

DP Jack up SIMOPS Operations Dynamic Position Risk Identification

ニチン, ダモダル, ターカー

<https://hdl.handle.net/2324/4784596>

出版情報 : Kyushu University, 2021, 博士 (工学), 課程博士
バージョン :
権利関係 :



氏 名	ニチン ダモダル ターカー			
論 文 名	DP Jack up SIMOPS Operations Dynamic Position Risk Identification (ジャッキアップ船の位置保持性能のリスク評価に関する研究)			
論文調査委員	主 査	九州大学	准教授	山口 悟
	副 査	九州大学	教授	古川 芳孝
	副 査	九州大学	教授	胡 長洪

論 文 審 査 の 結 果 の 要 旨

本論文は洋上作業におけるジャッキアップ船の船位保持性能を向上させることを目的として、脚の下降、上昇時に作用する流体力の変動特性と海底面の影響を数値計算と模型試験により調査し、流体力の変動情報を制御系に反映させることで船位保持制御系の性能を改善する手法を提案している。

数値計算結果の有効性を水槽実験および実海域計測結果によって確認するとともに、ジャッキアップ船の着底、離床における船位保持制御性能の悪化の原因と改善手法について明らかにしたものであり、海洋工学上寄与するところが大きい。よって本論文は博士（工学）の学位論文に値するものと認める。