5.2 船型の違いによる耐転覆性能

5.2.1 運動計測結果

Fig.27に、A、B、C各船型の基準状態であるA-2、B-2、 C-1の運動の時系列を示す。この波高(0.3m)ではどの状 態も転覆していない。最大傾斜角に達するまでの運動には、 船型や慣動半径などの影響が現れている。特に、砕波が当 たった後の角速度の大きさは船型により異なっている。し かし、マストが着水するまで傾斜したShip-A、Bは、マス トに働く流体反力により同じ程度の傾斜角で回転運動が停 止している。

以上の運動の様子から、マストが水面に着水するような 大傾斜を考えると、着水するまでの運動は、船型や重心高 さによって変化する。しかし、その後はマスト着水時の大 きな流体反力により、回転運動の停止する傾斜角はあまり 変わらないので、その傾斜角が復原力消失角 θ vを超える か否かで、転覆するか復原するかが決定されると考えられ、 波浪中の耐転覆性能は θ vによりおおむね評価できると思 われる。

5.2.2 船型と転覆限界波高

船型による耐転覆性能の良否を、それぞれの基準状態で あるFig.24のA-2、Fig.25のB-2、Fig.26のC-1の転覆限界波 高Hcで比較する。前述したように、C-1は完全な自己復原 性を持つため、転覆は全く見られなかった。また、B-2は 復原力消失角 θ vが大きいため最大波高でも転覆していな いが、A-2は転覆している。すなわち、最近のIORレーサ



Fig.26 Maximum heel angle versus wave height (Ship-C)

ータイプのShip-Aは、旧タイプのShip-B、Cに比べ転覆し やすいと言える。

5.3 マストの有無による耐転覆性能

5.3.1 運動計測結果

マストを消失した場合の船体運動を把握するために行った運動計測の一例として、Fig.28にマスト無しのAD-3の運動の様子を示す。また、Fig.29にAD-3とマスト付きのA-3の運動の時系列を比較する。図中の〇内の数字は、Fig.28及びFig.21の数字と対応している。

横揺角 θ の図を見ると、AD-3はA-3に比べ角速度が大き



19.27 Comparison of rolling, swaying, neaving motion of Ship-A, B and C in original conditions (Hw=0.3m)

(245)



Fig.30 Maximum heel angle versus wave height (Ship-AD (without mast))



(247)



Fig.42 Maximum heel angle versus wave height (Ship-A)



Fig.43 Maximum heel angle versus wave height (Ship-B)



Fig.44 Example of ship motion in upside down condition (Ship-AD-3, Hw=0.19m)







Fig.46 Maximum heel angle versus wave height (Ship-AD)

(253)







Fig.付4 Variation of GZ curve by the weight of flooded water (HC)