

## 4. 灣口に於ける水位變化に伴ふ 灣内海水の運動 (其の2)

地震研究所 { 西村源六郎  
                  高山威雄  
                  金井清

(昭和9年10月15日發表—昭和9年12月20日受理)

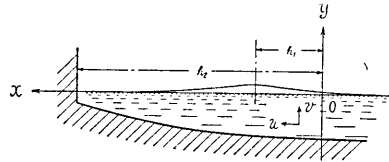
### 緒 言

巽にストークスの解析方法を利用して灣口に於ける水位變化に伴ふ灣内海水の運動を一般的に研究し、そして深さの一定な長方形の灣内に於ける海水の運動を圖をもつて研究した。<sup>1)</sup> 本論文、第1章では海水内に運動抵抗があつて、海水の水平方向の速さに比例した反力が作用してゐる場合の一般解を求め、第2章では深さ一定な梯形の灣に就て、そこに起される波動の週期、位相を研究してある。

### 第1章 灣口に於ける水位變化に伴ふ灣内海水の運動

第1圖を参照してオイラーの海水運動方程式は、 $u \frac{\partial u}{\partial x}$  等の量、及び垂直方向即ち重力方向の海水の加速度を考へなければ、次の様になる。

$$\frac{\partial u}{\partial t} + 2f \frac{\partial \xi}{\partial t} = -g \frac{\partial \eta}{\partial x} \quad (1)$$



第 1 圖

勿論  $u$  は海水分子の水平方向の速度、 $\eta$  は海水の表面の静止面  $y=0$  よりの上昇量、 $\xi$  は海水分子の水平變位量、 $g$  及び  $t$  は夫々重力による加速度及び時間を表はしてゐる。尙  $f$  は海水運動に伴ふ水平方向の速度に比例した抵抗の抵抗係数である。海水運動の連続方程式

$$\eta b(x) = -\frac{\partial}{\partial x} \{ \xi b(x) h(x) \} \quad (2)$$

によつて、(1) は次式 (3) に書き改める事が出来る。尙 (2) に於て、 $b(x)$ 、 $h(x)$  は夫々港灣の幅、深さを表はし、これ等の量は、水平軸  $x$  のみの函数と考へる。

1) 西村源六郎、金井清 地震研究所彙報別冊 1 (1930), 182.

$$\frac{\partial^2 \eta}{\partial t^2} = \frac{g}{b(x)} \frac{\partial}{\partial x} \left\{ b(x) h(x) \frac{\partial \eta}{\partial x} \right\} - 2f \frac{\partial \eta}{\partial t} \quad (3)$$

さて (3) なる運動方程式を海水運動の始めの條件, 及び灣口  $x=h_1$ , 灣頭  $x=h_2$  に於ける境界條件

$$t=0; \quad \eta=0, \quad \frac{\partial \eta}{\partial t}=0, \quad \frac{\partial^2 \eta}{\partial t^2}=0, \quad (4)$$

$$x=h_1; \quad \eta=\varphi(t), \quad (5)$$

$$x=h_2; \quad \frac{\partial \eta}{\partial x}=k\eta \quad (6)$$

によつて解く事は全く前論文と同じ. 前論文を参照して

$$\frac{1}{b(x)} \frac{d}{dx} \left\{ b(x) h(x) \frac{d\chi_s(x)}{dx} \right\} + \frac{\lambda_s^2}{h_1} \chi_s(x) = 0 \quad (7)$$

なる方程式の積分値  $\chi_s(x)$  は

$$\left. \begin{aligned} \chi_s(h_1) &= 0, \\ \frac{d\chi_s(h_2)}{dh_2} &= k\chi_s(h_2) \end{aligned} \right\} \quad (8)$$

を満足する時は直交函数である事を知つてゐる. この  $\chi_s(x)$  を利用して式 (3) に於ける各項を  $\chi_s(x)$  を項とする級數に展開する時は,

$$\eta(x, t) = \sum_{s=1}^{\infty} A_s \chi_s(x), \quad (9)$$

$$\frac{\partial \eta}{\partial t} = \sum_{s=1}^{\infty} \frac{dA_s}{dt} \chi_s(x), \quad (10)$$

$$\frac{\partial^2 \eta}{\partial t^2} = \sum_{s=1}^{\infty} \frac{d^2 A_s}{dt^2} \chi_s(x), \quad (11)$$

$$\frac{1}{b(x)} \frac{\partial}{\partial x} \left\{ b(x) h(x) \frac{\partial \eta}{\partial x} \right\} = \sum_{s=1}^{\infty} \chi_s(x) \frac{b(h_1) h(h_1) \frac{d\chi_s(h_1)}{dh_1} \varphi(t) - \frac{\lambda_s^2}{h_1} A_s \int_{h_1}^{h_2} b(x) \chi_s^2(x) dx}{\int_{h_1}^{h_2} b(x) \chi_s^2(x) dx} \quad (12)$$

を得. 勿論此れ等の展開式を得るには (5), (6), (7), (8) の關係は利用してゐる. 然る時式 (3) より

$$\frac{d^2 A_s}{dt^2} + 2f \frac{dA_s}{dt} + g \frac{\lambda_s^2}{h_1} A_s = \frac{gb(h_1) h(h_1) \frac{d\chi_s(h_1)}{dh_1}}{\int_{h_1}^{h_2} b(x) \chi_s^2(x) dx} \varphi(t). \quad (13)$$

(13) を解くには, (4) より  $t=0$  の場合

$$\left. \begin{aligned} A_s &= 0, \\ \frac{dA_s}{dt} &= 0, \\ \frac{d^2A_s}{dt^2} &= 0 \end{aligned} \right\} \quad (14)$$

なる条件によつて式 (13) の積分を求むればよい事がわかる. (14) の最後の条件  $\frac{d^2A_s}{dt^2}=0$  即ち  $\frac{d^2\eta}{dt^2}=0$  は,  $\varphi(t)$  のなかに入れておけばよいから, 式 (13) を解くには (14) の初めの 2 条件のみに着眼しておればよい. 然る時

$$A_s = \frac{gb(h_1)h(h_1)\frac{d\chi_s(h_1)}{dh_1}e^{-\tau t}}{\sqrt{\left(\frac{g}{h_1}\lambda_s^2 - f^2\right)\int_{h_1}^{h_2} b(x)\chi_s^2(x)dx}} \int_0^t e^{\tau\alpha} \sin\left\{\sqrt{\frac{g}{h_1}\lambda_s^2 - f^2}(t-\alpha)\right\} \varphi(\alpha) d\alpha. \quad (15)$$

故に求むる灣内海水の運動は次式によつて解決する事が出来る.

$$\eta = gb(h_1)h(h_1) \sum_{s=1}^{\infty} \frac{\frac{d\chi_s(h_1)}{dh_1} \chi_s(x) e^{-\tau t}}{\sqrt{\left(\frac{g}{h_1}\lambda_s^2 - f^2\right)\int_{h_1}^{h_2} b(x)\chi_s^2(x)dx}} \cdot \int_0^t e^{\tau\alpha} \sin\left\{\sqrt{\frac{g}{h_1}\lambda_s^2 - f^2}(t-\alpha)\right\} \varphi(\alpha) d\alpha. \quad (16)$$

勿論式 (16) に於ける  $\varphi(t)$  は  $\frac{d^2\varphi(t)}{dt^2}$  が  $t=0$  の場合零になる様な形である事が必要である.

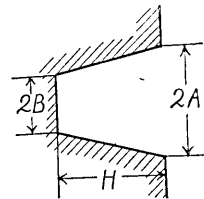
## 第 2 章 水深一様な梯形灣内に於ける海水の運動問題

第 1 章の一般解を利用して深さ一定, 灣口が  $2A$ , 灣頭が  $2B$ , 奥行  $H$  なる梯形灣内の海水運動を解く. 第 2 圖を参照して,

$$\left. \begin{aligned} b(x) &= \gamma + \delta x, \\ h(x) &= D. \end{aligned} \right\} \quad (17)$$

但し

$$\left. \begin{aligned} \gamma &= \frac{Ah_2 - Bh_1}{H}, \\ \delta &= \frac{B - A}{H} \end{aligned} \right\} \quad (18)$$



第 2 圖

である。求むべき直交函数  $\chi_s(x)$  の満足すべき方程式は (7) より、

$$\frac{d^2\chi_s(x)}{dx^2} + \frac{\delta}{\gamma + \delta x} \frac{d\chi_s(x)}{dx} + \frac{\lambda_s^2}{h_1 D} \chi_s(x) = 0. \quad (19)$$

(8) なる條件に於て  $k=0^2$  とせる場合、即ち

$$\left. \begin{aligned} \chi_s(h_1) &= 0, \\ \frac{d\chi_s(h_2)}{dh_2} &= 0 \end{aligned} \right\} \quad (20)$$

を満足する  $\chi_s(x)$  は

$$\chi_s(x) = Y_0 \left\{ \frac{\lambda_s(\gamma + \delta h_1)}{\delta \sqrt{h_1 D}} \right\} J_0 \left\{ \frac{\lambda_s(\gamma + \delta x)}{\delta \sqrt{h_1 D}} \right\} - J_0 \left\{ \frac{\lambda_s(\gamma + \delta h_1)}{\delta \sqrt{h_1 D}} \right\} Y_0 \left\{ \frac{\lambda_s(\gamma + \delta x)}{\delta \sqrt{h_1 D}} \right\} \quad (21)$$

であり、 $\lambda_s$  は次式の第  $s$  番目の根である。 $s$  は 1, 2, ... 等の正の整数を意味す。

$$Y_0 \left\{ \frac{\lambda_s(\gamma + \delta h_1)}{\delta \sqrt{h_1 D}} \right\} J_1 \left\{ \frac{\lambda_s(\gamma + \delta h_2)}{\delta \sqrt{h_1 D}} \right\} - J_0 \left\{ \frac{\lambda_s(\gamma + \delta h_1)}{\delta \sqrt{h_1 D}} \right\} Y_1 \left\{ \frac{\lambda_s(\gamma + \delta h_2)}{\delta \sqrt{h_1 D}} \right\} = 0. \quad (22)$$

式 (22) によつて、この灣内に起される海水運動週期は決定される。

さて

$$\begin{aligned} U_0 \left\{ \frac{\lambda_s(\gamma + \delta x)}{\delta \sqrt{h_1 D}} \right\} &= Y_0 \left\{ \frac{\lambda_s(\gamma + \delta h_1)}{\delta \sqrt{h_1 D}} \right\} J_0 \left\{ \frac{\lambda_s(\gamma + \delta x)}{\delta \sqrt{h_1 D}} \right\} \\ &\quad - J_0 \left\{ \frac{\lambda_s(\gamma + \delta h_1)}{\delta \sqrt{h_1 D}} \right\} Y_0 \left\{ \frac{\lambda_s(\gamma + \delta x)}{\delta \sqrt{h_1 D}} \right\} \end{aligned} \quad (23)$$

とおく時<sup>2)</sup>,

2)  $\frac{d\chi_s(h_2)}{dh_2} = k\chi_s(h_2)$  に應ずる解は (21) である事は全く同じであるが、たゞ  $\lambda_s$  が

$$\begin{aligned} &Y_0 \left\{ \frac{\lambda_s(\gamma + \delta h_1)}{\delta \sqrt{h_1 D}} \right\} J_1 \left\{ \frac{\lambda_s(\gamma + \delta h_2)}{\delta \sqrt{h_1 D}} \right\} - J_0 \left\{ \frac{\lambda_s(\gamma + \delta h_1)}{\delta \sqrt{h_1 D}} \right\} Y_1 \left\{ \frac{\lambda_s(\gamma + \delta h_2)}{\delta \sqrt{h_1 D}} \right\} \\ &= -\frac{k\sqrt{h_1 D}}{\lambda_s} \left[ Y_0 \left\{ \frac{\lambda_s(\gamma + \delta h_1)}{\delta \sqrt{h_1 D}} \right\} J_0 \left\{ \frac{\lambda_s(\gamma + \delta h_2)}{\delta \sqrt{h_1 D}} \right\} - J_0 \left\{ \frac{\lambda_s(\gamma + \delta h_1)}{\delta \sqrt{h_1 D}} \right\} Y_0 \left\{ \frac{\lambda_s(\gamma + \delta h_2)}{\delta \sqrt{h_1 D}} \right\} \right] \end{aligned}$$

を満足する方程式の根となる。従つて灣内に起される海水の自由運動週期も  $k$  の値によつて色々異つて來るが、今は單に  $k=0$  の場合のみを取扱ふ事にする。

3) (24) を求めるには

$$\begin{aligned} U_0 \left\{ \frac{\lambda_s(\gamma + \delta h_1)}{\delta \sqrt{h_1 D}} \right\} &= 0, \\ U_1 \left\{ \frac{\lambda_s(\gamma + \delta h_2)}{\delta \sqrt{h_1 D}} \right\} &= 0 \end{aligned}$$

及び同種函数に関するロンメルの公式を利用してゐる。

$$\begin{aligned}
 I &= \int_{h_1}^{h_2} b(x) \chi_s^2(x) dx = \int_{h_1}^{h_2} (\gamma + \delta x) U_0^2 \left\{ \frac{\lambda_s (\gamma + \delta x)}{\delta \sqrt{h_1 D}} \right\} dx \\
 &= \frac{(\gamma + \delta h_2)^2}{2\delta} U_0^2 \left\{ \frac{\lambda_s (\gamma + \delta h_2)}{\delta \sqrt{h_1 D}} \right\} - \frac{2}{\pi^2} \frac{\delta h_1 D}{\lambda_s^2}
 \end{aligned} \tag{24}$$

を得. 故に求むる海水の運動は

$$\begin{aligned}
 \eta &= \frac{2\delta g D}{\pi} \sum_{s=1}^{\infty} \frac{U_0 \left\{ \frac{\lambda_s (\gamma + \delta x)}{\delta \sqrt{h_1 D}} \right\} e^{-\pi x}}{\sqrt{\left( \frac{g}{h_1} \lambda_s^2 - f^2 \right) \left\{ \frac{2}{\pi^2} \frac{\delta h_1 D}{\lambda_s^2} - \frac{(\gamma + \delta h_2)^2}{2\delta} U_0^2 \left\{ \frac{\lambda_s (\gamma + \delta h_2)}{\delta \sqrt{h_1 D}} \right\} \right\}}} \\
 &\quad \cdot \int_0^t e^{f\alpha} \varphi(\alpha) \sin \sqrt{\left( \frac{g}{h_1} \lambda_s^2 - f^2 \right)} (t - \alpha) d\alpha
 \end{aligned} \tag{25}$$

によつて示される. 勿論  $\lambda_s$  は (22) の根である.

(25) より  $B > A$ ,  $B < A$  及び  $A = B$  なる場合を求めてみる.

$B > A$  なる場合

$$\begin{aligned}
 \eta &= \frac{2(B-A)gD}{\pi H} \\
 &\quad \cdot \sum_{s=1}^{\infty} \frac{U_0 \left\{ \frac{\lambda_s \{ (Ah_2 - Bh_1) - (A-B)x \}}{(B-A)\sqrt{h_1 D}} \right\} e^{-\pi x}}{\sqrt{\left( \frac{g}{h_1} \lambda_s^2 - f^2 \right) \left\{ \frac{2}{\pi^2} \frac{(B-A)h_1 D}{H} - \frac{B^2 H}{2(B-A)} U_0^2 \left( \frac{\lambda_s B H}{(B-A)\sqrt{h_1 D}} \right) \right\}}} \\
 &\quad \cdot \int_0^t e^{f\alpha} \varphi(\alpha) \sin \sqrt{\left( \frac{g}{h_1} \lambda_s^2 - f^2 \right)} (t - \alpha) d\alpha.
 \end{aligned} \tag{26}$$

但し  $\lambda_s^{(4)}$  は

$$Y_0 \left\{ \frac{\lambda_s A H}{(B-A)\sqrt{h_1 D}} \right\} J_1 \left\{ \frac{\lambda_s B H}{(B-A)\sqrt{h_1 D}} \right\} - J_0 \left\{ \frac{\lambda_s A H}{(B-A)\sqrt{h_1 D}} \right\} Y_1 \left\{ \frac{\lambda_s B H}{(B-A)\sqrt{h_1 D}} \right\} = 0 \tag{27}$$

の根である.

4) (27) の同種函数のアーギュメントが大になればこの函数の漸近展開を利用して,  $\lambda_s$  は

$$\sin \left\{ \frac{\lambda_s H}{\sqrt{h_1 D}} - \frac{\pi}{2} \right\} = 0$$

の根となり,  $\lambda_s$  は  $A$  及び  $B$  に無関係となる.

$B < A$  なる場合

$$\eta = \frac{2(A-B)gD}{\pi H} \sum_{s=1}^{\infty} \frac{U_0 \left\{ \frac{\lambda_s \{ (Ah_2 - Bh_1) - (A-B)x \}}{(A-B)\sqrt{h_1 D}} \right\} e^{-\lambda_s x}}{\sqrt{\left( \frac{g}{h_1} \lambda_s^2 - f^2 \right) \left\{ \frac{2(A-B)h_1 D}{\pi^2 H} - \frac{B^2 H}{\lambda_s^2} - \frac{2(A-B)}{2(A-B)} U_0^2 \left( \frac{\lambda_s B H}{(A-B)\sqrt{h_1 D}} \right) \right\}}} \cdot \int_0^t e^{f\alpha} \varphi(\alpha) \sin \sqrt{\left( \frac{g}{h_1} \lambda_s^2 - f^2 \right)} (t - \alpha) d\alpha. \quad (28)$$

但し  $\lambda_s$ <sup>5)</sup> は次式の根である.

$$Y_0 \left\{ \frac{\lambda_s A H}{(A-B)\sqrt{h_1 D}} \right\} J_1 \left\{ \frac{\lambda_s A H}{(A-B)\sqrt{h_1 D}} \right\} - J_0 \left\{ \frac{\lambda_s A H}{(A-B)\sqrt{h_1 D}} \right\} Y_1 \left\{ \frac{\lambda_s B H}{(A-B)\sqrt{h_1 D}} \right\} = 0 \quad (29)$$

$A = B$  なる場合

この時は

$$\eta = \frac{4\sqrt{g}}{\pi\sqrt{h_1}} \sum_{s=1}^{\infty} \frac{\lambda_s \sin \left\{ \frac{\lambda_s (x - h_1)}{\sqrt{h_1 D}} \right\} e^{-\lambda_s x}}{\sqrt{\left( \frac{g}{h_1} \lambda_s^2 - f^2 \right) \left\{ \frac{2\lambda_s}{\sqrt{h_1 D}} - \sin \left( \frac{2\lambda_s H}{\sqrt{h_1 D}} \right) \right\}}} \cdot \int_0^t e^{f\alpha} \varphi(\alpha) \sin \sqrt{\left( \frac{g}{h_1} \lambda_s^2 - f^2 \right)} (t - \alpha) d\alpha \quad (30)$$

となり,  $\lambda_s$  は

$$\lambda_s = \left( s - \frac{1}{2} \right) \frac{\pi \sqrt{h_1 D}}{H}. \quad (31)$$

今 (27), (29) 及び (31) を用ひて,  $\frac{A}{B}$  の色々の値に応じて湾内に起される海水の自由運動週期を求めると次表を得. これは  $s=1, s=2, s=3$  及  $s=4$  の場合に就て夫々圖示計算法によつて求めたのである. 勿論本計算結果は  $\frac{A}{B}$  が 1 より餘り小さくとも又大きくとも適用し難いものであるが,  $\frac{A}{B}$  の値による週期の變化状態を定性的に知るには不都合がない故第 I 表を求めておいた. これを圖示すると第 3 圖を得.  $s=1$  の場合即ち湾内に節のない時以外は, 週期は殆んど湾の形即  $\frac{A}{B}$  には無關係にな

5) (27) と同じく漸近展開が用ひ得る範圍となれば, (29) の代りに  $\lambda_s$  は

$$\sin \left\{ \frac{\lambda_s H}{\sqrt{h_1 D}} + \frac{\pi}{2} \right\} = 0$$

の根となり,  $A, B$  に無關係になる事は前と同じ.

る.  $s=1$  の場合には週期は  $\frac{A}{B}$  が大になる程小となる傾向がある. 勿論灣の長さ  $H$

第 I 表 灣内海水の自由運動週期 (単位 =  $\frac{\sqrt{gD}}{H}$ )

$A/B$ $s$	0.20	0.40	0.60	0.80	1.00	1.20	1.50	2.00	2.50
1	5.61	4.87	4.41	4.19	4.00	3.855	3.70	3.50	3.38
2	1.38	1.359			1.333		1.32	1.31	1.30
3	0.800	0.80	0.80	0.80	0.80	0.80	0.80	0.80	0.80
4	0.572	0.572	0.572	0.572	0.572	0.572	0.572	0.572	0.572

には比例し, 深さ  $D$  に就ては  $D^{1/2}$  に逆比例して變化する事は明かである. 尙  $s=2$  以上では  $\frac{B}{A}$  の値に無關係に週期  $T$  は

$$T \approx \frac{2H}{\sqrt{gD}} \left( s - \frac{1}{2} \right)^{-1} \quad (32)$$

で表される.

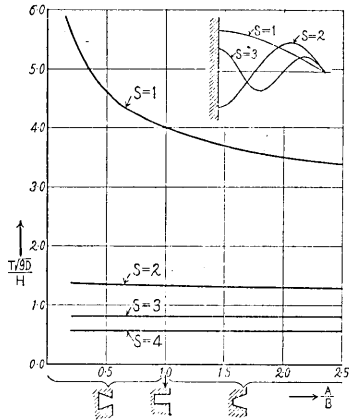
灣口  $x=l_1$  に於て水位が次式で示される様な變化をする時, 即ち

$$\varphi(t) = \eta_0 \left( \frac{\sqrt{gD}}{H} t \right)^3 e^{-\beta \frac{\sqrt{gD}}{H} t} \quad (33)$$

の時は,

$$\int_0^t \xi^3 e^{-a\xi} \sin b(t-\xi) d\xi = \left[ \frac{bt^3 e^{-at}}{(a^2+b^2)} + \frac{babt^2 e^{-at}}{(a^2+b^2)^2} + \frac{b(3a^2-b^2)bt e^{-at}}{(a^2+b^2)^3} + \frac{24ab(a^2-b^2)e^{-at}}{(a^2+b^2)^4} + \frac{6(a^3-6a^2b^2+b^4)}{(a^2+b^2)^4} \sin bt - \frac{24ab(a^2-b^2)}{(a^2+b^2)^4} \cos bt \right] \quad (34)$$

なる關係を用ひて, (25) 或は (26), (28), (30) によつて夫々の灣内の海水運動を研究する事が出来る. 即ちかくする事によつて, (4) なる加速度までも  $t=0$  の時零にする條件も完全に満足さず事が出来る. 具體的な海水面變化の研究は次の機会に譲つておく.



第 3 圖

*4. On the Long Waves in a Bay of Variable Section Generated  
by the Changes in the Elevation at the Mouth of It.*

By Genrokuro NISHIMURA, Takeo TAKAYAMA  
and Kiyoshi KANAI,

Earthquake Research Institute.

Taking into account water friction proportional to the horizontal velocity of water particle, we obtained a general expression for the surface elevation of water in a bay of variable section due to changes in the elevation at the mouth of it. As in the previous paper, we ignore the decay of wave motion in the bay that occurs from the fact that a part of the energy of the reflected wave in the bay is propagated in the open sea as circular wave of diverging type.

Using the general expression of the water elevation thus obtained, we studied the case of a trapezoidal bay of rectangular section and with horizontal bed.