



波数  $\sigma (= 2\pi/T; T$  は周期) の正弦波が入射するとし、波が砕波帯で完全砕波をすると仮定した場合を考える。この場合流体域を港外域 I と港内域に分けるが電子計算機の計算容量を減らし且数値計算の精度をあげるために、港内域を適当にいくつかの領域に分ける。本文は簡単のため港内域を二つの領域に分け、それぞれを領域 II, III とした。(Lee<sup>6)</sup> も同じような方法で計算している。)

各領域の流体運動は非圧縮性完全流体における無渦運動と仮定すると  $\phi(x, y, z)e^{-i\sigma t}$  の形の速度ポテンシャルが存在し、 $\phi(x, y, z)$  は次の Laplace の方程式を満足する。

$$\Delta\phi = 0 \quad (I-1)$$

港外域 I と港内域 II, III に対する  $\phi(x, y, z)$  をそれぞれ  $\phi_1(x, y, z)$ ,  $\phi_2(x, y, z)$  及び  $\phi_3(x, y, z)$  とし、微小振幅波運動を仮定すると自由表面と水底条件はそれぞれ次のようである。

$$\left. \begin{aligned} z=0 \text{ で } \quad \frac{\partial}{\partial z}\phi_i &= \sigma^2/g \cdot \phi_i \\ z=-h \text{ で } \quad \frac{\partial}{\partial z}\phi_i &= 0 \quad (i=1, 2, 3) \end{aligned} \right\} (I-2)$$

これらの条件を満足する式 (I-1) の一般解として  $\phi_i$ , ( $i=1, 2, 3$ ) は次のように表わされる。

$$\phi_1(x, y, z) = \frac{g\zeta_0}{\sigma} \left\{ f_0(x, y) + f_1(x, y) \frac{\cosh k(z+h)}{\cosh kh} \right\} \quad (I-3)$$

$$\phi_i(x, y, z) = \frac{g\zeta_0}{\sigma} f_i(x, y) \frac{\cosh k(z+h)}{\cosh kh} \quad (i=2, 3) \quad (I-4)$$

ここで  $g$  は重力加速度,  $\zeta_0$  は入射波の振幅,  $k$  は次式の根である。

$$kh \tanh kh = \sigma^2 h/g \quad (I-5)$$

また  $f_0(x, y)$ ,  $f_1(x, y)$  は港外域 I での入射波及び反射波を表わし,  $f_i(x, y)$  ( $i=2, 3$ ) は入射波により誘起される港内域 II, III での散乱波を表わす。

入射波を  $x$  軸と角度  $w$  をなして接近する振幅  $\zeta_0$  の余弦波とすれば,  $f_0(x, y)$  及び波形  $\zeta_i$  はそれぞれ次式の実数部分で与えられる。

$$\left. \begin{aligned} f_0(x, y) &= -f \exp[-ik(x \cos w + y \sin w)] \\ \zeta_i &= \zeta_0 \cos[k(x \cos w + y \sin w) + \sigma t] \end{aligned} \right\} (I-6) \quad (\pi \leq w \leq 0)$$

$f_i(x, y)$ , ( $i=1, 2, 3$ ) は式 (I-1) により、それぞれ次の Helmholtz の方程式を満足すべき未知関数である。

$$\frac{\partial^2 f_i}{\partial x^2} + \frac{\partial^2 f_i}{\partial y^2} + k^2 f_i = 0 \quad (i=1, 2, 3) \quad (I-7)$$

前論文<sup>6)</sup> と同じように  $f_i(x, y)$ , ( $i=1, 2, 3$ ) は Green 関数によりそれぞれ次のように表わされる。

$$f_1(x, y) = \varepsilon \int_{D_1} \left[ f_1(\xi, \eta) \frac{\partial}{\partial \nu} \left( -\frac{1}{2} i H_0^{(1)}(kr) \right) - \left( -\frac{1}{2} i H_0^{(1)}(kr) \right) \bar{f}_1(\xi, \eta) \right] ds \quad (I-8)$$

$$f_2(x, y) = -\varepsilon \int_{D_2} \left[ f_2(\xi, \eta) \frac{\partial}{\partial \nu} \left( -\frac{1}{2} i H_0^{(1)}(kr) \right) - \left( -\frac{1}{2} i H_0^{(1)}(kr) \right) \bar{f}_2(\xi, \eta) \right] ds \quad (I-9)$$

$$f_3(x, y) = \varepsilon \int_{D_3} \left[ f_3(\xi, \eta) \frac{\partial}{\partial \nu} \left( -\frac{1}{2} i H_0^{(1)}(kr) \right) - \left( -\frac{1}{2} i H_0^{(1)}(kr) \right) \bar{f}_3(\xi, \eta) \right] ds \quad (I-10)$$

ここで

$$\bar{f}_i(\xi, \eta) = \frac{\partial}{\partial \nu} f_i(\xi, \eta) \quad (i=1, 2, 3) \quad (I-11)$$

また  $\nu$  は Fig. (I-1) に示すように、各境界  $D_i$  における法線、積分は各境界面に沿って Fig. (I-1) に示すような方向で行なうものとする。また

$$\varepsilon = \begin{cases} 1 & (x, y) = (\xi, \eta) \\ 1/2 & (x, y) \neq (\xi, \eta) \end{cases}$$

各境界面  $D_i$  をそれぞれ  $N_i$  ケの短い線分  $dS$  に分け、おのおのの midpoint の座標  $(\xi, \eta)$  によつて線分  $dS$  上の  $f_i, \bar{f}_i$  ( $i=1, 2, 3$ ) の値を代表するように、式 (I-8)~(I-10) を差分化すると、次のようになる。

$$f_1(x_i, y_i) = \varepsilon \sum_{j=1}^{N_1} [\bar{A}_{1j} f_1(\xi_j, \eta_j) - A_{1j} \bar{f}_1(\xi_j, \eta_j)] \quad (i=1, 2, \dots, N_1) \quad (I-12)$$

$$f_2(x_i, y_i) = -\varepsilon \sum_{j=1}^{N_2} [\bar{A}_{2j} f_2(\xi_j, \eta_j) - A_{2j} \bar{f}_2(\xi_j, \eta_j)] \quad (i=1, 2, \dots, N_2) \quad (I-13)$$

$$f_3(x_i, y_i) = \varepsilon \sum_{j=1}^{N_3} [\bar{A}_{3j} f_3(\xi_j, \eta_j) - A_{3j} \bar{f}_3(\xi_j, \eta_j)] \quad (i=1, 2, \dots, N_3) \quad (I-14)$$

ここで  $A_{ij}, \bar{A}_{ij}, \dots$  などは文献<sup>6)</sup> の式 (4.5) に示す如くである。

更に,  $\varepsilon = 1$  の場合について式 (I-12)~(I-14) を matrix 化すると, 次のようになる.

$$(F_i) = (H_i')(\bar{F}_i) \quad (i = 1, 2, 3) \quad (I-15)$$

ここで

$$\left. \begin{aligned} (F_i) &= f_i(\xi, \eta) & (i = 1, 2, 3) \\ (\bar{F}_i) &= \bar{f}_i(\xi, \eta) & (j = 1, 2, \dots, N_i) \\ (H_i') &= (\bar{A} - I)^{-1}(A) & (i = 1, 3) \\ (H_2') &= (\bar{A} + I)^{-1}(A) \\ (A) &= A_{ij}, \quad (\bar{A}) = \bar{A}_{ij} \\ & & (i, j = 1, 2, \dots, N) \\ (I) &= \text{unit matrix} \end{aligned} \right\} \quad (I-16)$$

各境界面  $D_i$  の任意点における境界条件はそれぞれ次のようである.

海岸沿いの仮想境界線  $\bar{AB}$  及び  $\bar{EF}$  上では

$$f_1 = 0 \quad (I-17)$$

仮想境界面  $B_1$  及び  $B_2$  を除いて, 各境界面上では, 法線方向の流速が零の条件から

$$\frac{\partial}{\partial \nu} \phi_i(\xi, \eta, z) = 0 \quad (i = 1, 2, 3) \quad (I-18)$$

$B_1$  上では, 港外域 I と港内域 II の流体運動による mass flux と energy flux の連続性が成り立たねばならないため, 次の関係式を得る.

$$\left. \begin{aligned} \frac{\partial}{\partial \nu} \phi_1(\xi, \eta, z) &= \frac{\partial}{\partial \nu} \phi_2(\xi, \eta, z) \\ \phi_1(\xi, \eta, z) &= \phi_2(\xi, \eta, z) \end{aligned} \right\} \quad (I-19)$$

同じ条件で,  $B_2$  上では次の関係式を得る.

$$\left. \begin{aligned} \frac{\partial}{\partial \nu} \phi_2(\xi, \eta, z) &= \frac{\partial}{\partial \nu} \phi_3(\xi, \eta, z) \\ \phi_2(\xi, \eta, z) &= \phi_3(\xi, \eta, z) \end{aligned} \right\} \quad (I-20)$$

式 (I-18) により (I-15) は次のように書きかえる.

$$(F_1) = (H_1')(F_1)_{D_1} = (H_1)(\bar{F}_1)_{D_1} \quad (I-21)$$

$$(F_2) = (H_2')(U_2)(F_2)_{B_1, B_2} = (H_2)(\bar{F}_2)_{B_1, B_2} \quad (I-22)$$

$$(F_3) = (H_3')(U_3)(F_3)_{B_2} = (H_3)(\bar{F}_3)_{B_2} \quad (I-23)$$

$$(U_1) = \begin{Bmatrix} 0 \\ I_1 \\ 0 \end{Bmatrix}, \quad U_2 = \begin{Bmatrix} I_1 \\ 0 \\ I_2 \end{Bmatrix}, \quad U_3 = \begin{Bmatrix} I_2 \\ 0 \end{Bmatrix} \quad (I-24)$$

$$(H_1') = (H_1), \quad (H_i) = (H_i')(U_i) \quad (i = 2, 3) \quad (I-25)$$

また下付き  $B_2$  は  $(\bar{F}_2)$  が  $B_2$  上の部分行列の事を示し,  $B_1$  も同様である.

もし仮想境界面  $B_1$ ,  $B_2$  上をそれぞれ  $N_{d_1}$  及び  $N_{d_2}$  の短い線分に分けるとすれば, 単位行列  $(I_1)$ ,  $(I_2)$  はそれぞれ  $N_{d_1} \times N_{d_1}$ ,  $N_{d_2} \times N_{d_2}$  の大きさになる.

式 (I-3), (I-4) を式 (I-19), (I-20) に代入すると, 次の関係式を得る.

$$(\bar{F}_0)_{B_1} + (\bar{F}_1)_{B_1} = (\bar{F}_2)_{B_1} \quad (I-26)$$

$$(F_0)_{B_1} + (F_1)_{B_1} = (F_2)_{B_1}$$

$$(\bar{F}_2)_{B_2} = (\bar{F}_3)_{B_2} \quad (I-27)$$

$$(F_2)_{B_2} = (F_3)_{B_2}$$

式 (I-21)~(I-23) の中の行列  $(H_i)$ ,  $(i = 1, 2, 3)$  をそれぞれ次のように分割すると?

$$(H_1) = \begin{Bmatrix} h_1^{11} & h_1^{12} & h_1^{13} \\ h_1^{21} & h_1^{22} & h_1^{23} \\ h_1^{31} & h_1^{32} & h_1^{33} \end{Bmatrix} \quad (I-28)$$

$$(H_2) = \begin{Bmatrix} h_2^{11} & h_2^{12} \\ h_2^{21} & h_2^{22} \\ h_2^{31} & h_2^{32} \\ h_2^{41} & h_2^{42} \end{Bmatrix} \quad (I-29)$$

$$(H_3) = \begin{Bmatrix} h_3^1 \\ h_3^2 \end{Bmatrix} \quad (I-30)$$

$(F_1)_{B_1}$  と  $(\bar{F}_1)_{B_1}$ ,  $(F_2)_{B_1, B_2}$  と  $(\bar{F}_2)_{B_1, B_2}$ ,  $(F_3)_{B_2}$  と  $(\bar{F}_3)_{B_2}$  との関係式を得る.

$$\left. \begin{aligned} (F_1)_{B_1} &= (h_1^{22})(\bar{F}_1)_{B_1} - (h_1^{21})(\bar{F}_0)_{BC} - (h_1^{23})(\bar{F}_0)_{DE} \\ (F_2)_{B_1} &= (h_2^{11})(\bar{F}_2)_{B_1} + (h_2^{12})(\bar{F}_2)_{B_2} \end{aligned} \right\} \quad (I-31)$$

$$(F_2)_{B_2} = (h_2^{31})(\bar{F}_2)_{B_1} + (h_2^{32})(\bar{F}_2)_{B_2} \quad (I-32)$$

$$(F_3)_{B_2} = (h_3^1)(\bar{F}_3)_{B_2}$$

式 (I-31), (I-32) をそれぞれ (I-26), (I-27) に

ここで 代入して整理すると次のようになる.

$$\begin{bmatrix} (h_1^{(1)} - h_1^{(2)}) & (h_1^{(3)}) \\ (h_2^{(1)}) & (h_2^{(2)} - h_2^{(3)}) \end{bmatrix} \cdot \begin{bmatrix} (F_2)_{B_1} \\ (F_2)_{B_2} \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} (F_0)_{B_1} - (h_1^{(1)})(F_0)_{BC} - (h_1^{(2)})(F_0)_{DE} \\ 0 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} h_1^{(1)} & h_1^{(2)} \\ h_2^{(1)} & h_2^{(2)} \end{bmatrix} \quad (I-33)$$

式 (I-33) は仮想境界面  $B_1$  及び  $B_2$  上の  $f_s$  に関する連立一次方程式である。これを解いて  $f_s$  が決まり、式 (I-22) により  $f_2$  が確定し、式 (I-21), (I-23), (I-26), (I-27) により  $f_1, f_2$  及び  $f_3$  が決まり、式 (I-3), (I-4) により各領域の任意点に対する  $f_i(x, y)$

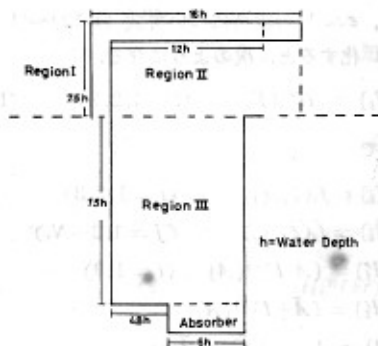
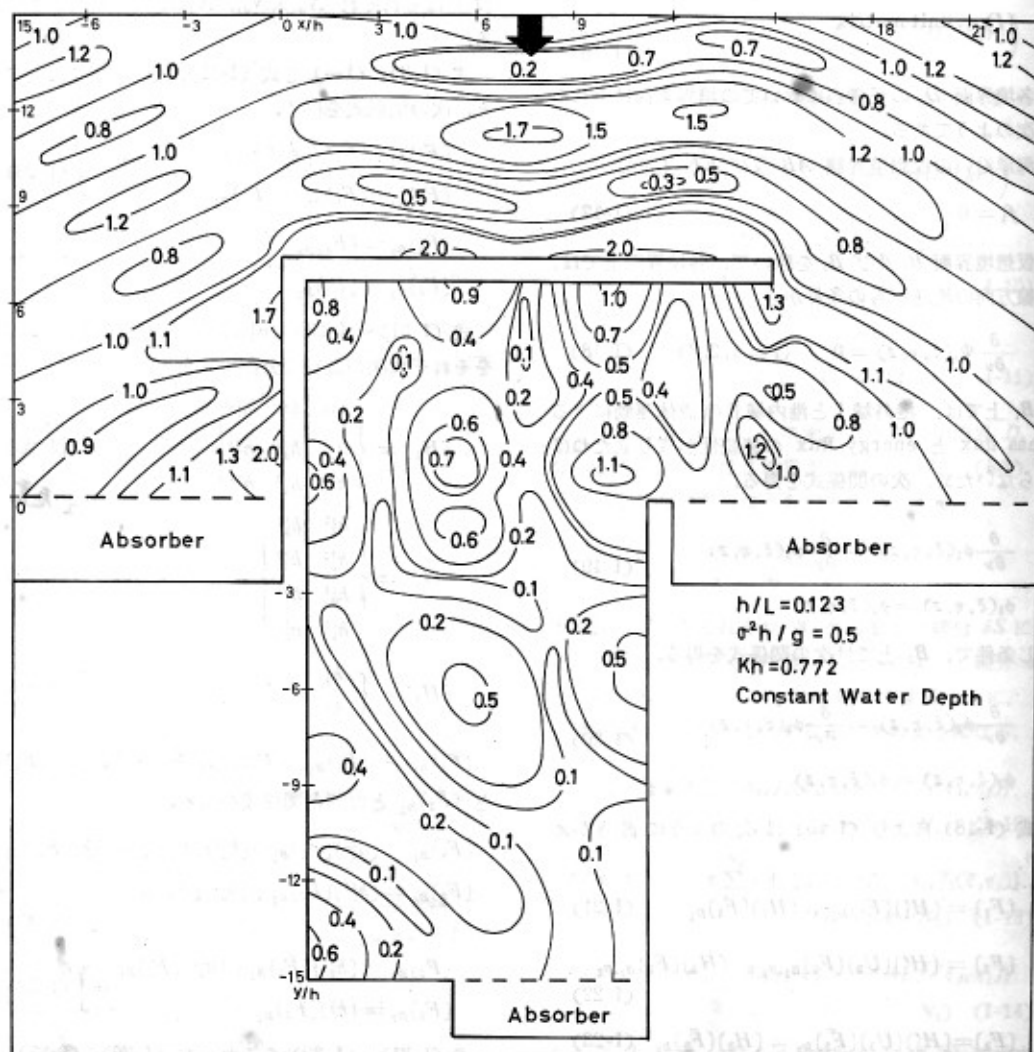


Fig. I-2 Rectangular Harbors

Fig. I-3 Distribution of  $Kd$  in Rectangular Harbors

が決まる。このようにして、各領域の任意点における速度ポテンシャルが確定し、各点での入射波の波高に対する波高比は次のようになる。

$$K_d^{(1)} = |f_0(x, y) + f_1(x, y)| \quad (I-34)$$

$$K_d^{(i)} = |f_i(x, y)| \quad (i = 2, 3) \quad (I-35)$$

また港内に、wave absorberを設置し、波を完全に吸収すると仮定した場合、理論計算上では、wave absorber上の散乱波の速度ポテンシャルを零におく事ができる。

### 3. 数値計算

計算例として、Fig. (I-2) に示すような矩形の港について、防波堤が長い場合には領域  $D_1$ ,  $D_2$ ,  $D_3$  はそれぞれ 40, 52, 48 ケの線分によって分けられ、防波堤が短い場合には、それぞれ 36, 48, 48 ケの線分によって分けられる。計算を簡単にするため、各線分  $dS$  の長さを等しく ( $= 0.75h$ ) にした。

Fig. (I-3)~(I-6) は  $\sigma^2 h/g = 0.5$ ,  $\omega = 90^\circ$  の場合で、防波堤の長さを変え、あるいは wave absorber

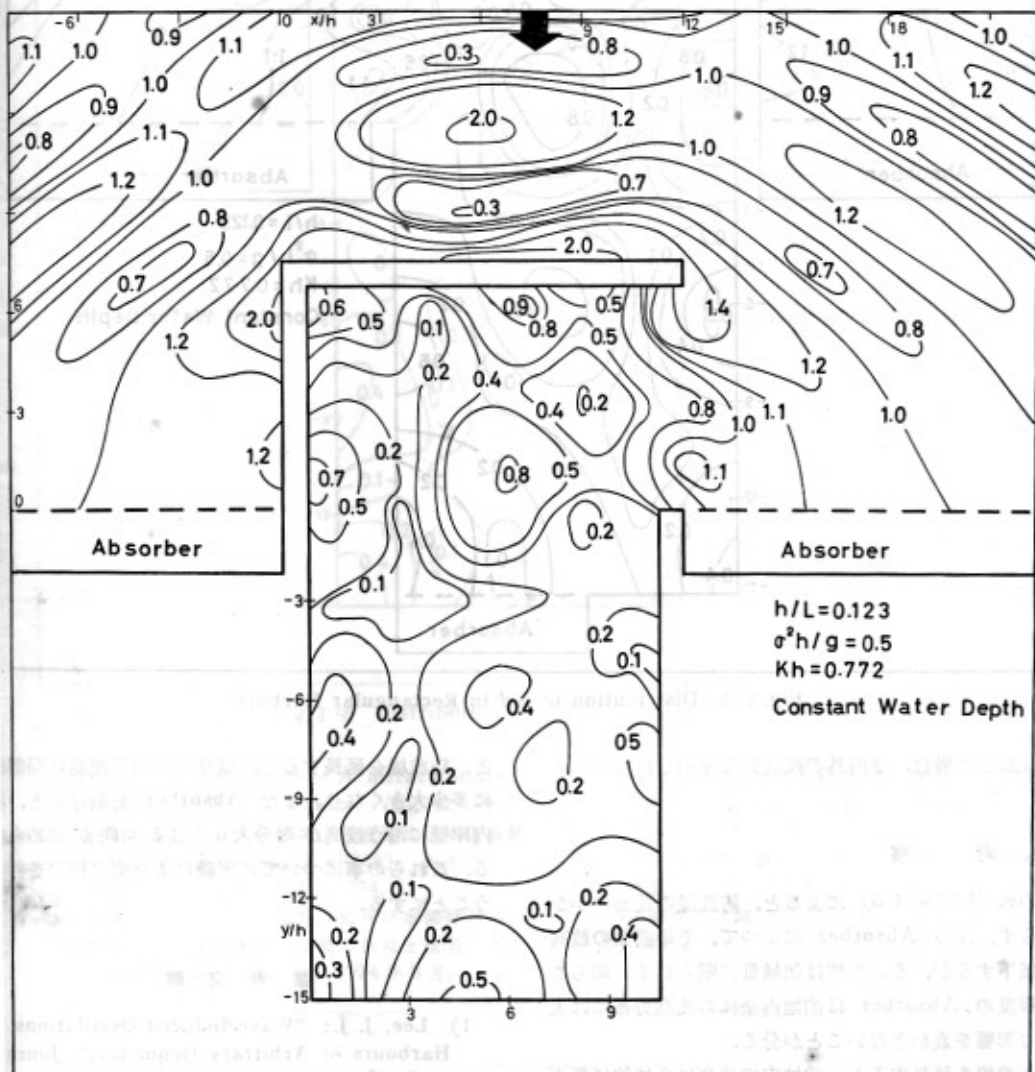


Fig. I-4 Distribution of  $K_d$  in Rectangular Harbors

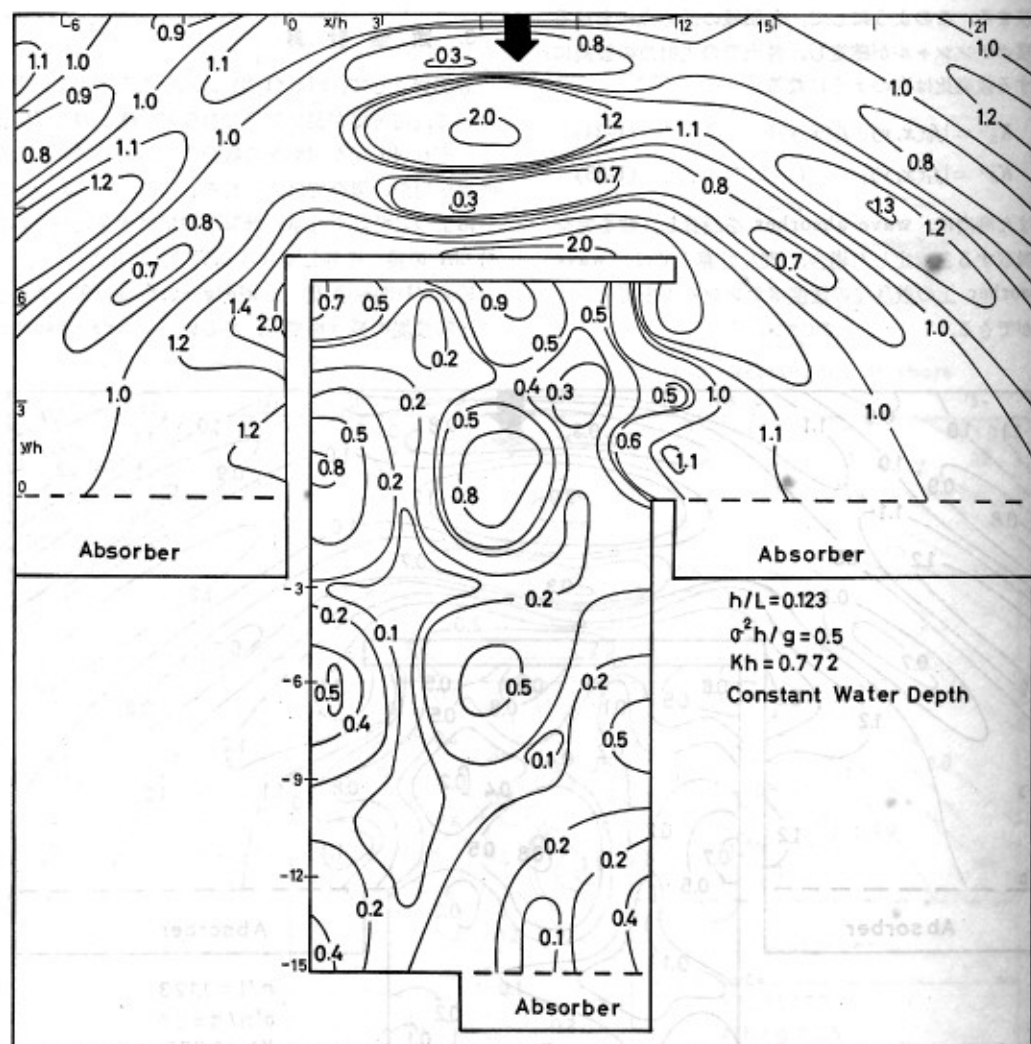


Fig. I-5 Distribution of  $K_d$  in Rectangular Harbors

を設置した場合、港内外の波高分布を示したものである。

#### 4. 考 察

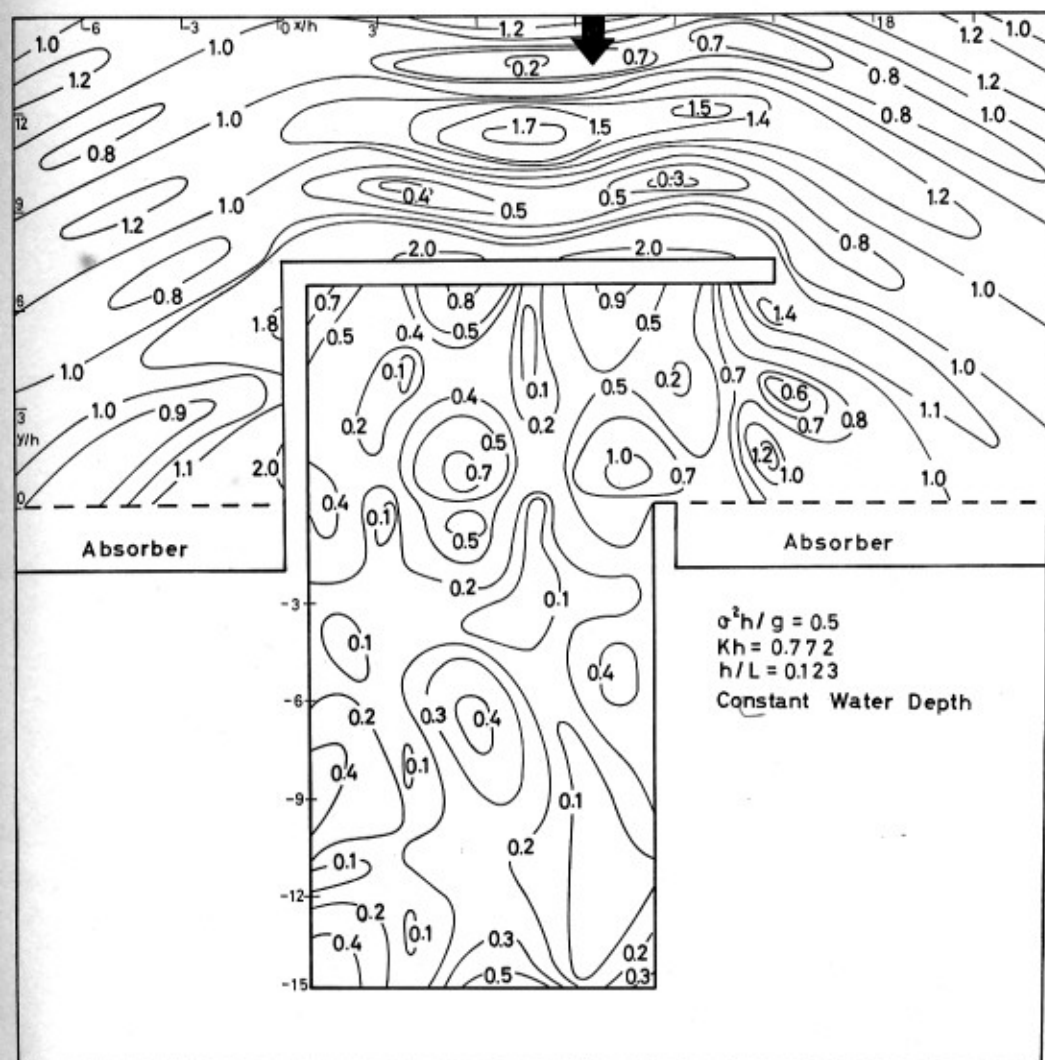
Fig. (I-3)~(I-6) によると、防波堤の長短にかかわらず、図の Absorber によつて、その前面の波高が低下するが、その影響は領域Ⅲに限られる。即ちこの程度の Absorber は泊地内全体の波高分布には大きな影響を表わさないことが分る。

防波堤を延長すると、泊地内の波高は全体的に低下し、特に、Absorber 前面が静穏になる。詳細に見る

と、防波堤を延長すると、堤背面に沿う波高は局部的に多少大きくなり、また Absorber を設けると、港内岸壁に沿う波高が幾分大きくなる傾向が認められる。これらの事については実験により更に検討を行なうことにする。

#### 参 考 文 献

- 1) Lee, J. J.: "Wave-Induced Oscillations in Harbours of Arbitrary Geometry." *Journal of Fluid Mechanics*, Vol. 45, 1971.
- 2) Hwang, L. S. and Tuck, E. O.: "On the

Fig. I-6 Distribution of  $Kd$  in Rectangular Harbors

Oscillations of Harbors of Arbitrary Shape,"  
Journal of Fluid Mechanics, Vol. 42, 1970.

- 3) 井島・周: 有限水域における透過及び不透過島堤による波の散乱(理論解と実験). 土木学会第21回海岸工学講演会論文集, 1974.
- 4) 井島・湯村・周・吉田: 水底及び水面付近の任意断面の固定柱状体による波の散乱と波力. 土木学会論文報告集, 第228号, 1974年8月.

- 5) Lee, J. J. and Raichen Fredric: "Oscillations in Harbors with Connected Basins," ASCE, WW3, 1972.
- 6) 井島・周・湯村・田淵: 任意形状の透過及び不透過防波堤による波の散乱と波力. 土木学会第20回海岸工学講演会論文集, 1973.
- 7) 3)と同じ.