xi d\eta, \quad \dots \quad (7.2)$$

これが  $\frac{\delta R}{\rho g \Delta T}$  から 2 次の項を無視すると

$$\frac{\delta R}{\rho g \Delta T} = 2 G(x, z), \quad \dots \quad (7.3)$$

この Influence function  $G$  は熱傳導(2.7)から

$$\left( \frac{\partial^2}{\partial x^2} + g \frac{\partial^2}{\partial z^2} \right) G(x, z) = 0, \quad \dots \quad (7.4)$$

の偏微分方程式を満足するから  $G(x, 0)$  が与えられれば

$$G(x, z) = \frac{\sqrt{g}}{2\sqrt{\pi}|z|} \int_{-\infty}^{\infty} G(\xi, 0) e^{-\frac{g(\xi-z)^2}{4z}} d\xi, \quad (z < 0) \quad (7.5)$$

の小反応理が出来る。

即ち  $G(x, z)$  の  $z$  方向への変化の様子は熱伝導率  $g$   
の物体の中を伝わる温度分布の様子に等しい車から  
その大体の様相を直観的に想像する事が出来る。

次に始めに垂直舷側無限吃水の場合には

$$\begin{aligned} G(x, 0) &= -\frac{g^2}{\pi} \int_{-r}^r H(\xi) P_3(g\bar{x}-\xi, 0) d\xi \\ &= -\frac{1}{\pi} \left( \frac{d}{dx} \right)^2 \int_{-r}^r H(\xi) P_1(g\bar{x}-\xi, 0) d\xi \\ &= -\frac{1}{8g^2} \left( \frac{d}{dx} \right)^2 P(gx), \quad \dots \quad (7.6) \end{aligned}$$

但し  $P(gx)$  は音速(2.5)に従うとする。

さて  $G(x, z)$  を求めるには  $G(x, 0)$  を、 $x$  の全域について求めら

なければ"ならぬ"といふあるが  $|x| > 1$  では表示式も面倒) があり、且つ  $x=1$  の付近での極端な不連続性を持つものが計算して見ていな(7.7)此處では、とくに  $|x| \leq 1$  の内の値の注目しておく。

さて、統率は A 向き題では (3.6) から

$$\begin{aligned} P(gx) &= \frac{1}{2} C_{W_0} = \text{const.} \\ \text{たゞ} \quad G(x, 0) &= 0 \quad \text{for } |x| \leq 1 \end{aligned} \quad \left. \right\} \cdots (7.7)$$

B) 向き題では (3.13) から

$$\begin{aligned} P(gx) &= \frac{1}{2} C_{W_0} - 2\alpha C_{W_1} x, \\ \text{たゞ} \quad G(x, 0) &= 0 \quad \text{for } |x| \leq 1 \end{aligned} \quad \left. \right\} \cdots (7.8)$$

C) 向き題では (3.26) から

$$\begin{aligned} P(gx) &= \frac{1}{2} C_{W_0} \left(1 - \frac{\zeta_{g_2}}{C_{W_2}}\right) + \gamma C_{W_2} (2x^2 - 1), \\ \therefore \quad G(x, 0) &= -\frac{\gamma}{2g^2} C_{W_2}, \end{aligned} \quad \left. \right\} \cdots (7.9)$$

の形になる。

一方他の 3 節の場合には

$$\begin{aligned} G(x, 0) &= \frac{4}{\pi g^3} \int H(3) P_5(gx, 0) d\beta = \frac{1}{\pi g^3} \left(\frac{d}{dx}\right)^3 \int H(3) P_1(gx, 0) d\beta \\ &= \frac{1}{g} \left(\frac{d}{dx}\right)^3 G^{(2)}(x), \end{aligned} \quad \cdots \cdots \cdots \quad (7.10)$$

例 (Q.15) の  $G^{(2)}(x)$  の定義による。

此の A 向きの解の場合は (3.15) によう。

$$\begin{aligned} G^{(2)}(x) &= \frac{\alpha_0}{2} + \alpha_2 (2x^2 - 1), \\ \therefore \quad G(x, 0) &= \frac{4}{\pi} \alpha_2 = \frac{2}{g^3} \nabla C_{W_2}, \end{aligned} \quad \left. \right\} \cdots \cdots \cdots \quad (7.11)$$

此の他の場合とは一切の省略をするか前節の考察と考え合わせると (7.7) 式の  $G(x, 0) = 0$  ( $|x| < 1$ ) は最もとんどいふべきである。

(7.9) は一見逆説的に見える。但し A 向きの解より  $C_b$  が大きい解にあつては  $\alpha_2 > 0$  であるから、(7.9) からどこかに排斥性を所持したこと、排斥が減る可能性がある事に至る。此れに反して (7.11) は全く常識的であるとの場合

は排水量を減らす以外に抵抗を減らす方法はない。

我々は従来此の報告で考え方と株式会社の案と船主を主として考え方と見立てて(7.11)の様な常識を持っているのではないかと考えられる。

従って前報で考え方と株式会社の丸い型の船とは、空港と区別して考え方と例はないので(7.9)の株式会社の意味を具体的に掲載するは今の所出来ない次である。

## 8. 結言

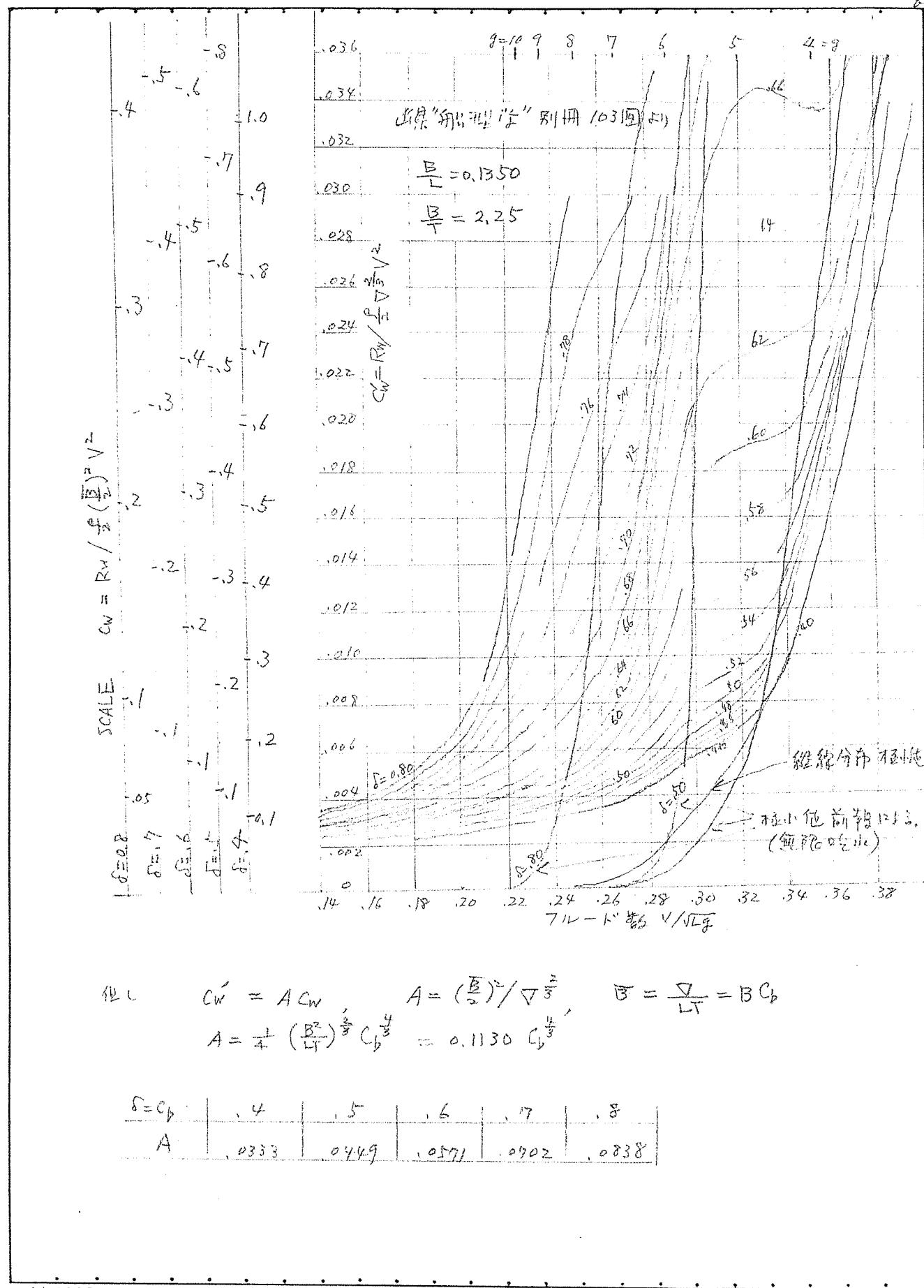
さて以上の方論によつて、極値問題に関する理論的な又數値計算上の問題点の解つたが、かなりはつきりして来た本は思ふ。

特に6篇の没水体に関する考察は実験して導入した Quasi-Waveless solution と言う考え方には乾舷船の Waveless ship と言う考え方を實際上支持するものとして注目は値しよう。

此の研究解の簡単なまとめとして緒報に次いで紹介した極小船型解(これはむしろ Quasi-Waveless Group とすべきが適当であつう)は便利で結構実用的ではあるから考えられる。

最後に附録にて山県“船型洋ノ子載の葉手引”の摘要の中に前報含む他の報告によつて得られた掛かる値を適当に換算してつづいて見た。換算の仕方によつてはかなり値を異にするが、とにかく低圧では此等の方法による解は平行線を持たない折れ曲がり、ひどく付いた値を生む。尚普通造波抵抗の計算値は低圧では実験値の約4倍程度にあるものであるから付録における此等の値が如何に小さい事であるかが理解出来るよう。

以上。



A4×100

## 岩田 遼三 "高速船の空洞抵抗に関する研究" 51

Mod. No 517

$$C_D \quad C_W \quad \frac{\nabla}{L/10^3} \quad \%$$

.511 .824 1.854 .0348

$$C_W' = R_w / \frac{f}{2} V^2 D^3, \quad (w = R_w / \frac{f}{2} V^2 (\frac{D}{2})^2 = 21.2 C_W'$$

$$\text{付1 } \overline{B} = \nabla / L d$$

$$\therefore \nabla = R_w / \rho g D (\frac{\nabla}{L}).$$

$\frac{D}{L}$	$R_w$	No.517 $C_W$	(Taylor) $C_W$	No.517 $\nabla$	(Taylor) $\nabla$	Min. $\nabla$	No.517 $C_W$	Taylor $C_W$	Min. $C_W$
2	.550	.0248	.0275	13.6	14.3	25.5	.525	.582	.492
4	.354	.0090	.0102	2.46	2.88	5.09	.190	.216	.195
6	.289	.0080	.0070	1.46	1.28	.335	.169	.148	.020
8	.250	.0035	.0030	.48	.41	.015	.074	.064	.001
10	.224	.0040	.0020	.44	.22	.001	.085	.042	.000

付1 Min.  $\nabla$ , Min.  $C_W$  とあるのは平均船速 A 向きの値に由来する。  
これは一定の船型で付す(速度は同じ)が抵抗は小さくなる船型  
であります。又他は單に実験、理論のものと解説されてます。  
尚  $C_D$  は大往來船の値とおなじです。

27

