

MILAN ČUVALO

YU ISSN 0469—6255
NAŠE MORE 36 (1 — 2) 3 (1989)

Dodatni otpor na nepravilnom valovlju

UDK 532.58:551.55:532.593

KRATKI SADRŽAJ

U ovom radu opisana je metoda određivanja dodatnog otpora na nepravilnom valovlju kao posljedica djelovanja vjetra na nadvodni dio broda i spregnutih gibanja poniranja i posrtanja broda. U prvom dijelu opisana je metoda određivanja spregnutih gibanja poniranja i posrtanja na pravilnim sinusoidalnim valovima, koristeći vrpčanu teoriju, u svrhu dobivanja prijenosnih funkcija poniranja i posrtanja. Za proračun odziva broda na nepravilnom valovlju korišten je I.T.T.C. spektar mora.

U drugom dijelu opisan je način određivanja dodatnog otpora broda na nepravilnom valovlju uslijed djelovanja vjetra na nadvodni dio broda te dodatni otpor, odnosno, pad brzine na nepravilnom valovlju uslijed spregnutih gibanja poniranja i posrtanja. Za izvođenje svih potrebitih računskih operacija napisan je program za elektroničko računalo.

UVOD

Morski plovni objekt kao sredstvo za prijevoz robe i putnika operira u realnim uvjetima vjetrovnog valovlja. Morska površina je neprekidno u gibanju. Oscilacije od zamišljene linije mirnog mora predstavljaju slučajni proces. Takvu površinu moguće je opisati statističkim veličinama zavisno od regije i vremenskog intervala. Jasno je da će i plovilo koje se giba u takvim uvjetima poprimiti gibanja koja se mogu opisati samo statističkim metodama kao slučajni procesi.

Svako od gibanja (poniranje, posrtanje, ljljanje, zastajanje, itd.) izazvano uzbudnim silama i momentima koji potječu od gibanja nepravilnog mora, trošit će dio energije plovnog objekta. Ovu činjenicu mora imati u vidu projektant kada projektira plovilo jer je sposobnost održavanja brzine jedno od važnijih svojstava broda.

Dodatak energije, potreban za održavanje brzine na nepravilnom valovlju je uglavnom bio procjenjivan u obliku dodatka snage na onu određenu za uvjete mirnog mora, u iznosu od 15% do 30% snage. Međutim, zahtjev za što nižim vozarinama nametnuo je novi način prosuđivanja potrebne snage. Najveća prosječna brzina u realnim uvjetima plovidbe postaje kriterij za procjenu kvalitete broda a ne brzina koja je postignuta u skoro idealnim uvjetima pokusne vožnje da bi se zadovoljile ugovorne obveze.

Ovakav pristup problemu je bio moguć nakon opsežnih oceanografskih istraživanja mora i opisivanja njegove površine matematičkim metodama. Na temelju podataka o nepravilnoj morskoj površini na određenim područjima, projektant je omogućeno napraviti cijelovit analizu ponašanja plovila na ruti na kojoj će pretežno ploviti u toku svog radnog vijeka.

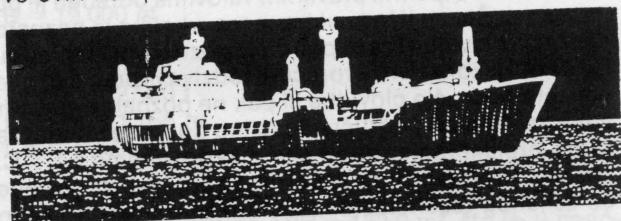
Izvorni znanstveni rad

Pad brzine broda na nepravilnom valovlju nije uzrokovani isključivo dodatnim otporom. Imamo cijeli niz faktora koji utječu na smanjenje brzine a mogu se podijeliti u dvije kategorije:

- nenamjerno smanjenje
- namjerno smanjenje brzine broda
 - U prvu grupu se mogu ubrojiti slijedeći razlozi:
- dodatni otpor zbog djelovanja vjetra na nadvodni dio broda
- dodatni otpor zbog gibanja poniranja i posrtanja
- dodatni otpor zbog odbijanja valova
- povećanje otpora uzrokovano gibanjem valjanja, zaošjanja i zanošenja
- radi smanjenja propulzivne iskoristivosti
 - U drugu grupu se mogu uvrstiti slijedeći razlozi:
- pretjerano zalijevanje palube morem
- udaranje pramacem
- pretjerana ubrzanja koja mogu izazvati pomicanje tereta i nelagodu putnika
- problem održavanja smjera
- zalijetanje vijka

U ovom radu razmatrana su prva dva razloga smanjenja brzine:

- 1) Dodatni otpor zbog pritiska vjetra na nadvodni dio broda
 - 2) Dodatni otpor zbog gibanja poniranja i posrtanja
- Razlog za ovakav izbor je dominantan utjecaj upravo ovih komponenti dodatnog otpora na valovima.



1) DODATNI OTPOR VJETRA

Pritisak vjetra na izloženu površinu, tj. projiciranu površinu nadvodnog dijela broda, uzrokuje silu suprotno gibanju broda. Njen iznos može se odrediti na slijedeći način:

$$R_{wind} = 0.5 \times C \times R_0 \times A_{PR} \times V_w^2$$

Koefficijent oblika C može se uzeti jednak jedinicama.

Brzina vjetra Vw je ona brzina koja se »osjeti« na brodu kod raznih stanja mora (raznih valnih visina). Slijedeći izraz definira taj odnos:

$$V_w = 0.001 \times (H_{w,13})^3 - 0.057 \times (H_{w,13})^2 + 2.46 \times (H_{w,13}) + 3.94 \text{ (m/s)}$$

$H_{w,13}$ = značajna valna visina (m)

2) DODATNI OTPOR ZBOG GIBANJA PONIRANJA I POSRTANJA

Od svih gibanja broda najveći utjecaj na dodatni otpor imaju gibanja poniranja i posrtanja. To je i bio razlog da se, prvenstveno, definiraju ova dva gibanja i izračuna njihov utjecaj na dodatni otpor. Također, valja napomenuti da su u ovom radu razmatrana spregnuti gibanja poniranja i posrtanja.

Dodatni otpor može biti određen na dva načina:

- eksperimentalno
- analitički

Eksperimentalno određivanje podrazumijeva ispitivanje modela na pravilnim ili nepravilnim valovima u bazenu ili ispitivanje u naravi, što je rjeđe.

Analitičko određivanje dodatnog otpora podrazumijeva slijedeće faze proračuna:

- određivanje gibanja poniranja i posrtanja na pravilnim sinusoidnim valovima,
- određivanje dodatnog otpora na pravilnim sinusoidnim valovima poznate amplitudu za interesantno područje frekvencija susretanja
- određivanje prijenosnih funkcija
- određivanje spektra mora na bazi frekvencija susretanja
- određivanje spektra odziva, odnosno, spektra dodatnog otpora na nepravilnom valovlju
- integracija spektra odziva preko cijelog područja frekvencija susretanja i proračun dodatnog otpora na nepravilnom valovlju za zadanu značajnu valnu visinu.

U ovom radu korištena je analitička metoda sa svim gore navedenim fazama proračuna. Također, iskorištena je pretpostavka da je nepravilno more skup pravilnih sinusoidnih valova što implicira drugu temeljnu pretpostavku da su gibanja broda na nepravilnom valovlju superpozicija gibanja na pravilnim valovima. Ako vrijede spomenute pretpostavke, onda možemo zaključiti da će i dodatni otpor na nepravilnom valovlju biti suma otpora na pravilnim valovima. Sponu između odziva broda na pravilnim valovima i nepravilnom moru čine prijenosne funkcije.

Dodatni otpor na pravilnim valovima određen je po Joosen-u. Što se tiče spektra mora, ukoliko je poznato područje plovidbe i za to područje poznat spektar mora, isti će biti iskorišten u proračunu odziva broda. Ako nije poznato područje plovidbe ili pak ne poznamo spektar mora za dotično područje dovoljno dobre rezultate, za svrhu projektiranja, dobit ćemo ako uzmemо I.T.T.C. spektar. Proračuni koje je potrebito provesti da se dođe do želenog rezultata komplikirani su a posebno se to odnosi na proračun funkcija gibanja broda. Bez pomoći računala bio bi to dugotrajan posao. U tu svrhu napisan je program za računalno. U daljem tekstu bit će ukratko opisan program ADRAW, njegova struktura, potrebnii ulazni podaci, mogućnosti programa, izlazni rezultati i test-primjer.

3) OPIS PROGRAMA »ADRAW«

Program se sastoji od glavnog programa »ADRAW« i pet potprograma: SIMS, CINT, FAZ, INDX. Programu se pridružene dvije datoteke: ADMAS.DAT i ARES.DAT. Na prvoj se nalaze ulazni podaci za proračun dodatne mase vode za poniranje i posrtanje a na drugoj (ARES.DAT) su podaci o brodu kao i popis valnih frekvencija za koje želimo proračun.



Potprogram GIBHP računa pridruženu masu vode, amplitudu uzbudne sile i uzbudnog momenta, fazne kuteve, amplitudu i fazni kut spregnutih gibanja poniranja i posrtanja te konačno funkcije gibanja poniranja i posrtanja s njihovim faznim pomacima za zadanu valnu amplitudu i zadanu valnu frekvenciju. Potprogram SIMS vrši integraciju po dužini broda budući da je korištena vrpčana teorija, odnosno integraciju preko područja frekvencija susretanja da se obuhvati cijelo područje spektra.

Potprogram FAZ određuje fazni kut za izračunate vrijednosti sinus, odnosno, kosinus faznog kuta.

Potprogram CINT vrši interpolaciju tablično zadano koeficijenta pridružene mase vode za poniranje i posrtanje, dok potprogram INDX određuje poziciju tražene vrijednosti u matrici. Kad su određena gibanja broda, u glavnom programu se određuju prijenosne funkcije, ordinate spektra mora, spektar odziva poniranja i posrtanja, spektar odziva dodatnog otpora a iz njega prosječni statistički dodatni otpor. Na kraju su date i prognoze najvjerojatnijih najvećih amplitud poniranja i posrtanja za željeni vremenski interval i zadanu značajnu valnu visinu nepravilnog mora.

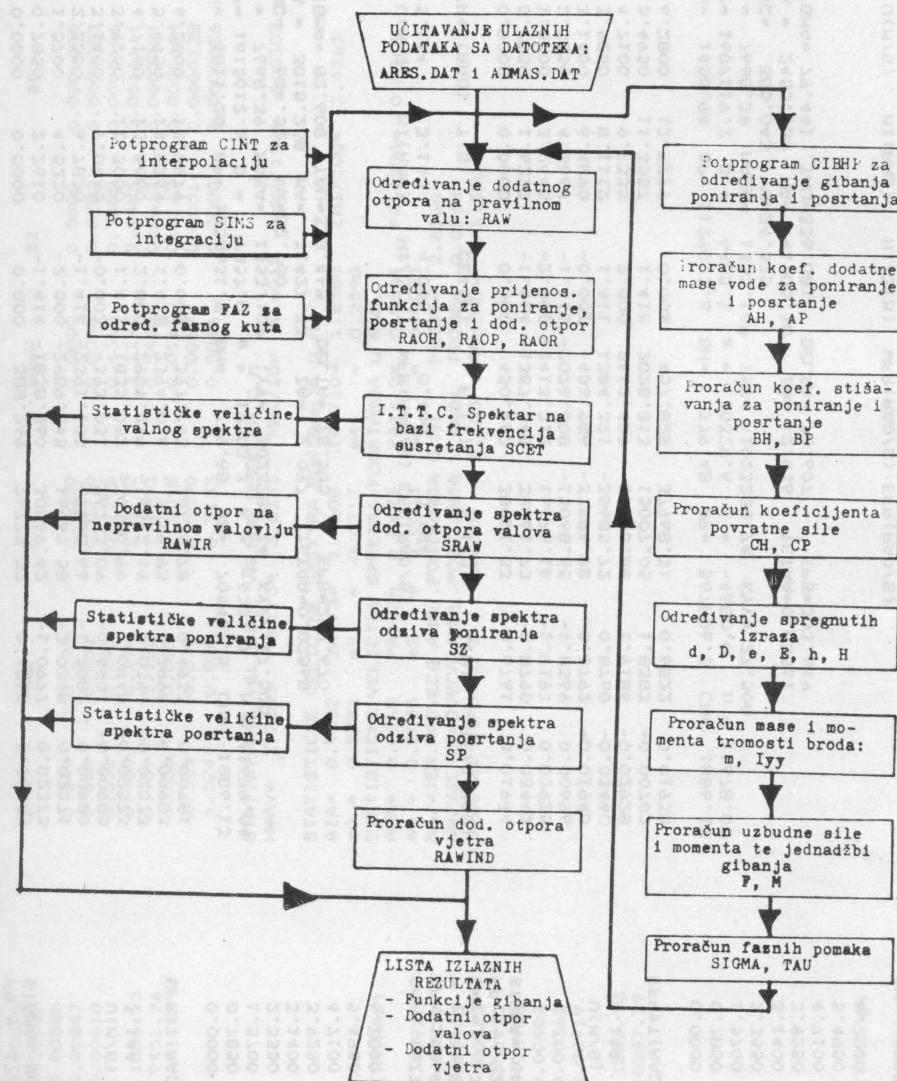
Ulazne podatke u datoteci ARES.DAT treba formirati prema slijedećem obrascu:

Lpp	B	TA	TF	DEP	CB	LCB
MI	HW13	U	RO	APR	TIME	
NX	NFR					
WFREQ(1)	WFREQ (2)					
X(1)	X(2)					
BY(1)	BY(2)					
AR(1)	AR(2)					

Značenje navedenih veličina je kako slijedi:

- Lpp — duljina broda (m)
- B — širina broda (m)
- TA, TF — gaz na krmi, gaz na pramcu (m)
- LCB — težiste istisnine (— ili +, zavisno da li je ispred ili iza gl. rebara) (m)
- CB — koef. punoće istisnine
- DEP — istisnina broda (t)
- MI — kut gibanja valova prema gibanju broda (rad)
- HW13 — značajna valna visina (m)
- U — brzina broda (m/s)
- RO — gustoća vode
- APR — projicirana površina nadvodnog dijela broda (m^2)
- TIME — vrijeme za koje se traži prognoza (sati)
- NX — broj presjeka broda
- NFR — broj frekvencija
- WFREQ — matrica valnih frekvencija
- BY — matrica širina broda na pojedinim presjecima
- AR — matrica površina poprečnih presjeka
- U listi izlaznih rezultata značenje oznaka je:
- AH, AP — koef. pridružene mase vode za poniranje i posrtanje
- BH, BP — koef. stišavanja za poniranje i posrtanje
- CH, CP — koef. povratne sile za poniranje i posrtanje
- D, d, E, e, H, h — spregnuti koef. poniranja i posrtanja

DIJAGRAM TOKA PROGRAMA ADRAW



MASA, IYY — masa, odnosno, moment tromosti mase broda

LWC — ekviv. valna dužina ($L_w/kosMI$)

VW — valna brzina (m/s)

CETA — valna amplituda (m)

FA — amplituda uzbudne sile (t)

MA — amplituda uzbudnog momenta (tm)

ZA — amplituda poniranja (m)

TETAA — amplituda posrtanja (rad)

F, M — funkcija uzb. sile, odnosno momenta

Z, TETA — funkcija poniranja, odnosno posrtanja

EFR, RAW — frekv. susretanja, dodatni otpor na pravil. valovima

SCET — I.T.T.C. spektar

SRAW — spektar odziva dodatnog otpora na neprav. valovima

SZ, SP — spektar poniranja, spektar posrtanja

RAWIR — dodatni otpor na nepravilnom valovlju (t)

RAWIND — dodatni otpor vjetra (t)

4) PRIMJER

Za primjer je uzet mt »VINJERAC«, Nov. 379, Uljanik, sa slijedećim značajkama:

$$L_{pp} = 110.000 \text{ m}$$

$$B = 19.000 \text{ m}$$

$$TA = 8.050 \text{ m}$$

$$TF = 7.950 \text{ m}$$

$$DEP = 13274.0 \text{ t}$$

$$LCB = +1.756 \text{ m}$$

$$CB = 0.774$$

Napomena: u svrhu proračuna otpora vjetra uzeta je projicirana površina $APR = 132.0 \text{ m}^2$, što je, u nedostatku točnog podatka, procjenjeno.

Datoteka ulaznih podataka — ARES.DAT

110.000	19.000	8.050	7.950	13274.0	0.774	1.756
3.140	4.000	5.144	0.1046	132.0	1.0	
11	8					
0.3	0.4	0.5	0.6	0.8	0.9	1.0
0.00	11.00	22.00	33.00	44.00	55.00	66.00
88.00	99.00	110.00				
10.640	15.660	18.600	19.00	19.00	19.00	19.00
17.900	12.640	0.000				
11.970	68.260	118.040	141.080	148.440	148.440	
148.440	148.440	138.690	93.230	0.000		

GIBANJA I DODATNI OTPOR NA NEPRAVILNOM VALOVU

U(M/S)	M1(RAD)	H1/3(M)	WFR(RAD/S)	EFR(RAD/S)			
5.144	3.140	4.000	0.300	0.347			
EFR*T(RAD)	T(S)	CET(M)	F(T)	M(TM)	Z(M)	TETA(RAD)	
0.0000	0.0000	0.000	388.269	26779.32	0.4868	0.00989	
0.7850	2.2610	-1.414	-1838.860	30369.42	-1.0977	0.02375	
1.5700	4.5220	-2.000	-2989.845	16469.58	-2.0398	0.02371	
2.3550	6.7830	-1.416	-2391.103	-7268.65	-1.7882	0.00980	
3.1400	9.0440	-0.003	-393.031	-24753.09	-0.4901	-0.00985	
3.9250	11.3050	1.411	1833.052	-30580.99	1.0948	-0.02373	
4.7100	13.5660	2.000	2989.219	-16512.19	2.0390	-0.02373	
5.4950	15.8269	1.418	2394.026	7219.93	1.7899	-0.00983	
6.2800	18.0879	0.006	397.793	26726.78	0.4933	0.00981	
AH= 1811.28 AP= 1353631.9 BH= 779.68 BP= 709452.5 CH= 1886.13	CP= 1615612.6 D = 7857.0 e = 12303.3 E = -6331.1 h = 11679.04	H = 7668.39 MASA= 1353.109 IVY= 1023288.74 KYY= 27.500	LWC= 246.428 VM=32.700	FA = 3015.258 MA= 31427.33 ZA= 2.097 TETAA=0.023568 SIGMA= 82.608 TAU=328.465 DELTA= 76.585 EPS=292.670	U(M/S) M1(RAD) H1/3(M) WFR(RAD/S) EFR(RAD/S)	5.144 3.140 4.000 0.600 0.789	
U(M/S)	M1(RAD)	H1/3(M)	WFR(RAD/S)	EFR(RAD/S)			
5.144	3.140	4.000	0.400	0.484			
EFR*T(RAD)	T(S)	CET(M)	F(T)	M(TM)	Z(M)	TETA(RAD)	
0.0000	0.0000	0.000	450.142	38021.53	0.6761	0.01944	
0.7850	1.6222	-1.414	-1387.548	38661.73	-0.8790	0.03442	
1.5700	3.2445	-2.000	-2413.212	16676.16	-1.9197	0.02925	
2.3550	4.8667	-1.416	-2026.608	-15068.65	-1.8369	0.00966	
3.1400	6.4890	-0.003	-453.986	-37994.98	-0.6792	-0.01940	
3.9250	8.1112	1.411	1384.321	-38685.72	0.8760	-0.03440	
4.7100	9.7335	2.000	2412.489	-16736.68	1.9186	-0.02928	
5.4950	11.3557	1.418	2028.813	15007.05	1.8383	-0.00702	
6.2800	12.9779	0.006	457.828	37988.31	0.6822	0.01935	
AH= 1458.94 AP= 1129023.6 BH= 779.48 BP= 567806.5 CH= 1886.13	CP= 1607119.2 D = 6465.1 e = 10329.6 E = -4680.0 h = 11678.05	H = 7668.39 MASA= 1353.109 IVY= 1023288.74 KYY= 27.500	LWC= 385.043 VM=24.525	FA = 2455.189 MA= 41505.70 ZA= 2.036 TETAA=0.03511 SIGMA= 79.441 TAU=336.381 DELTA= 70.607 EPS=303.649	U(M/S) M1(RAD) H1/3(M) WFR(RAD/S) EFR(RAD/S)	5.144 3.140 4.000 0.700 0.957	
U(M/S)	M1(RAD)	H1/3(M)	WFR(RAD/S)	EFR(RAD/S)			
5.144	3.140	4.000	0.500	0.631			
EFR*T(RAD)	T(S)	CET(M)	F(T)	M(TM)	Z(M)	TETA(RAD)	
0.0000	0.0000	0.000	292.883	44807.35	0.6272	0.02752	
0.7850	1.2439	-1.414	-985.555	43801.10	-0.9377	0.05140	
1.5700	2.4878	-2.000	-1687.223	17161.40	-1.9539	0.04520	
2.3550	3.7316	-1.416	-1401.488	-19521.54	-1.8266	0.01255	
3.1400	4.9755	-0.003	-295.570	-44780.02	-0.6304	-0.02745	
AH= 1077.35 AP= 760749.5 BH= 639.72 BP= 555442.5 CH= 1886.13	CP= 1866070.8 D = 2917.2 e = 10495.6 E = -588.1 h = 10959.11	H = 7668.39 MASA= 1353.109 IVY= 1023288.74 KYY= 27.500	LWC= 171.130 VM=16.350	FA = 925.016 MA= 47327.67 ZA= 2.443 TETAA=0.06955 SIGMA= 80.201 TAU=339.449 DELTA= 56.122 EPS=279.183	EFR*T(RAD) T(S) CET(M) F(T) M(TM) Z(M) TETA(RAD)	U(M/S) M1(RAD) H1/3(M) WFR(RAD/S) EFR(RAD/S)	5.144 3.140 4.000 0.700 0.957
AH= 1075.50 AP= 715688.8 BH= 491.39 BP= 485853.9 CH= 1886.13	CP= 1582930.5 D = 1543.9 e = 11087.1 E = 22.3 h = 10196.08	H = 7668.39 MASA= 1353.109 IVY= 1023288.74 KYY= 27.500	LWC= 125.728 VM=14.014	FA = 170.233 MA= 32702.62 ZA= 1.491 TETAA=0.05096 SIGMA=139.341 TAU=344.004 DELTA=356.579 EPS=247.930	EFR*T(RAD) T(S) CET(M) F(T) M(TM) Z(M) TETA(RAD)	U(M/S) M1(RAD) H1/3(M) WFR(RAD/S) EFR(RAD/S)	5.144 3.140 4.000 0.600 0.789

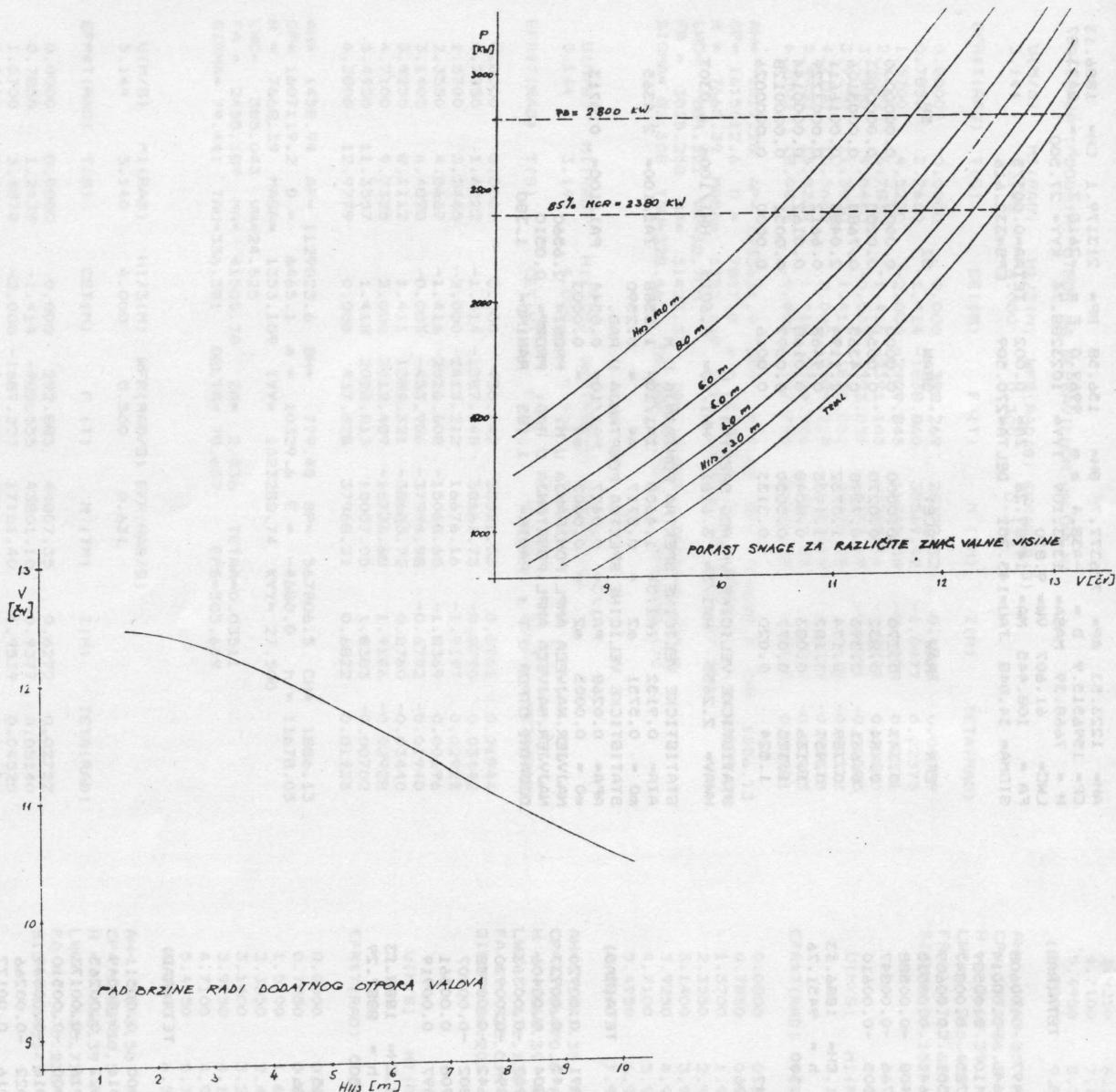
$U(M/S)$	$M_1(RAD)$	$H1/3(M)$	$WFR(RAD/S)$	$EFR(RAD/S)$					
5.144	3.140	4.000	0.800	1.136					
EFR*T(RAD)	T(S)	CET(M)	F(T)	M(TM)					
0.0000	0.0000	-273.814	7993.48	0.1497					
0.7850	0.6913	-1.414	89.108	-0.00608					
1.5700	1.3825	-2.000	399.881	-0.0646					
2.3550	2.0738	-1.416	476.635	-0.00014					
3.1400	2.7651	-0.003	274.450	-0.2410					
3.9250	3.4563	1.411	-88.349	0.00847					
4.7100	4.1476	2.000	-399.444	0.00589					
5.4950	4.8389	1.418	2898.01	0.00069					
6.2800	5.5302	0.006	-476.776	0.00609					
AH=	1159.32	AP=	735762.1	BH=	346.69	BP=	404489.3	CH=	1886.13
CP=	158482.0	D=	449.0	e=	11686.7	E=	-240.4	h=	9451.76
H=	7668.39	MASA=	1353.109	IYV=	1023288.74	KYY=	27.500		
LWC=	96.261	VW=	12.263						
FA=	484.823	MA=	8509.13	ZA=	0.284	DELTA=	58.175	EPS=	224.106
SIGMA=	235.631	TAU=	20.050						

$U(M/S)$	$M_1(RAD)$	$H1/3(M)$	$WFR(RAD/S)$	$EFR(RAD/S)$						
5.144	3.140	4.000	0.900	1.325						
EFR*T(RAD)	T(S)	CET(M)	F(T)	M(TM)						
0.0000	0.0000	0.000	-145.403	-11664.08						
0.7850	0.5926	-1.414	139.302	-16313.51						
1.5700	1.1851	-2.000	342.484	-11415.90						
2.3550	1.7777	-1.416	345.237	162.57						
3.1400	2.3703	-0.003	145.948	11645.89						
3.9250	2.9629	1.411	-138.753	16313.77						
4.7100	3.5554	2.000	-34.252	11434.45						
5.4950	4.1480	1.418	-345.458	0.00407						
6.2800	4.7406	0.006	-146.493	-11627.68						
AH=	1217.93	AP=	766763.5	BH=	236.96	BP=	315114.0	CH=	1886.13	
CP=	1588526.0	D=	-174.1	e=	11464.6	E=	-1065.4	h=	8887.29	
H=	7668.39	MASA=	1353.109	IYV=	1023288.74	KYY=	27.500			
LWC=	76.058	VW=	10.900							
FA=	372.179	MA=	16334.46	ZA=	0.201	DELTA=	63.717	TETAA=	0.01005	
SIGMA=	247.021	TAU=	135.649						EPS=	336.256

$U(M/S)$	$M_1(RAD)$	$H1/3(M)$	$WFR(RAD/S)$	$EFR(RAD/S)$						
5.144	3.140	4.000	0.800	1.136						
EFR*T(RAD)	T(S)	CET(M)	F(T)	M(TM)						
0.0000	0.0000	0.000	89.000	-12381.13						
0.7850	0.5150	-1.414	19.162	-14730.24						
1.5700	1.0299	-2.000	-61.891	-8458.87						
2.3550	1.5449	-1.416	27662.83	0.0022						
3.1400	2.0599	-0.003	-89.099	12367.65						
3.9250	2.5748	1.411	-19.332	14734.64						
4.7100	3.0898	2.000	61.749	8478.56						
5.4950	3.6048	1.418	106.693	-2739.36						
6.2800	4.1198	0.006	89.197	-12354.15						
AH=	1223.53	AP=	776377.7	BH=	156.58	BP=	213179.1	CH=	1886.13	
CP=	1596515.9	D=	-438.4	e=	9969.0	E=	-2648.7	h=	8473.87	
H=	7668.39	MASA=	1353.109	IYV=	1023288.74	KYY=	27.500			
LWC=	61.607	VW=	9.810							
FA=	108.445	MA=	14989.26	ZA=	0.002	DELTA=	270.509	TETAA=	0.00575	
SIGMA=	34.848	TAU=	145.701						EPS=	332.616

$U(M/S)$	$M_1(RAD)$	$H1/3(M)$	$WFR(RAD/S)$	$EFR(RAD/S)$						
5.144	3.140	4.000	0.900	1.325						
EFR*T(RAD)	T(S)	CET(M)	F(T)	M(TM)						
0.0000	0.0000	0.000	-145.403	-11664.08						
0.7850	0.5926	-1.414	139.302	-16313.51						
1.5700	1.1851	-2.000	342.484	-11415.90						
2.3550	1.7777	-1.416	345.237	162.57						
3.1400	2.3703	-0.003	145.948	11645.89						
3.9250	2.9629	1.411	-138.753	16313.77						
4.7100	3.5554	2.000	-34.252	11434.45						
5.4950	4.1480	1.418	-345.458	0.00407						
6.2800	4.7406	0.006	-146.493	-11627.68						
AH=	1217.93	AP=	766763.5	BH=	236.96	BP=	315114.0	CH=	1886.13	
CP=	1588526.0	D=	-174.1	e=	11464.6	E=	-1065.4	h=	8887.29	
H=	7668.39	MASA=	1353.109	IYV=	1023288.74	KYY=	27.500			
LWC=	76.058	VW=	10.900							
FA=	372.179	MA=	16334.46	ZA=	0.201	DELTA=	63.717	TETAA=	0.01005	
SIGMA=	247.021	TAU=	135.649						EPS=	336.256

$U(M/S)$	$M_1(RAD)$	$H1/3(M)$	$WFR(RAD/S)$	$EFR(RAD/S)$						
5.144	3.140	4.000	1.000	1.524						
EFR*T(RAD)	T(S)	CET(M)	F(T)	M(TM)						
0.0000	0.0000	0.000	89.000	-12381.13						
0.7850	0.5150	-1.414	19.162	-14730.24						
1.5700	1.0299	-2.000	-61.891	-8458.87						
2.3550	1.5449	-1.416	27662.83	0.0022						
3.1400	2.0599	-0.003	-89.099	12367.65						
3.9250	2.5748	1.411	-19.332	14734.64						
4.7100	3.0898	2.000	61.749	8478.56						
5.4950	3.6048	1.418	106.693	-2739.36						
6.2800	4.1198	0.006	89.197	-12354.15						
AH=	1223.53	AP=	776377.7	BH=	156.58	BP=	213179.1	CH=	1886.13	
CP=	1596515.9	D=	-438.4	e=	9969.0	E=	-2648.7	h=	8473.87	
H=	7668.39	MASA=	1353.109	IYV=	1023288.74	KYY=	27.500			
LWC=	61.607	VW=	9.810							
FA=	108.445	MA=	14989.26	ZA=	0.002	DELTA=	270.509	TETAA=	0.00575	
SIGMA=	34.848	TAU=	145.701						EPS=	332.616



ZAKLJUČAK

Opisani postupak određivanja gibanja poniranja i posrtanja te dodatnog otpora (pada brzine) na nepravilnom valovlju treba, prvenstveno, poslužiti projektantu kao alat kod izrade projekta broda. Pitanje gibanja broda, posebno poniranja i posrtanja, postaje, u novije vrijeme, sve značajnije s obzirom na probleme zalijevanja morem i udaranja pramacem, što je vezano za dodatno opterećenje konstrukcije.

Suvremeni pristup projektiranju broda zahtjeva cijelovitu analizu ponašanja broda na određenoj ruti u toku radnog vijeka. Zbog toga, određivanje vjerovatnosti određenog nivoa pojave, ili njihovog premašivanja, koje su od interesa za brodovlasnika i posadu, predstavlja kriterij za donošenje određenih odluka u toku izrade projekta (forma, brzina). Prikazana metoda određivanja dodatnog otpora na nepravilnom valovlju daje mogućnost analize putovanja broda vezano za mogućnost održavanja brzine u realnim uvjetima, odnosno, postizanje maksimalne prosječne brzine koja je stvarno mjerodavna kad se govori o ekonomičnosti broda.

Praksa procjenjivanja dodatnog otpora uslijed vjetra i valova na 15 — 30% je, uglavnom, napuštena. Suv-

remenii pristup problemu zahtjeva matematičke modelle koji mogu simulirati realne uvjete plovidbe. Probabilistički pristup s opisivanjem morske površine statističkim metodama, opisivanje funkcija odziva također statističkim metodama, daje mogućnost realnijeg sađeljavanja ponašanja broda u realnim uvjetima vjetrovnog valovlja. Mogućnost dobijanja dugoročnih ili kratkoročnih prognoza za svaki plovni objekt ima višestruku korist bilo da se radi o izradi projekta ili analizi postojećeg broda.

LITERATURA

- 1) Bhattacharyya R., »Dynamics of Marine Vehicles«, U. S. Naval Academy, Anapolis, 1978.
- 2) Grim O., »Die Schwingungen von Schwimmenden Zweidimensionalen Kratern«, HSV Report, 1958.
- 3) Korvin-Krukovsky, B.V., »Theory of Seakeeping«, SNAME, 1961.
- 4) Yourkov N., »Vertical Motions with Different Forms of Forebody«, ISP, 1973.
- 5) Strom—Teijson, J., H.Y.H. Yeh. and D. D. Moron, »Added Resistance in Waves«, Trans. SNAME, 1973.
- 6) Bales, N.K. and W.E. Cummins, »The influence of Hull Form on Seakeeping«, Trans. SNAME, 1970.