

## مطالعه پارامتری دینامیک رفتار کشتی در موج

حمید زراعتگر

استادیار دانشکده کشتی سازی، دانشگاه صنعتی امیر کبیر

hamidz@cic.aut.ac.ir

رضا یوسف نژاد

دانشجوی کارشناسی ارشد، دانشکده کشتی سازی، دانشگاه صنعتی امیر کبیر

### چکیده

متغیرهای مختلفی بر رفتار کشتی در موج موثر هستند. در این مقاله اثرات چهار متغیر اصلی شامل سرعت کشتی، زاویه برخورد موج با کشتی، سائز کشتی و ارتفاع موج نامنظم بر رفتار دینامیکی کشتی در موج مورد بررسی قرار گرفته است. جهت آنالیز اثر متغیرهای مذکور، هم امواج نامنظم و هم امواج منظم مورد بررسی قرار گرفته است. از میان حرکات کشتی و پدیده های ناشی از حرکت، تنها دامنه حرکات هیو، پیچ، اسوی، یاو و رول تحلیل شده است. نتایج مهمی از جمله موارد ذیل حاصل شده است:

هرچه کشتی کوچکتر میگردد RMS کلیه حرکات کشتی بشدت افزایش مییابد. هرچه ارتفاع موج نامنظم افزایش مییابد، مقدار RMS کلیه حرکات افزایش مییابد که نسبت افزایش RMS حرکات بیش از نسبت افزایش ارتفاع موج نامنظم میباشد هرچه فرکانس امواج منظم افزایش مییابد، مقدار دامنه حرکات کشتی بشدت کاهش مییابد. افزایش سرعت کشتی همواره باعث کاهش دامنه رول، اسوی و یاو میگردد.

### ۱. مقدمه

دینامیک کشتی در موج باعث ایجاد پدیده هایی میگردد که عمدتاً باعث کاهش کیفیت عملیات ناوبری میگردد. متغیرهای مختلفی بر رفتار کشتی در موج موثر هستند. برخی از این متغیرها بهنگام طراحی کشتی تا حدودی قابل تغییر هستند. دسته دوم متغیرها، متغیرهایی هستند که تنها در زمان ناوبری قابل تغییر هستند. معمولاً زمانیکه



رفتار شناور در موج فراتر از تحمل شناور و خدمه می‌گردد، کاپیتان کشتی بکمک تغییر این دسته از متغیرها تا حدودی رفتار کشتی را در کنترل خود قرار می‌دهد.

در این مقاله اثرات چهار متغیر اصلی شامل سرعت کشتی، زاویه برخورد موج با کشتی، سایز کشتی و ارتفاع موج نامنظم بر رفتار دینامیکی کشتی در موج مورد بررسی قرار گرفته است. جهت آنالیز اثر متغیرهای مذکور، هم امواج نامنظم و هم امواج منظم مورد بررسی قرار گرفته است. از میان حرکات کشتی و پدیده های ناشی از حرکت، تنها دامنه حرکات هیو، پیچ، اسوی، یاو و رول تحلیل شده است.

برای انجام محاسبات از نرم افزار STATEK که در حوزه فرکانس و بروش خطی بکمک تئوری نواری کار میکند استفاده شده است.

بدین منظور در یک کار تحقیقی مستقل با انجام محاسبات، بیش از ۴۰۰ منحنی رفتار دینامیکی شناور در موج ترسیم گردیده است. جهت کوتاه نمودن مطالب تنها گوشه ای از آن در این مقاله ارائه گردیده است.

## ۲. نرم افزار و متغیرها

نرم افزار STATEK یک نرم افزار کنسولی DOS می باشد که قادر است پنج حرکت هیو، پیچ، اسوی، یاو و رول را در امواج منظم و نامنظم برای کشتی دلخواه محاسبه نماید. برنامه همچنین قادر به محاسبه حرکات نسبی، سرعت نسبی، شتاب نسبی برای هر تعداد نقطه دلخواه می باشد. از دیگر قابلیت‌های برنامه می توان به محاسبه احتمال خیسی عرشه و احتمال پدیده اسلمینگ در هر نقطه دلخواه اشاره نمود. این نرم افزار قادر به محاسبه نیروی برشی و ممان خمشی در کلیه مقاطع کشتی ناشی از امواج منظم و نامنظم نیز میباشد.

برنامه اطلاعات مربوط به بدنه کشتی و نیز سایر دستورات را از طریق یک فایل ورودی متنی دریافت کرده، محاسبات خواسته شده را انجام می دهد و نتایج محاسبات را در هشت فایل خروجی ذخیره می کند.

برای محاسبات امواج منظم دامنه موج ۱ متر، زوایای برخورد موج با کشتی ۱۲۰، ۱۴۰، ۱۶۰ و ۱۸۰ درجه، سرعت کشتی ۰، ۲، ۴، ... و ۱۶ متر بر ثانیه، فرکانس زاویه ای موج از ۰.۳۵ تا ۱.۳۵ رادیان بر ثانیه با فاصله ۰.۵ رادیان بر ثانیه در نظر گرفته شده است. علت در نظر گرفتن زوایای برخورد ۱۲۰ تا ۱۸۰ درجه آنستکه عمدتاً کشتیها در حالت امواج از روبرو دریانوردی میکنند.



برای موج نامنظم از طیف دو پارامتری ITTC با ارتفاعهای موثر ۳، ۶ و ۹ متر و پریود به ترتیب ۶، ۸ و ۱۰ ثانیه استفاده شده است. مقادیر سرعت کشتی، فرکانس زاویه ای موج و زاویه برخورد موج با کشتی نظیر مقادیر استفاده شده برای موج منظم است.

همچنین سه کشتی با فرم بدنه گرفته شده از سری ۶۰ با ضریب ظرافت ۰٫۶، ۰٫۷ و ۰٫۸۲ در نظر گرفته شده است. جدول ۱ مشخصات کلی سه کشتی را نشان میدهد. بعد از تهیه جدول آفست، فایل‌های ورودی برنامه تهیه گردیده، بعد از اجرای برنامه مقادیر موجود در فایل‌های خروجی دسته بندی و مرتب شده، سپس بوسیله برنامه EXCEL نمودارهای دامنه حرکات هیو، پیچ، اسوی، یاو و رول بر حسب سرعت و زاویه برخورد برای سه کشتی استخراج شده است.

برای موج نامنظم از RMS حرکات به عنوان معیاری برای شدت (مقدار) حرکات کشتی استفاده شده است. لازم به ذکر است که در تمامی جداول و نمودارها دامنه حرکات هیو و اسوی بر حسب متر و دامنه حرکات پیچ، رول و یاو بر حسب درجه می باشد. سرعتها بر حسب متر بر ثانیه، فرکانس زاویه ای بر حسب رادیان بر ثانیه، دوره تناوب متوسط بر حسب ثانیه، زوایای برخورد موج با کشتی بر حسب درجه، طول و عرض و آب‌خور کشتی بر حسب متر و جرم کشتی بر حسب تن می باشد.

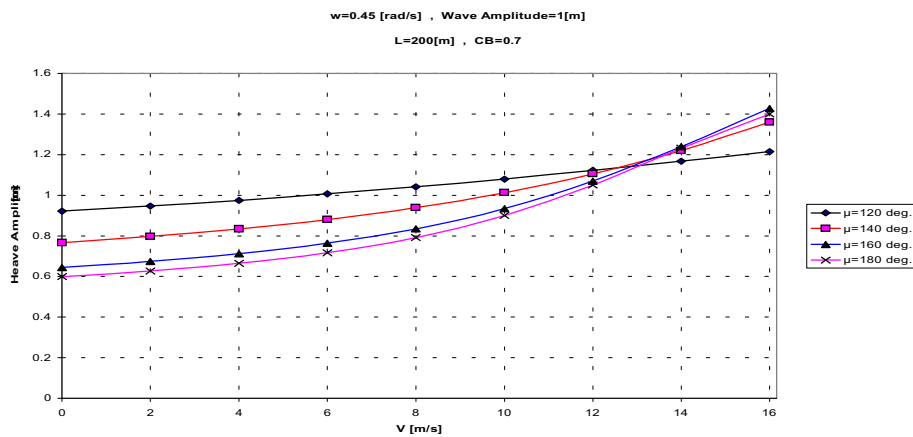
جدول ۱: مشخصات سه کشتی مورد استفاده جهت محاسبات دینامیک کشتی در موج

CB [-]	0.6	0.7	0.82
L [m]	100	200	350
B [m]	16.67	33.33	58.33
T [m]	5.56	11.11	19.44
H [m]	8.34	16.67	29.17
Kxx [m]	5.5	11	19.25
Kyy [m]	24	48	84
LE [m]	50	80	87.5
L.C.G [m]	-1.0	-1.0	-1.0
M [ton]	5700.14	53137.52	333575.387
L/B [-]	6	6	6
B/T [-]	3	3	3
T/H [-]	2/3	2/3	2/3
Body Form	Series 60	Series 60	Series 60

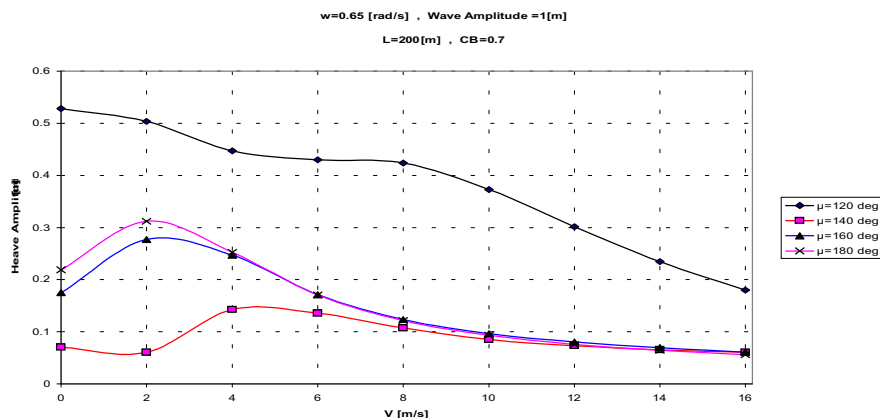
### ۳. اثر سرعت بر حرکات کشتی

#### ۳-۱ اثر سرعت بر حرکت هیو

شکل ۱، شکل ۲ و شکل ۳ دامنه حرکت هیو در یک موج منظم با دامنه ۱ متر بر حسب سرعت و زاویه برخورد به ترتیب در فرکانس ۰/۴۵ ثانیه، ۰/۶۵ ثانیه و ۱/۰۵ ثانیه را نشان میدهد. بر این اساس، در فرکانس کم معادل پیوند زیاد با افزایش سرعت کشتی دامنه حرکت هیو افزایش مییابد. در فرکانسهای متوسط معادل پیوند متوسط تغییر دامنه هیو با افزایش سرعت روند مشخصی ندارد. در فرکانسهای زیاد معادل پیوند کم، افزایش سرعت دامنه حرکت هیو را بشدت کاهش میدهد. مطلق دامنه حرکت هیو با افزایش فرکانس بشدت کاهش مییابد.



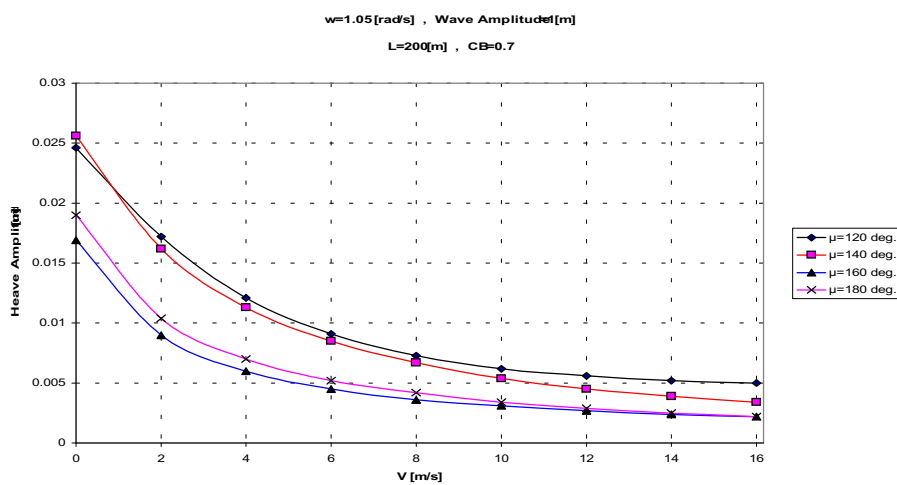
شکل ۱: دامنه حرکت هیو در یک موج منظم با دامنه ۱ متر و فرکانس ۰/۴۵ ثانیه بر حسب سرعت و زاویه برخورد.



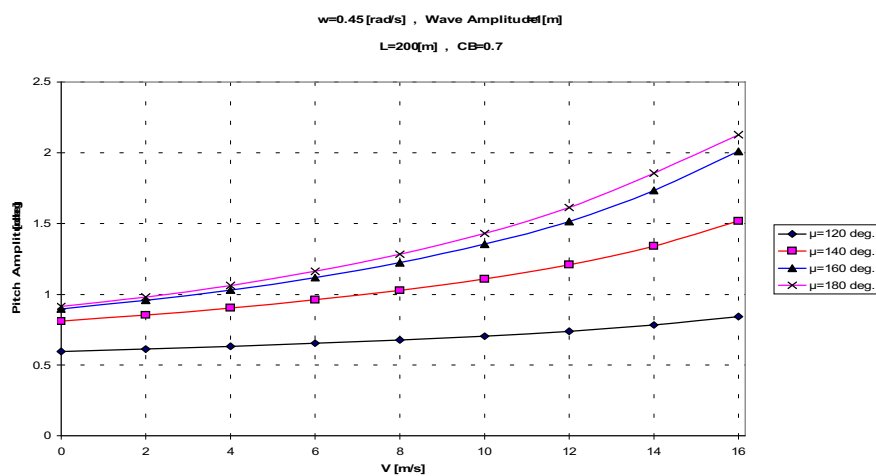
شکل ۲: دامنه حرکت هیو در یک موج منظم با دامنه ۱ متر و فرکانس ۰/۶۵ ثانیه بر حسب سرعت و زاویه برخورد.

### ۲-۳ اثر سرعت بر پیچ

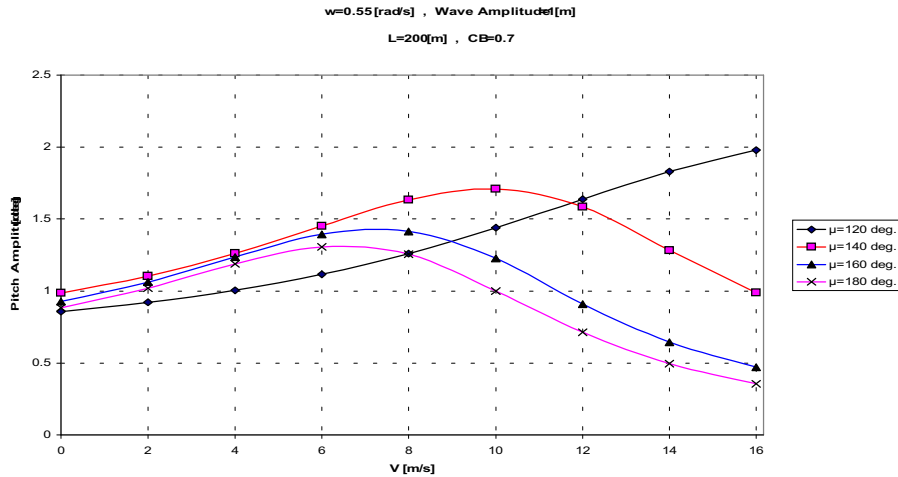
شکل ۴، شکل ۵ و شکل ۶ دامنه حرکت پیچ در یک موج منظم با دامنه ۱ متر بر حسب سرعت و زاویه برخورد به ترتیب در فرکانس ۰/۴۵ ثانیه، ۰/۵۵ ثانیه و ۱/۰۵ ثانیه نشان میدهد. بر این اساس، در فرکانس کم معادل پریود زیاد با افزایش سرعت کشتی دامنه حرکت پیچ افزایش مییابد. در فرکانسهای متوسط معادل پریود متوسط تغییر دامنه پیچ با افزایش سرعت روند مشخصی ندارد. در فرکانسهای زیاد معادل پریود کم، افزایش سرعت دامنه حرکت پیچ را بشدت کاهش میدهد. ضمناً مقدار مطلق دامنه حرکت پیچ با افزایش فرکانس کاهش مییابد.



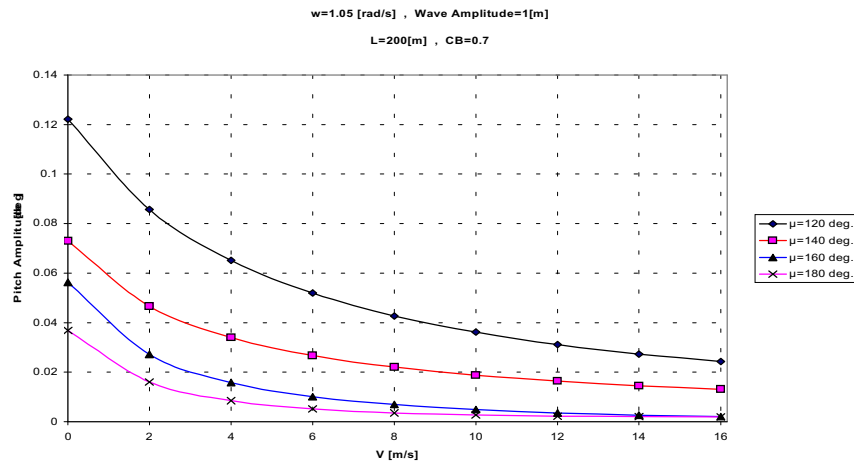
شکل ۳: دامنه حرکت هیو در یک موج منظم با دامنه ۱ متر و فرکانس ۱/۰۵ ثانیه بر حسب سرعت و زاویه برخورد.



شکل ۴: دامنه حرکت پیچ در یک موج منظم با دامنه ۱ متر و فرکانس ۰/۴۵ ثانیه بر حسب سرعت و زاویه برخورد.



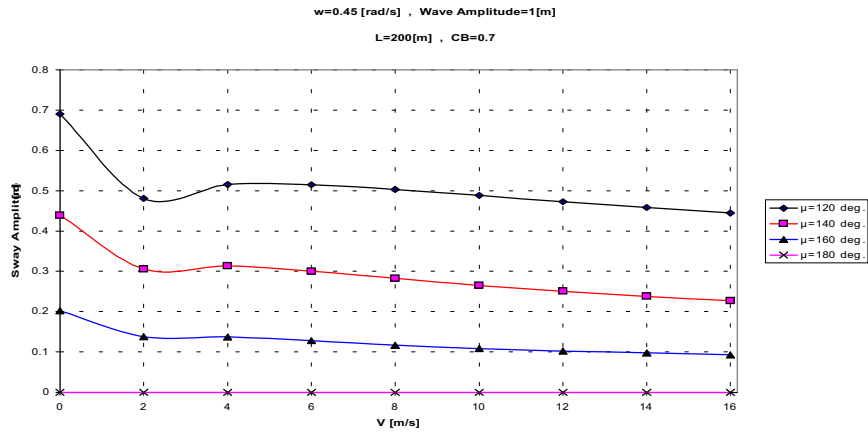
شکل ۵: دامنه حرکت پیچ در یک موج منظم با دامنه ۱ متر و فرکانس ۰/۵۵ ثانیه بر حسب سرعت و زاویه برخورد.



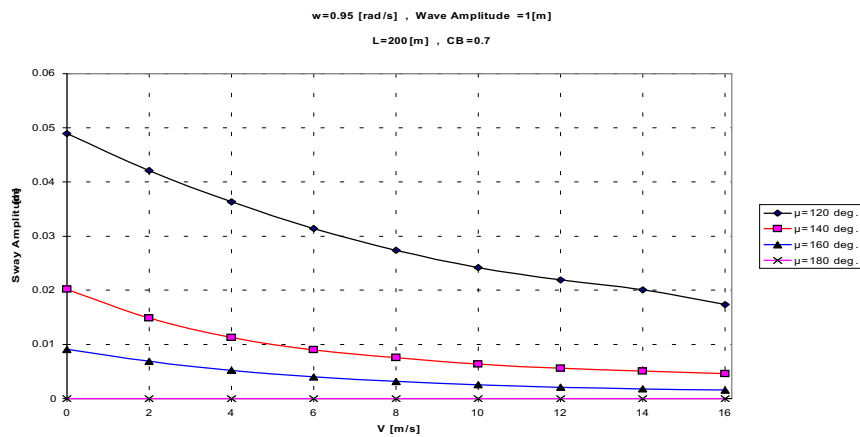
شکل ۶: دامنه حرکت پیچ در یک موج منظم با دامنه ۱ متر و فرکانس ۱/۰۵ ثانیه بر حسب سرعت و زاویه برخورد.

### ۳-۳ اثر سرعت بر اسوی

شکل ۷ و شکل ۸ دامنه حرکت اسوی در یک موج منظم با دامنه ۱ متر بر حسب سرعت و زاویه برخورد به ترتیب در فرکانس ۰/۴۵ ثانیه، ۰/۹۵ ثانیه را نشان میدهد. بر این اساس، در فرکانس کم معادل پریود زیاد و در فرکانسهای زیاد معادل پریود کم، افزایش سرعت دامنه حرکت اسوی را بشدت کاهش میدهد. ضمناً مقدار مطلق دامنه حرکت اسوی با افزایش فرکانس بشدت کاهش مییابد.



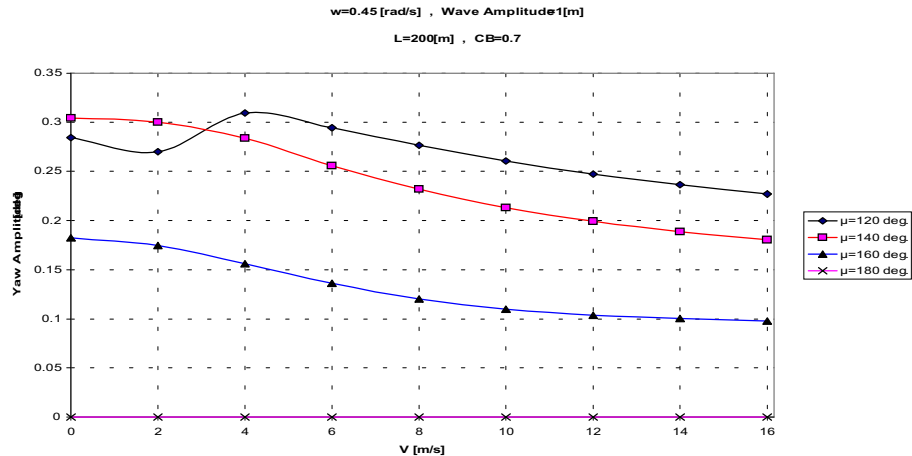
شکل ۷: دامنه حرکت اسوی در یک موج منظم با دامنه ۱ متر و فرکانس ۰/۴۵ ثانیه بر حسب سرعت و زاویه برخورد.



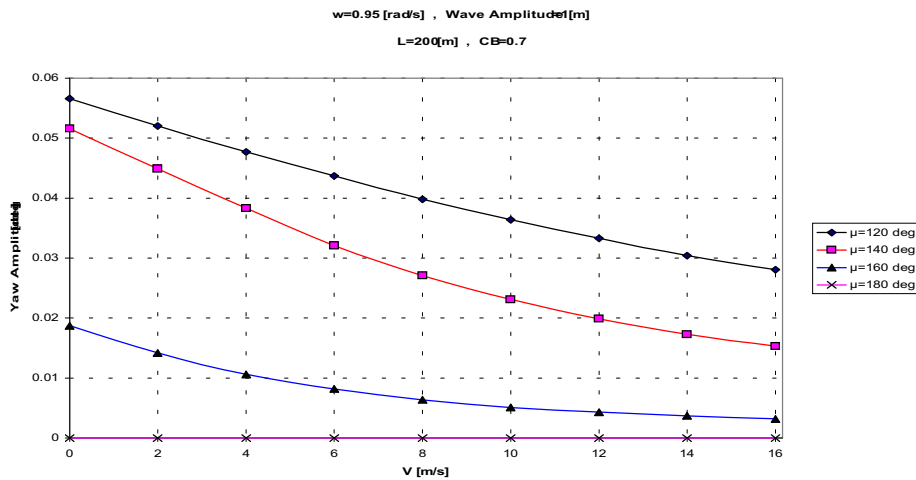
شکل ۸: دامنه حرکت اسوی در یک موج منظم با دامنه ۱ متر و فرکانس ۰/۹۵ ثانیه بر حسب سرعت و زاویه برخورد.

### ۳-۴ اثر سرعت بر یاو

شکل ۹ و شکل ۱۰ دامنه حرکت یاو در یک موج منظم با دامنه ۱ متر بر حسب سرعت و زاویه برخورد به ترتیب در فرکانس ۰/۴۵ ثانیه، ۰/۹۵ ثانیه را نشان میدهد. بر این اساس، در فرکانس کم معادل پریود زیاد و در فرکانسهای زیاد معادل پریود کم، افزایش سرعت دامنه حرکت یاو را بشدت کاهش میدهد. ضمناً مقدار مطلق دامنه حرکت یاو با افزایش فرکانس بشدت کاهش مییابد.



شکل ۹: دامنه حرکت یاو در یک موج منظم با دامنه ۱ متر و فرکانس ۰/۴۵ ثانیه بر حسب سرعت و زاویه برخورد.

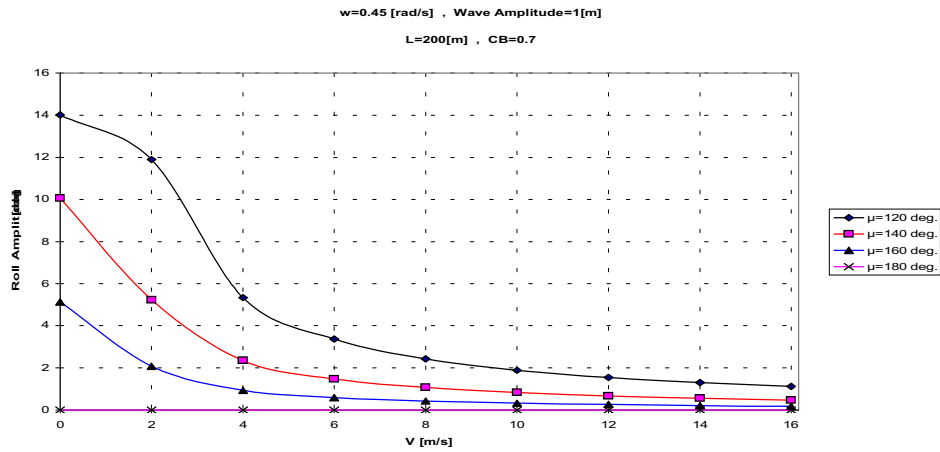


شکل ۱۰: دامنه حرکت یاو در یک موج منظم با دامنه ۱ متر و فرکانس ۰/۹۵ ثانیه بر حسب سرعت و زاویه برخورد.

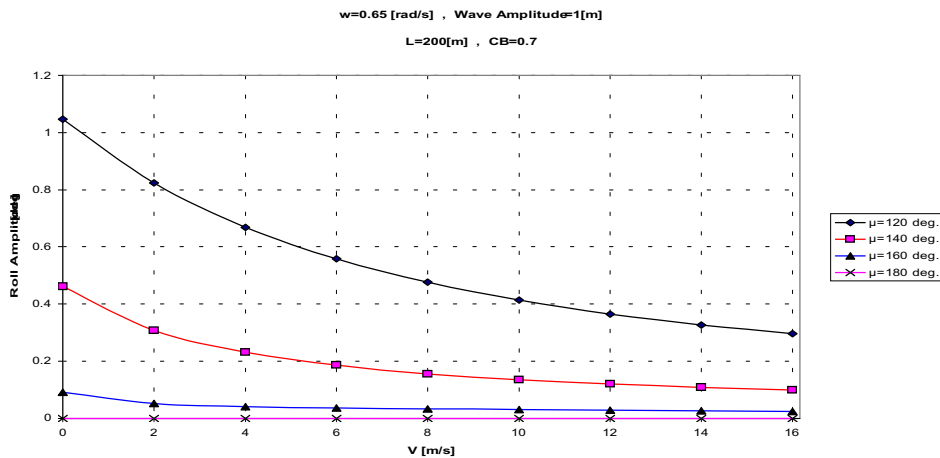
### ۳-۵ اثر سرعت بر رول

شکل ۱۱، شکل ۱۲ و شکل ۱۳ دامنه حرکت رول در یک موج منظم با دامنه ۱ متر بر حسب سرعت و زاویه برخورد به ترتیب در فرکانس ۰/۴۵ ثانیه، ۰/۶۵ ثانیه و ۱/۰۵ ثانیه را نشان میدهد. بر این اساس، در فرکانس کم معادل پیروید زیاد و در فرکانسهای زیاد معادل پیروید کم، افزایش سرعت دامنه حرکت رول را بشدت کاهش میدهد. ضمناً مقدار مطلق دامنه حرکت رول با افزایش فرکانس بشدت کاهش مییابد.

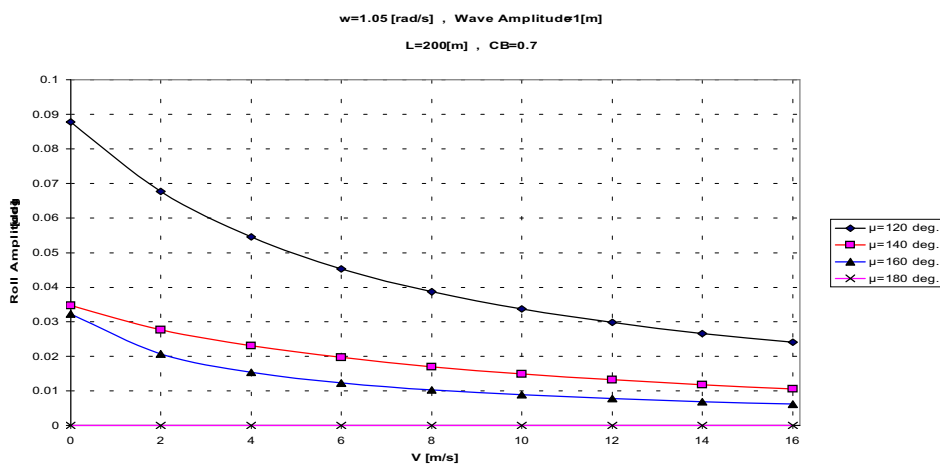




شکل ۱۱: دامنه حرکت رول در یک موج منظم با دامنه ۱ متر و فرکانس  $0.45$  ثانیه بر حسب سرعت و زاویه برخورد.



شکل ۱۲: دامنه حرکت رول در یک موج منظم با دامنه ۱ متر و فرکانس  $0.65$  ثانیه بر حسب سرعت و زاویه برخورد.



شکل ۱۳: دامنه حرکت رول در یک موج منظم با دامنه ۱ متر و فرکانس  $1.05$  ثانیه بر حسب سرعت و زاویه برخورد.



#### ۴. اثر زاویه برخورد بر حرکات کشتی

##### ۴-۱ اثر زاویه برخورد بر حرکت هیو

بر اساس شکل ۱، ۲ و ۳ در برخی مواقع حرکت از موج با زاویه ۱۲۰ درجه به موج با زاویه ۱۸۰ درجه باعث کاهش دامنه هیو شده و در برخی شرایط باعث افزایش دامنه هیو میگردد. نظم مشخصی را نمیتوان پیدا نمود.

##### ۴-۲ اثر زاویه برخورد بر حرکت پیچ

بر اساس شکل ۴، ۵ و ۶ در فرکانسهای کم افزایش زاویه برخورد از ۱۲۰ درجه به ۱۸۰ درجه دامنه پیچ را افزایش میدهد. در فرکانسهای متوسط مسئله چندان روشن نیست. در فرکانسهای زیاد، افزایش زاویه برخورد از ۱۲۰ درجه به ۱۸۰ درجه عمدتاً باعث کاهش دامنه پیچ میگردد.

##### ۴-۳ اثر زاویه برخورد بر حرکت اسوی

بر اساس شکل‌های ۷ و ۸، افزایش زاویه برخورد از ۱۲۰ درجه به ۱۸۰ درجه باعث کاهش شدید دامنه حرکت اسوی میگردد.

##### ۴-۴ اثر زاویه برخورد بر حرکت یاو

بر اساس شکل ۹ و ۱۰ افزایش زاویه برخورد از ۱۲۰ درجه به ۱۸۰ درجه عمدتاً باعث کاهش دامنه حرکت یاو میگردد.

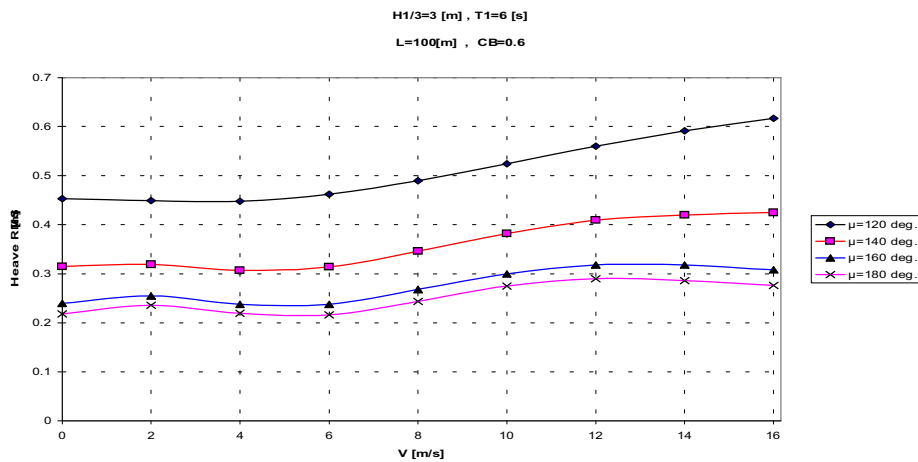
##### ۴-۵ اثر زاویه برخورد بر حرکت رول

بر اساس شکل ۱۱، ۱۲ و ۱۳ افزایش زاویه برخورد از ۱۲۰ درجه به ۱۸۰ درجه عمدتاً باعث کاهش دامنه حرکت رول میگردد. در عین حال در زوایای خاص و در سرعت‌های خاص افزایش محلی و بعضاً بسیار زیاد مقدار دامنه رول وجود دارد. این افزایش محلی ناشی از پدیده رزونانس میباشد.

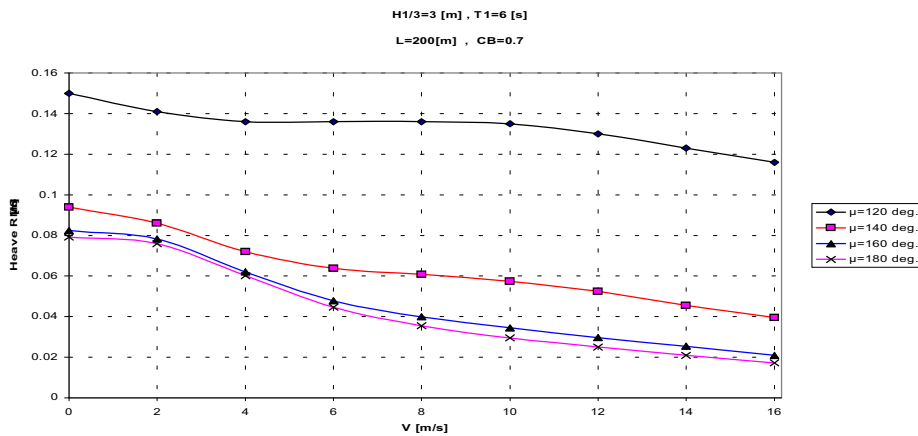
## ۵. اثر سایز کشتی بر حرکات کشتی

### ۵-۱ اثر سایز کشتی بر حرکت هیو

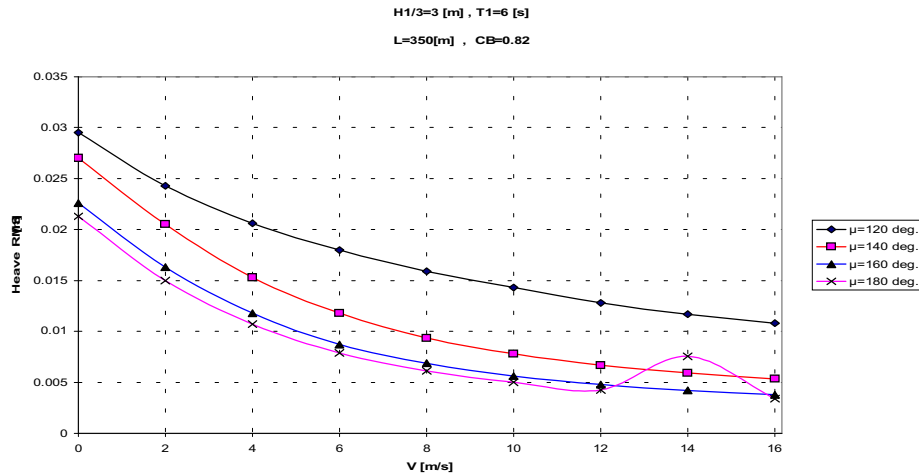
شکل ۱۴، ۱۵ و ۱۶ مقادیر RMS حرکت هیو را برای سه شناور بترتیب با طولهای ۱۰۰، ۲۰۰ و ۳۰۰ متر در موج نامنظمی با ارتفاع مشخصه ۳ متر نشان میدهد. بر این اساس هرچه کشتی کوچکتر میشود، RMS حرکت هیو بشدت افزایش مییابد.



شکل ۱۴: مقدار RMS حرکت هیو در موج نامنظم با ارتفاع مشخصه ۳ متر برای کشتی بطول ۱۰۰ متر.



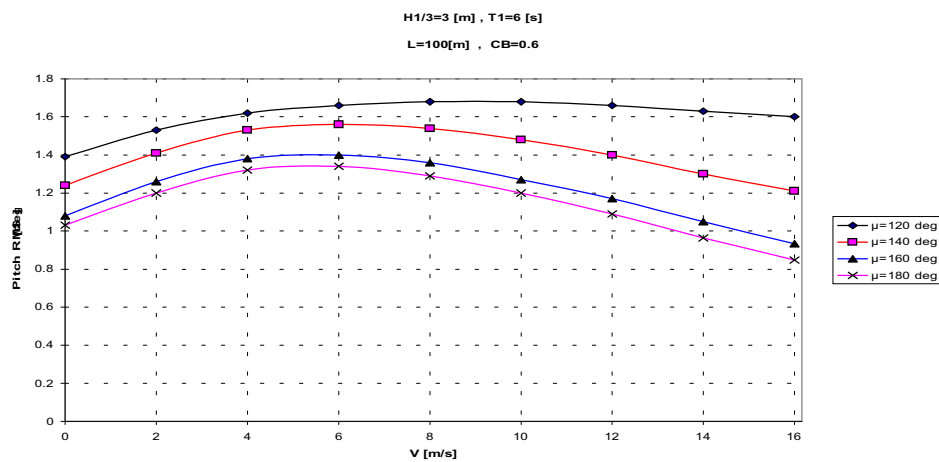
شکل ۱۵: مقدار RMS حرکت هیو در موج نامنظم با ارتفاع مشخصه ۳ متر برای کشتی بطول ۲۰۰ متر.



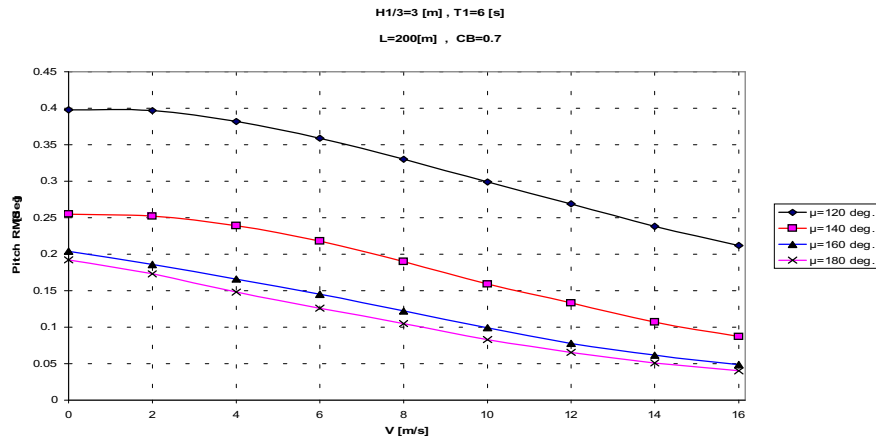
شکل ۱۶: مقدار RMS حرکت هیو در موج نامنظم با ارتفاع مشخصه ۳ متر برای کشتی بطول ۳۰۰ متر.

### ۵-۲ اثر سایز کشتی بر حرکت پیچ

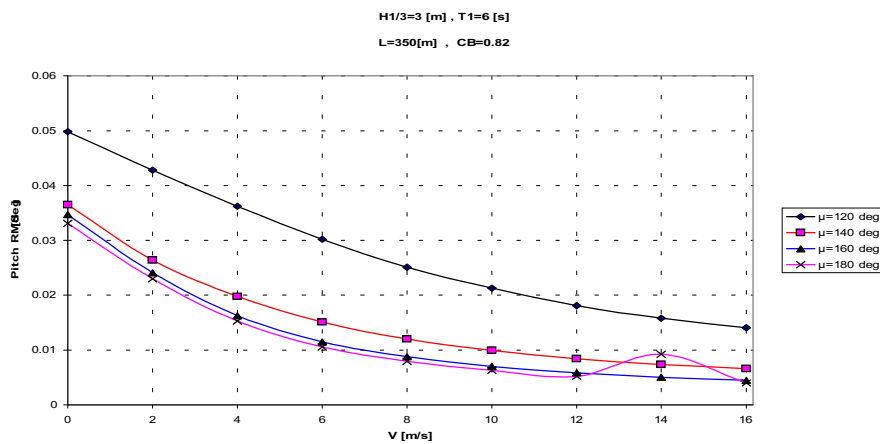
شکل ۱۷، ۱۸ و ۱۹ مقادیر RMS حرکت پیچ را برای سه شناور بترتیب با طولهای ۱۰۰، ۲۰۰ و ۳۰۰ متر در موج نامنظمی با ارتفاع مشخصه ۳ متر نشان میدهد. بر این اساس هرچه کشتی کوچکتر میشود، RMS حرکت پیچ بشدت افزایش مییابد.



شکل ۱۷: مقدار RMS حرکت پیچ در موج نامنظم با ارتفاع مشخصه ۳ متر برای کشتی بطول ۱۰۰ متر.



شکل ۱۸: مقدار RMS حرکت پیچ در موج نامنظم با ارتفاع مشخصه ۳ متر برای کشتی بطول ۲۰۰ متر.



شکل ۱۹: مقدار RMS حرکت پیچ در موج نامنظم با ارتفاع مشخصه ۳ متر برای کشتی بطول ۳۰۰ متر.

### ۳-۵ اثر سایز کشتی بر دیگر حرکات

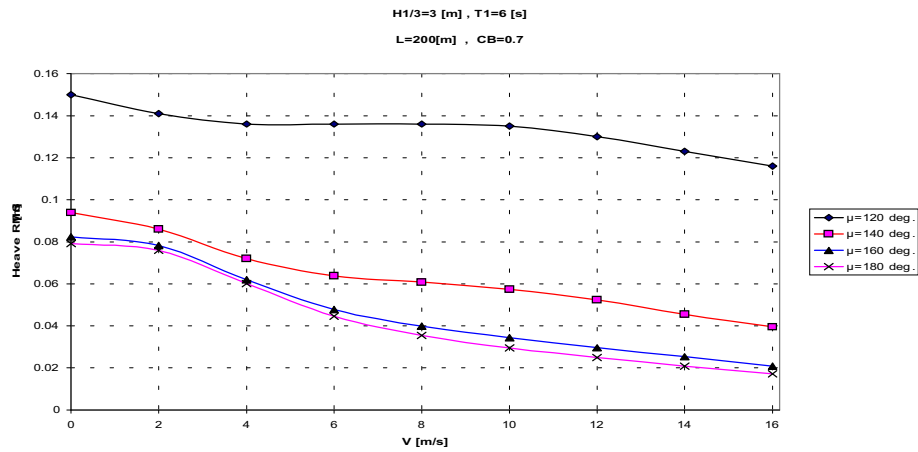
بر اساس محاسبات انجام شده که بدلیل عدم تطویل مقاله در اینجا ارائه نمیگردد، هرچه سایز کشتی کوچکتر میگردد مقدار RMS حرکت بشدت افزایش مییابد.

### ۶. اثر ارتفاع موج نامنظم بر حرکات کشتی

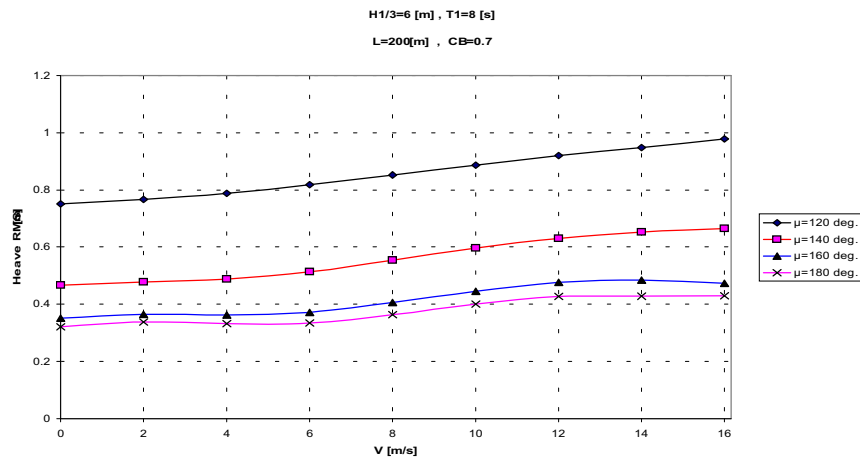
بطور طبیعی انتظار بر آنستکه دامنه حرکات در موج منظم برای روش خطی متناسب با افزایش دامنه موج نامنظم افزایش یابد. برای حرکات نامنظم، اگرچه در حالت عمومی هرچه دامنه موج نامنظم افزایش مییابد، RMS حرکات افزایش مییابد ولی رابطه بین ایندو چندان شناخته نمیباشد.

## ۱-۶ اثر ارتفاع موج نامنظم بر حرکت هیو

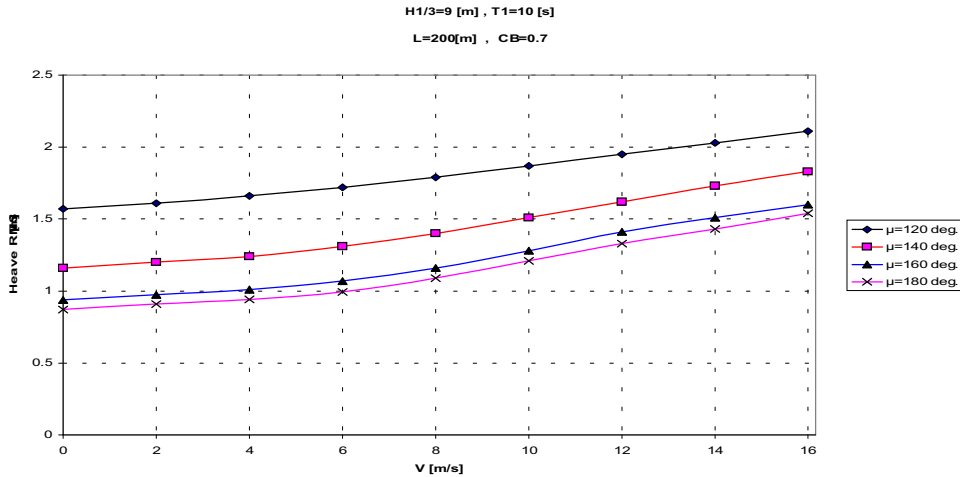
بر اساس شکل ۲۰، ۲۱ و ۲۲ میتوان گفت که مقدار حرکت هیو با افزایش ارتفاع موج نامنظم افزایش مییابد. مقدار این افزایش بیش از نسبت افزایش ارتفاع موج نامنظم میباشد.



شکل ۲۰: RMS حرکت هیو در موج نامنظم با ارتفاع مشخصه ۳ متر



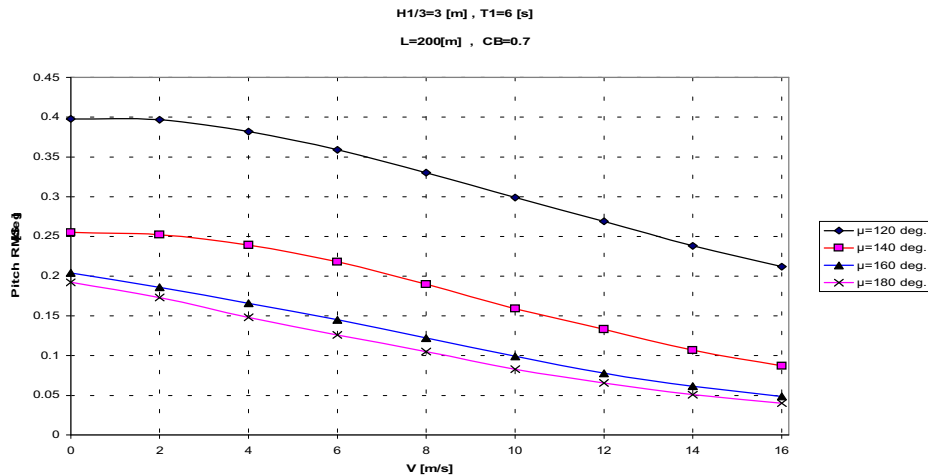
شکل ۲۱: RMS حرکت هیو در موج نامنظم با ارتفاع مشخصه ۶ متر



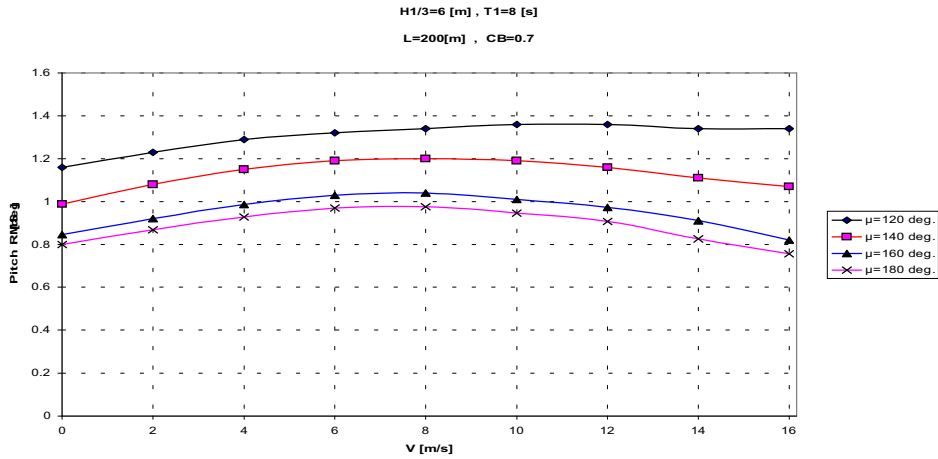
شکل ۲۲: RMS حرکت هیو در موج نامنظم با ارتفاع مشخصه ۹ متر

### ۶-۲ اثر ارتفاع موج نامنظم بر حرکت پیچ

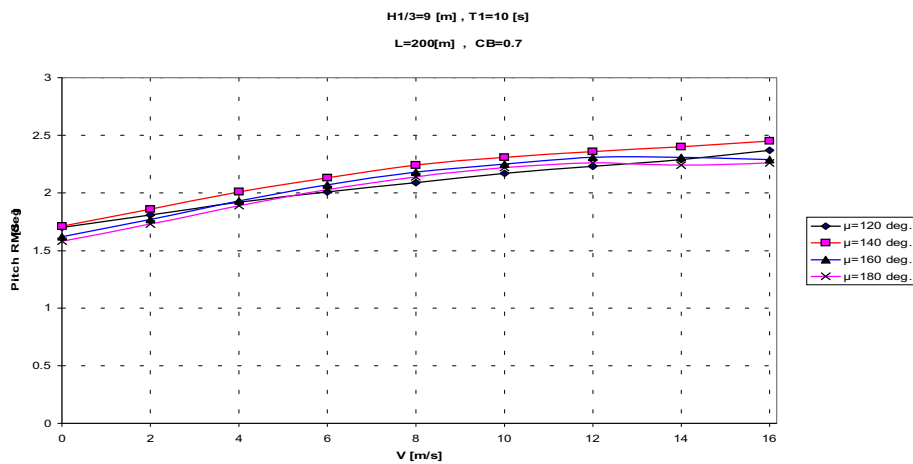
بر اساس شکل ۲۳، ۲۴ و ۲۵ میتوان گفت که مقدار حرکت پیچ با افزایش ارتفاع موج نامنظم افزایش مییابد. مقدار این افزایش بیش از نسبت افزایش ارتفاع موج نامنظم مییابد.



شکل ۲۳: RMS حرکت پیچ در موج نامنظم با ارتفاع مشخصه ۳ متر



شکل ۲۴: RMS حرکت پیچ در موج نامنظم با ارتفاع مشخصه ۶ متر

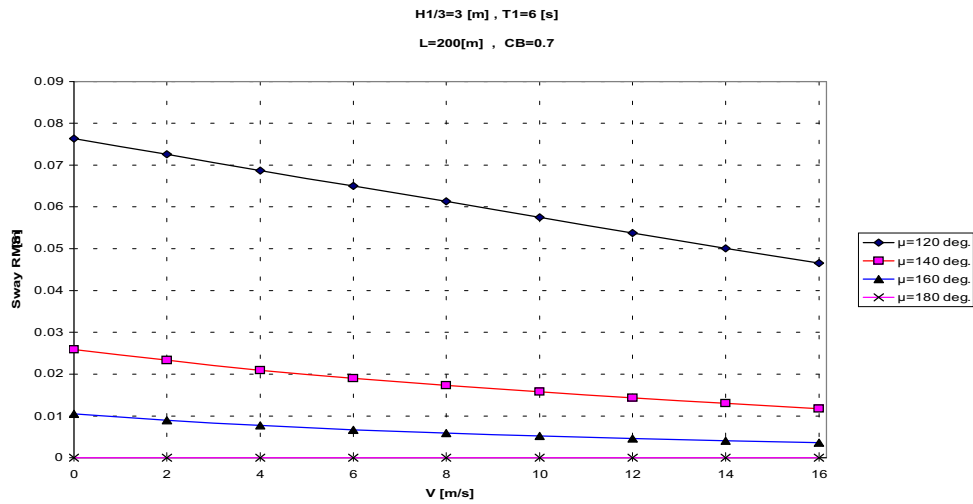


شکل ۲۵: RMS حرکت پیچ در موج نامنظم با ارتفاع مشخصه ۹ متر

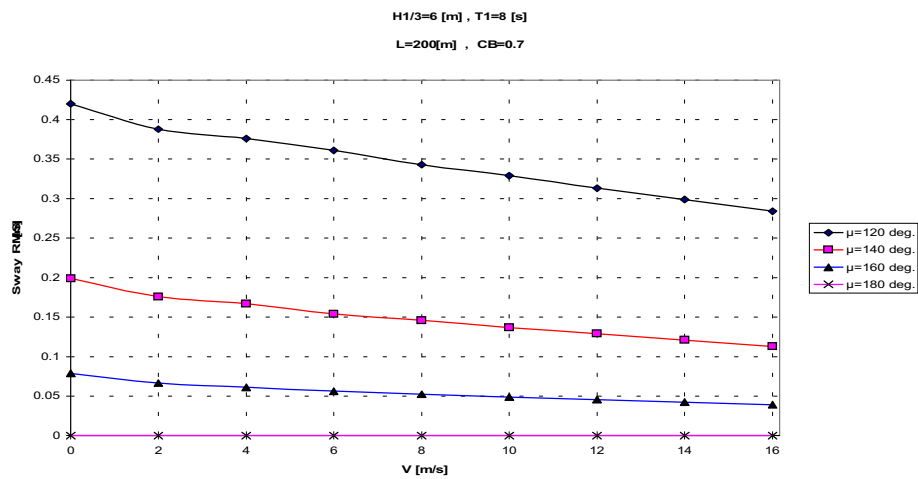
### ۳-۶ اثر ارتفاع موج نامنظم بر حرکت اسوی

بر اساس شکل ۲۵، ۲۷ و ۲۸ میتوان گفت که مقدار حرکت اسوی با افزایش ارتفاع موج نامنظم افزایش مییابد. مقدار این افزایش بیش از نسبت افزایش ارتفاع موج نامنظم مییابد.

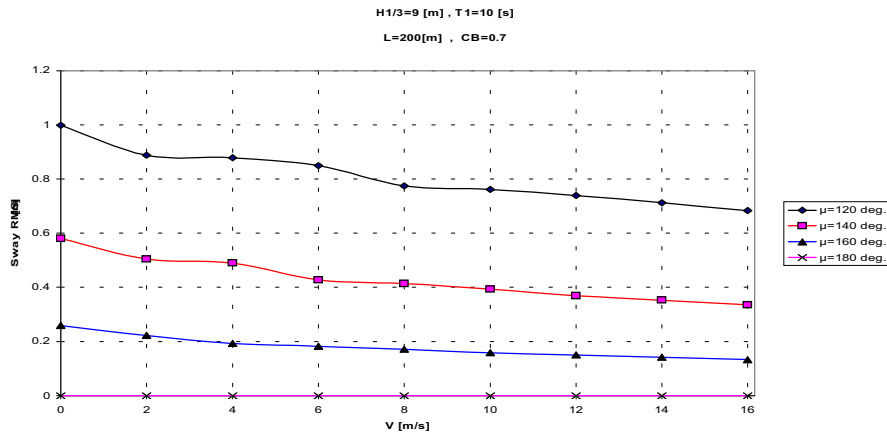




شکل ۲۶: RMS حرکت اسوی در موج نامنظم با ارتفاع مشخصه ۳ متر



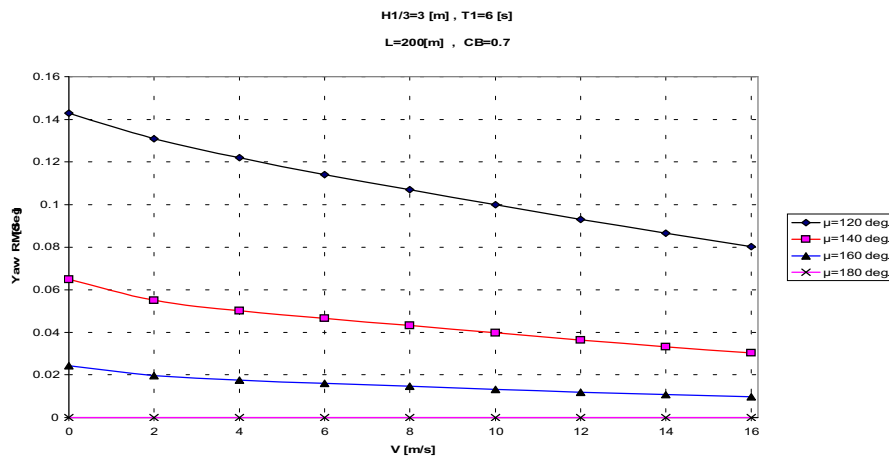
شکل ۲۷: RMS حرکت اسوی در موج نامنظم با ارتفاع مشخصه ۶ متر



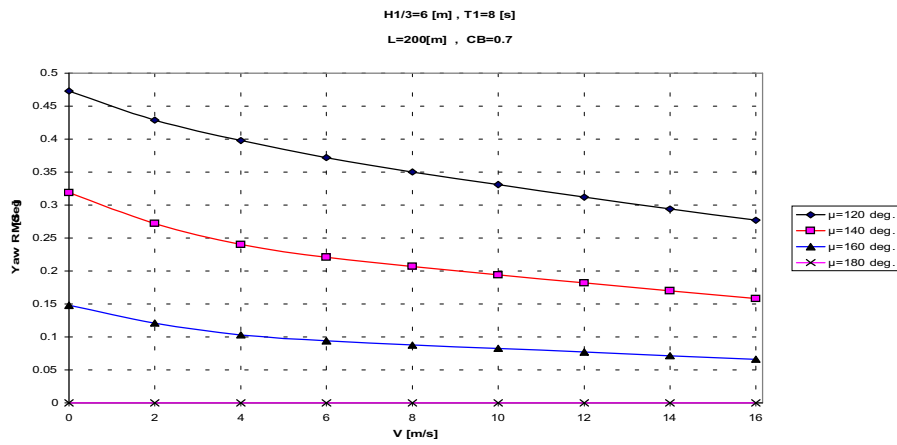
شکل ۲۸: RMS حرکت اسوی در موج نامنظم با ارتفاع مشخصه ۹ متر

### ۴-۶ اثر ارتفاع موج بر حرکت یاو

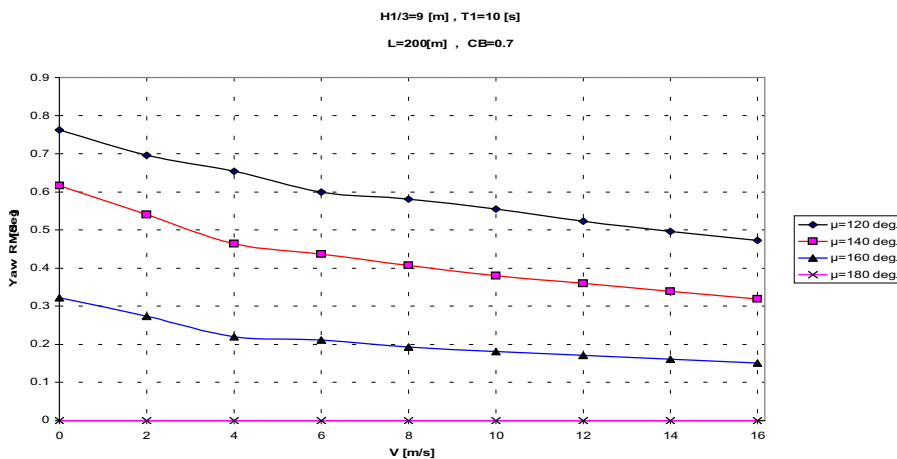
بر اساس شکل ۲۹، ۳۰ و ۳۱ میتوان گفت که مقدار حرکت یاو با افزایش ارتفاع موج نامنظم افزایش مییابد. مقدار این افزایش بیش از نسبت افزایش ارتفاع موج نامنظم مییباشد.



شکل ۲۹: RMS حرکت یاو در موج نامنظم با ارتفاع مشخصه ۳ متر



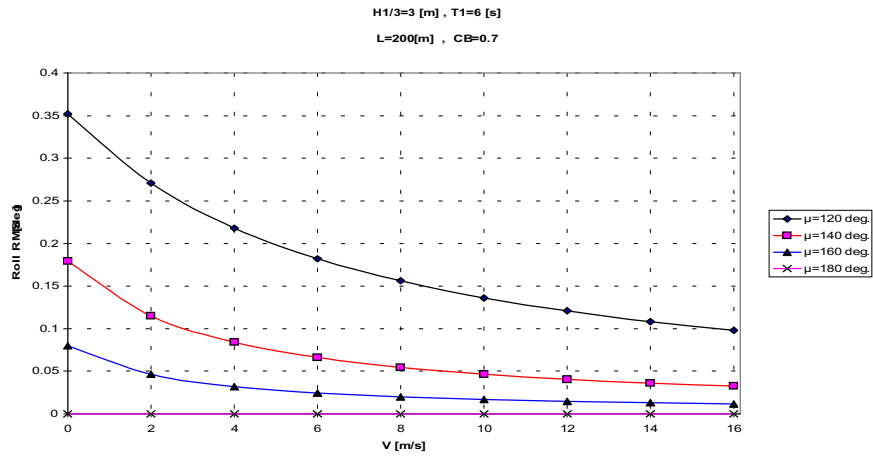
شکل ۳۰: RMS حرکت یاو در موج نامنظم با ارتفاع مشخصه ۶ متر



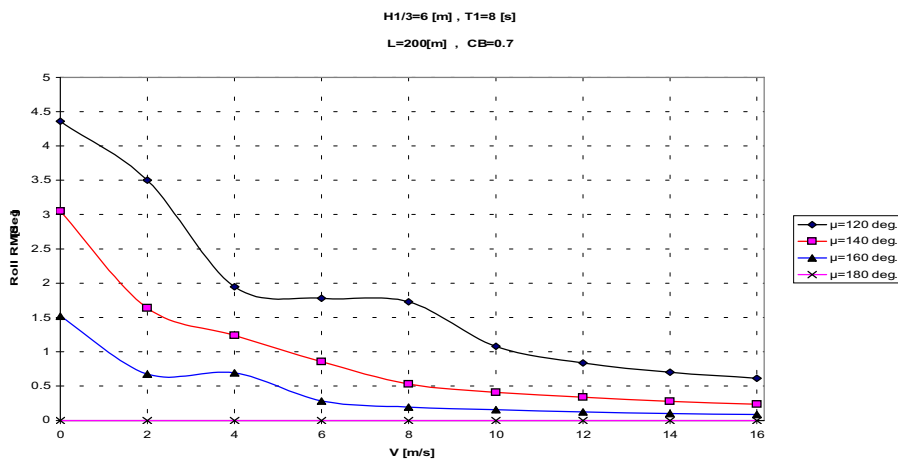
شکل ۳۱: RMS حرکت یاو در موج نامنظم با ارتفاع مشخصه ۹ متر

### ۵-۶ اثر ارتفاع موج نامنظم بر حرکت رول

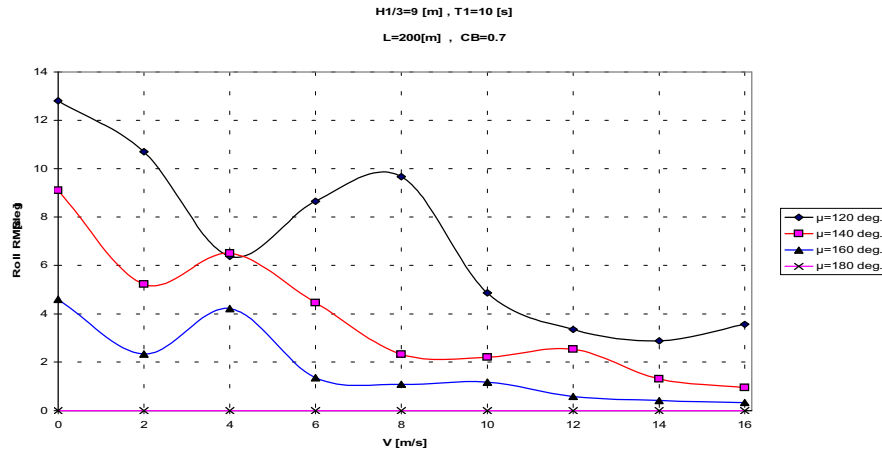
بر اساس شکل ۳۲، ۳۳ و ۳۴ میتوان گفت که مقدار حرکت رول با افزایش ارتفاع موج نامنظم افزایش مییابد. مقدار این افزایش بسیار بیش از نسبت افزایش ارتفاع موج نامنظم میباشد، اگرچه تحت تاثیر سرعت و زاویه برخورد موج با کشتی دارای اعوجاج قابل توجهی میگردد.



شکل ۳۲: RMS حرکت رول در موج نامنظم با ارتفاع مشخصه ۳ متر



شکل ۳۳: RMS حرکت رول در موج نامنظم با ارتفاع مشخصه ۶ متر



شکل ۳۴: RMS حرکت رول در موج نامنظم با ارتفاع مشخصه ۹ متر

## ۷. جمع‌بندی و نتیجه‌گیری

در این مقاله اثر چهار پارامتر مهم سرعت پیشروی کشتی، زاویه برخورد موج و کشتی، سایز کشتی و ارتفاع موج نامنظم بر پنج حرکت کشتی مورد بررسی قرار گرفت. نتیجه کلی و مهمی که میتوان از این مطالعه استخراج کرد عبارتست از:

### ۷-۱ امواج منظم

- هرچه فرکانس امواج منظم افزایش مییابد، مقدار دامنه حرکات کشتی بشدت کاهش مییابد.
- افزایش سرعت کشتی باعث افزایش دامنه هیو و پیچ در فرکانس کم موج میگردد. افزایش سرعت کشتی در فرکانس زیاد باعث کاهش دامنه هیو و پیچ میگردد.
- افزایش سرعت کشتی همواره باعث کاهش دامنه رول، اسوی و یاو میگردد.
- هرچه از زاویه برخورد ۱۲۰ درجه به زاویه برخورد ۱۸۰ درجه (head sea) میرسیم، نظم خاصی را در افزایش و یا کاهش دامنه هیو و پیچ نمیتوان یافت.
- هرچه از زاویه برخورد ۱۲۰ درجه به زاویه برخورد ۱۸۰ درجه (head sea) میرسیم، دامنه حرکت اسوی، یاو و رول کاهش مییابد. در خصوص رول، رزونانس از حیطة بررسی خارج شده است.



## ۷-۲ امواج نامنظم

× هرچه کشتی کوچکتر می‌گردد RMS کلیه حرکات کشتی بشدت افزایش مییابد.  
× هرچه ارتفاع موج نامنظم افزایش مییابد، مقدار RMS کلیه حرکات افزایش مییابد. نسبت افزایش RMS حرکات بیش از نسبت افزایش ارتفاع موج نامنظم مییابد.

## ۸. منابع و مراجع

1. **Bielanski, J.**, “Instrukcja Obstuqi programu STATEK na IBM-PC.”, PB IO PG Nr. 146/CPBR 9.5-1109/90.
2. **Lewis, E. V.**, “Principles of Naval Architecture, second revision, Vol. III, Motion in Waves and Controllability.”, published by the Society of Naval Architectures and Marine Engineers. 601 Pavonia Avenue Jersey City, N J 1989.