

ANALISA KARAKTERISTIK GERAKAN HEAVE MODEL BUATAN SEMISUBMERSIBLE BERKAKI 5 DENGAN KONFIGURASI SEGILIMA SAMA SISI

Teguh Herlambang¹, Kresna Oktafianto², Dinita Rahmalia³

¹Program Studi Sistem Informasi Universitas Nahdlatul Ulama Surabaya

³Prodi Matematika FMIPA Universitas PGRI Ronggolawe

⁴Universitas Islam Darul Ulum Lamongan

¹teguh@unusa.ac.id,²kresnaoktafianto@unirow.ac.id

Abstrak— Dewasa ini produktivitas minyak dan gas bumi dalam negeri cenderung menurun. Bahkan antara persediaan gas dan bumi dengan kebutuhan sangat jauh berbeda. Hal ini karena banyak potensi sumber daya alam minyak dan gas bumi yang belum dieksplorasi, khususnya di daerah perairan dalam (lepas pantai). *Semisubmersible* merupakan salah satu fasilitas anjungan lepas pantai terapung yang sering dipakai. Kelebihan dari *semisubmersible* adalah karakteristik gerakannya yang cukup stabil di perairan dalam. Namun, sangat perlu dicermati bahwa desain *semisubmersible* harus sesuai dengan keadaan perairan yang nanti akan diaplikasikan. Kesesuaian itu ditunjukkan dari karakteristik gerak *semisubmersible* di gelombang Reguler dan selanjutnya dilakukan analisa spektra untuk mengetahui karakteristik gerakan di atas gelombang acak. Dalam paper ini, penulis mencoba menganalisa model rancangan secara mandiri *semisubmersible* berkaki lima dengan konfigurasi segilima sama sisi. Gambar 1 berikut merupakan *general arrangement* yang telah dibuat untuk merepresentasikan konfigurasi kaki dari *semisubmersible* (segi lima sama sisi) dengan titik datum kartesian (origin) berada pada daerah buritan *semisubmersible*. Tiap kaki terdiri dari 2 silinder tegak yang berbeda diameter. Silinder bagian bawah berdiameter 20 meter, dan silinder atas berdiameter 16 meter. Panjang *semisubmersible* adalah 100 meter.

Kata Kunci – *Semisubmersible* Berkaki Lima, Karakteristik Gerakan, *Heave*, Konfigurasu Segilima Sama Sisi.

I. PENDAHULUAN

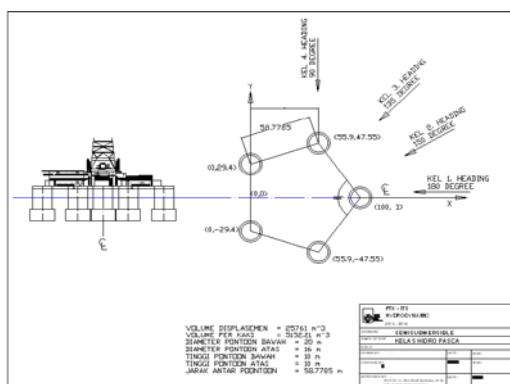
Produktivitas minyak dan gas bumi dalam negeri cenderung menurun pada akhir-akhir

ini. Bahkan antara persediaan gas dan bumi dengan kebutuhan sangat jauh berbeda. Hal ini karena banyak potensi Sumber daya alam minyak dan gas bumi yang belum dieksplorasi, khususnya di daerah perairan dalam (lepas pantai) [1,2]. Hal ini menuntut dibutuhkannya inovasi dalam merancang fasilitas bangunan pendukung lepas pantai yang tangguh untuk beroperasi di wilayah perairan yang cukup ganas. Inovasi dalam merancang fasilitas pengeboran lepas pantai terapung sangat menentukan produktivitas minyak dan gas bumi nantinya.

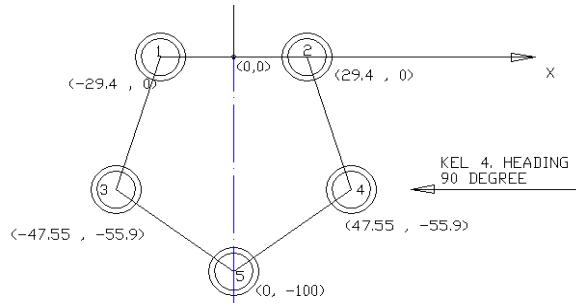
Semisubmersible merupakan salah satu fasilitas anjungan lepas pantai terapung yang sering dipakai. Kelebihan dari *semisubmersible* adalah karakteristik gerakannya yang cukup stabil di perairan dalam [3]. Namun, sangat perlu dicermati bahwa desain *semisubmersible* harus sesuai dengan keadaan perairan yang nanti akan diaplikasikan. Kesesuaian itu ditunjukkan dari karakteristik gerak *semisubmersible* di gelombang Reguler dan selanjutnya dilakukan analisa spektra untuk mengetahui karakteristik gerakan di atas gelombang acak [4].

Dalam paper ini, penulis mencoba menganalisa model rancangan secara mandiri *semisubmersible* berkaki lima dengan konfigurasi segilima sama sisi. Gambar 1 berikut merupakan *general arrangement* yang telah dibuat untuk merepresentasikan konfigurasi kaki dari *semisubmersible* (segi lima sama sisi) dengan titik datum kartesian

(origin) berada pada daerah buritan *semisubmersible*. Tiap kaki terdiri dari 2 silinder tegak yang berbeda diameter. Silinder bagian bawah berdiameter 20 meter, dan silinder atas berdiameter 16 meter. Panjang *semisubmersible* adalah 100 meter. Untuk kasus khusus ini, penulis ingin mengetahui gerakan *Heave* dari anjungan ini, apabila diberi eksitasi gelombang dari arah 90 derajat atau dengan kata lain gelombang sisi. Sesuai dengan arah gelombang datan yaitu dari sisi, sehingga sumbu kartesian arah x harus diputar sedemikian rupa sehingga sejajar dengan arah datang gelombang sisi (arah 90 derajat) seperti yang ditunjukkan pada Gambar 2. beberapa tujuan pada paper ini diantaranya, Penulis ingin mengetahui bagaimana karakteristik gerakan *heave* *semisubmersible* berkaki 5 dengan konfigurasi segilima sama sisi apabila diberi eksitasi gelombang arah 90 derajat (gelombang sisi), Dari karakteristik gelombang reguler Penulis ingin mengetahui bagaimana karakteristik gerakan *heave* *semisubmersible* berkaki 5 dengan konfigurasi segilima sama sisi apabila diberi eksitasi gelombang acak dengan tinggi gelombang signifikan 4 meter, dengan batasan penelitian diantaranya adalah Gerakan yang dianalisa hanya untuk gerakan translasional untuk gerakan *heave*, formulasi Spektra yang dipakai adalah ITTC/ISSC 1970, Arah gelombang adalah gelombang sisi dari arah 90 derajat, dan ζ_0 = amplitudo gelombang ditetapkan sebesar 1.0 m (unity).



Gambar 1: General Arrangement semisubmersible



Gambar 2: Arah datang gelombang 90 derajat (gelombang sisi)

RAO (*Response Amplitude Operators*)

Response-Amplitude Operator (RAO) adalah fungsi respon yang terjadi akibat gelombang dalam rentang frekuensi yang mengenai struktur. Hal ini dikarenakan RAO adalah alat untuk mentransfer beban luar (gelombang) dalam bentuk respon pada suatu struktur. Menurut Djatmiko (2012), respon gerakan RAO terbagi menjadi dua yaitu:

1. Respon gerakan RAO untuk gerakan translasi yaitu *surge*, *sway*, dan *heave* ($k = 1, 2, 3$ atau x, y, z), merupakan perbandingan langsung antara amplitudo gerakannya dibanding dengan amplitudo gelombang (dalam satuan panjang). Pers. (1) digunakan untuk menentukan RAO gerakan translasi.

2. RAO untuk gerakan rotasi yaitu *roll*, *pitch*, dan *yaw* ($k = 4, 5, 6$ atau θ, ϕ, ψ) adalah merupakan perbandingan antara amplitudo gerakan rotasi dengan kemiringan gelombang (hasil kali antara angka gelombang dengan amplitudo gelombang insiden). Pers. (2) digunakan untuk menentukan RAO gerakan rotasi.

$$RAO = \frac{\zeta_{ko}}{\zeta_0} = \frac{\zeta_{ko}}{(\omega^2 / g) \zeta_0} \text{ (rad / rad)} \dots (2)$$

Spektrum Gelombang Dan Gaya Eksitasi

Spektrum gelombang yang dipakai dalam laporan ini adalah spektrum ITTC (*International Towing Tank Conference*) (1975). Pada acara ITTC (*International Towing Tank Conference*) ke-14 tahun 1975 di kota Ottawa, Kanada, Mirokhin dan Kholodilin (1975) telah mengajukan suatu

formula baru untuk spectra gelombang, dengan mempertimbangkan data mutakhir pada saat itu. Formulasi spectra ITTC dalam buku Djatmiko (2012) dapat ditulis sesuai dengan Pers. (4.3) [4].

$$\zeta(\omega) = \frac{0.0081 \cdot g^2}{\omega^5} \cdot \exp\left(\frac{-3.11}{H s^2 \omega^2}\right) \dots \dots \dots (3)$$

Hal yang sangat menarik, meskipun secara konstanta dalam persamaan berbeda, namun ternyata hasil kurva spectra dari ITTC/ISSC 1975 ini sama dengan Bretschneider (1959) dan beberapa yang lain, Djatmiko (2012).

Perhitungan gaya eksitasi membutuhkan beberapa hal yang harus diperhatikan, seperti yang berikut ini:

Persamaan gerakan struktur di atas gelombang reguler: (RAO dihitung untuk gelombang reguler)

$$M\ddot{z} + B\dot{z} + K_z z = F_{0z} e^{-i\omega t} \quad \dots \dots \dots \quad (4)$$

Dimana $M\ddot{z}$ adalah *inertia Force* , $B\dot{z}$ adalah *damping force* dan $K_z z$ adalah *restoring force*.

- Untuk penyederhanaan permasalahan gaya redaman sementara ini diabaikan.
 - Gaya pengembali mudah diselesaikan. Berhubungan dengan kekakuan.
 - Gaya inersia akan diselesaikan sebagai berikut:
 1. Gaya tekanan dinamis (*pressure force*).

Persamaan untuk gaya tekanan adalah:

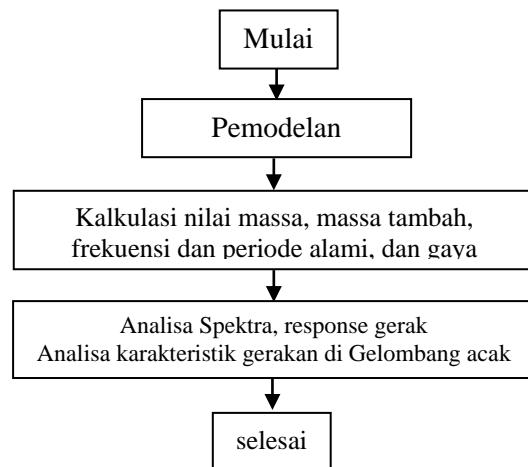
2. Gaya percepatan (partikel gelombang) (*acceleration force*)

Persamaan untuk gaya percepatan adalah:

$$F_x \equiv -m \omega^2 \rho^2 e^{-k_0 x} \cos(k_0 x - \omega t) \quad (6)$$

Dalam penelitian ini ada beberapa tahapan yang dilakukan sebagai *sequence* dalam analisa karakteristik gerakan bangunan apung. Gambar 3 menjelaskan urutan pengerjaan tugas ini. Pengerjaan dimulai dari tahapan pemodelan *semisubmersible* yang ditunjukkan dengan konfigurasi kaki, dan masing-masing koordinat kartesiannya. Kemudian dilakukan kalkulasi RAO sebagai representasi dari karakteristik gerakan *semisubmersible* di atas gelombang reguler. Apabila telah diperoleh nilai RAO maka dilakukan analisa Spektra yang nantinya akan

menghasilkan Spektra respons yang merupakan karakteristik gerakan di gelombang acak. Apabila spektra respons telah didapat harga-harga stokastik seperti nilai gerakan signifikan, nilai gerakan ekstrim bisa didapat.



Gambar 3: Diagram Alir Penelitian

II. HASIL DAN PEMBAHASAN

Pertama-tama kita perlu mengetahui data utama dari dimensi *semisubmersible* yang dijelaskan pada Tabel 1 berikut ini. Data-data ini merupakan hal mendasar dari analisa gerakan *Heave* di atas gelombang reguler sesuai dengan gambar konfigurasi kaki *semisubmersible* pada Gambar 1.

Tabel 1: Data utama *Semisubmersible* kaki lima

D ₁	16	m
D ₂	20	m
h ₁	10	m
h ₂	10	m
H _s	4	m
ρ	1.025	ton/m ³
g	9.81	m/s ²
ζ ₀	1	m
Arah	90	°
π	3.14159	

Sesuai gambar yang ditunjukkan pada Gambar 2 dengan arah datang gelombang sisi yaitu 90 derajat. Maka kita dapat menentukan koordinat dari masing-masing kaki *semisubmersible*. Koordinatnya adalah ditunjukkan pada Tabel 2.

Dari dimensi-dimensi utama yang ditunjukkan pada Tabel 1. kita bisa menentukan massa silinder, kekakuan, massa tambah *heave* dan dalam hal tertentu kita juga memerlukan nilai natural frekuensi serta periode naturalnya. Nilai natural frekuensi nantinya bisa dikorelasikan dengan geometri grafik *Response Amplitude Operator*, yaitu pada nilai tertinggi (puncak). Harga –harga tersebut dapat dilihat pada Tabel 3. pada tabel tersebut terlihat bahwa semakin besar massa atau luas permukaan yang terjadi, semakin besar nilai kekakuan yang ada dalam struktur terapung. Hal yang menarik adalah frekuensi dan periode natural, baik untuk 1 kaki dan untuk seluruh kaki pada *semisubmersible* mempunyai harga yang sama. Hal ini kemungkinan disebabkan karena keseragaman bentuk dan massa dari masing-masing kaki di *semisubmersible*.

Tabel 2: Koordinat masing-masing kaki *semisubmersible*

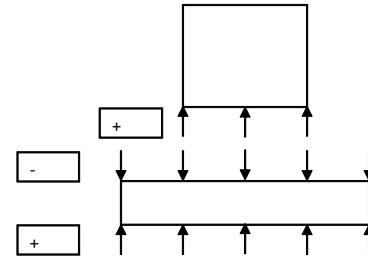
kaki 1	x	=	-29.4
	y	=	0
kaki 2	x	=	29.4
	y	=	0
kaki 3	x	=	-47.55
	y	=	-55.9
kaki 4	x	=	47.55
	y	=	-55.9
kaki 5	x	=	0
	y	=	-100

Tabel 3: Nilai-nilai massa, massa tambah, periode dan frekuensi alami *semisubmersible*

	K_2 (ton/ s^2)	m_1 (ton)	m_2 (ton)	m_{AZ1} (ton)	m_{AZ2} (ton)	m_{TOTAL} (ton)	$m_{AZ-total}$ (ton)	T_p (detik)	V_n (rad/s)
1 kaki	2021.72797	2010.619	3141.593	699.733	2733.333	5152.212	3433.067	12.94779	0.485271
seluruh kaki	10108.6398	10053.1	15707.96	3498.667	13666.67	25761.06	17165.33	12.94779	0.485271

Untuk memperoleh harga gerakan di atas gelombang Reguler, kita perlu mengetahui nilai-nilai gaya tekanan di tiap kaki *semisubmersible*. Dimana dengan memanfaatkan persamaan (4.5) , koordinat X masing-masing kaki *semisubmersible* yang ada di Tabel 2. dan *free body diagram* seperti pada Gambar 4 berikut

Perhitungan gaya tekanan



Gambar 4: *Free Body diagram* perhitungan gaya tekanan kaki *semisubmersible*

Maka didapat nilai gaya tekanan tiap kaki sebagaimana disajikan pada Tabel 4 berikut:

Tabel 4: nilai persamaan gaya tekanan tiap kaki *semisubmersible*

Gaya tekanan pada kaki 1		K_w 0.002284
sil-1(+)	$2021.728 *(\text{EXP}((v^2)/N8)*N4))$	*cos(Kw x-v*t)
sil-2(-)	$-3158.95 *(\text{EXP}((v^2)/N8)*N4))$	*cos(Kw x-v*t)
sil-2(+)	$3158.95 *(\text{EXP}((v^2)/N8)*(N4+N5)))$	*cos(Kw x-v*t)
total	$-1137.22 *(\text{EXP}((v^2)/N8)*N4))$	$+ 3158.95 *(\text{EXP}((v^2)/N8)*(N4+N5)))$ *cos(Kw x-v*t)

Gaya tekanan pada kaki 2		
sil-1(+)	$2021.728 *(\text{EXP}((v^2)/N8)*N4))$	*cos(Kw x-v*t)
sil-2(-)	$-3158.95 *(\text{EXP}((v^2)/N8)*N4))$	*cos(Kw x-v*t)
sil-2(+)	$3158.95 *(\text{EXP}((v^2)/N8)*(N4+N5)))$	*cos(Kw x-v*t)
total	$-1137.22 *(\text{EXP}((v^2)/N8)*N4))$	$+ 3158.95 *(\text{EXP}((v^2)/N8)*(N4+N5)))$ *cos(Kw x-v*t)

Gaya tekanan pada kaki 3		
sil-1(+)	$2021.728 *(\text{EXP}((v^2)/N8)*N4))$	*cos(Kw x-v*t)
sil-2(-)	$-3158.95 *(\text{EXP}((v^2)/N8)*N4))$	*cos(Kw x-v*t)
sil-2(+)	$3158.95 *(\text{EXP}((v^2)/N8)*(N4+N5)))$	*cos(Kw x-v*t)
total	$-1137.22 *(\text{EXP}((v^2)/N8)*N4))$	$+ 3158.95 *(\text{EXP}((v^2)/N8)*(N4+N5)))$ *cos(Kw x-v*t)

Gaya tekanan pada kaki 4		
sil-1(+)	$2021.728 *(\text{EXP}((v^2)/N8)*N4))$	*cos(Kw x-v*t)
sil-2(-)	$-3158.95 *(\text{EXP}((v^2)/N8)*N4))$	*cos(Kw x-v*t)
sil-2(+)	$3158.95 *(\text{EXP}((v^2)/N8)*(N4+N5)))$	*cos(Kw x-v*t)
total	$-1137.22 *(\text{EXP}((v^2)/N8)*N4))$	$+ 3158.95 *(\text{EXP}((v^2)/N8)*(N4+N5)))$ *cos(Kw x-v*t)

Gaya tekanan pada kaki 5		
sil-1(+)	$2021.728 *(\text{EXP}((v^2)/N8)*N4))$	*cos(Kw x-v*t)
sil-2(-)	$-3158.95 *(\text{EXP}((v^2)/N8)*N4))$	*cos(Kw x-v*t)
sil-2(+)	$3158.95 *(\text{EXP}((v^2)/N8)*(N4+N5)))$	*cos(Kw x-v*t)
total	$-1137.22 *(\text{EXP}((v^2)/N8)*N4))$	$+ 3158.95 *(\text{EXP}((v^2)/N8)*(N4+N5)))$ *cos(Kw x-v*t)

Pada Tabel 4 di nilai total masih terdapat variabel ϖ , x, dan t. Hal ini merupakan proses nilai input dari koordinat x kaki *semisubmersible*, nilai variasi frekuensi yang nantinya akan tersaji dalam grafik RAO yang mewakili daerah kritis, sub kritis da super kritis, serta nilai t yang merupakan waktunya ke berapa yang merupakan determinasi nilai puncak gelombang reguler.

Tabel 5: Gaya tekanan *semisubmersible* pada frekuensi sub kritis 0.1 rad/s

Tabel 6: Gaya tekanan *semisubmersible* pada frekuensi kritis 0.48 rad/s

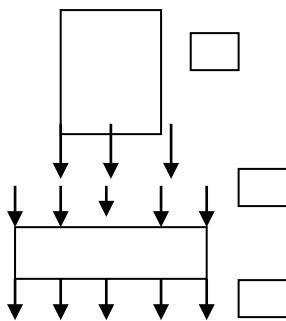
t	GAYA TERAKAN					Total
	kaki 1 v = x = y = z =	kaki 2 v = x = y = z =	kaki 3 v = x = y = z =	kaki 4 v = x = y = z =	kaki 5 v = x = y = z =	
0	829 -0.48 rad/s	2021.73 0.48 rad/s	2021.73 -0.48 rad/s	2021.73 0.48 rad/s	2021.73 -0.48 rad/s	2021.73 0.48 rad/s
1	419 -0.56	1793.264 1159.503	1793.264 1159.503	1793.264 1159.503	1793.264 1159.503	1793.264 1159.503
3	-571 -0.94	263.6815 -491.734	263.6815 -491.734	263.6815 -491.734	263.6815 -491.734	263.6815 -491.734
4	-1074 -0.97	-1490.81 -192.59	-1490.81 -192.59	-1490.81 -192.59	-1490.81 -192.59	-1490.81 -192.59
6	-581 -0.99	-103.17 -1.07	-103.17 -1.07	-103.17 -1.07	-103.17 -1.07	-103.17 -1.07
8	-199 -1.01	1548.38 -773.103	1548.38 -773.103	1548.38 -773.103	1548.38 -773.103	1548.38 -773.103
10	755 -1.02	176.8993 1086.921	176.8993 1086.921	176.8993 1086.921	176.8993 1086.921	176.8993 1086.921
11	1024 -1.07	1086.921 -1430.47	1086.921 -1430.47	1086.921 -1430.47	1086.921 -1430.47	1086.921 -1430.47
12	1051 -1.07	1751.287 -1801.06	1751.287 -1801.06	1751.287 -1801.06	1751.287 -1801.06	1751.287 -1801.06
13	858 -1.04	2019.845 -1801.06	2019.845 -1801.06	2019.845 -1801.06	2019.845 -1801.06	2019.845 -1801.06
14	462 -1.04	1831.897 -1801.06	1831.897 -1801.06	1831.897 -1801.06	1831.897 -1801.06	1831.897 -1801.06
15	-393 -1.04	1229.922 -1012.313	1229.922 -1012.313	1229.922 -1012.313	1229.922 -1012.313	1229.922 -1012.313
16	-531 -0.97	349.972 -609.075	349.972 -609.075	349.972 -609.075	349.972 -609.075	349.972 -609.075
17	-903 -1.07	-609.075 -1430.47	-609.075 -1430.47	-609.075 -1430.47	-609.075 -1430.47	-609.075 -1430.47
19	-997 -1.04	-1928.56 -1801.06	-1928.56 -1801.06	-1928.56 -1801.06	-1928.56 -1801.06	-1928.56 -1801.06
20	-697 -1.04	-1990.77 -1801.06	-1990.77 -1801.06	-1990.77 -1801.06	-1990.77 -1801.06	-1990.77 -1801.06
22	271 -1.04	483.031 -1801.06	483.031 -1801.06	483.031 -1801.06	483.031 -1801.06	483.031 -1801.06
23	721 -1.04	88.78725 -1801.06	88.78725 -1801.06	88.78725 -1801.06	88.78725 -1801.06	88.78725 -1801.06
24	1008 -1.05	1012.313 -1706.045	1012.313 -1706.045	1012.313 -1706.045	1012.313 -1706.045	1012.313 -1706.045
25	1067 -1.05	1706.045 -2014.194	1706.045 -2014.194	1706.045 -2014.194	1706.045 -2014.194	1706.045 -2014.194
26	885 -1.05	2014.194 -1867.114	2014.194 -1867.114	2014.194 -1867.114	2014.194 -1867.114	2014.194 -1867.114
27	503 -1.05	1867.114 -1298.048	1867.114 -1298.048	1867.114 -1298.048	1867.114 -1298.048	1867.114 -1298.048
28	7.18 -1.05	1298.048 -435.61	1298.048 -435.61	1298.048 -435.61	1298.048 -435.61	1298.048 -435.61
29	-490 -1.05	-435.61 -525.281	-435.61 -525.281	-435.61 -525.281	-435.61 -525.281	-435.61 -525.281
30	-877 -1.06	-525.281 -1367.45	-525.281 -1367.45	-525.281 -1367.45	-525.281 -1367.45	-525.281 -1367.45
31	-1066 -1.03	-1900.57 -2004.13	-1900.57 -2004.13	-1900.57 -2004.13	-1900.57 -2004.13	-1900.57 -2004.13
32	-1013 -1.03	-2004.13 -1801.06	-2004.13 -1801.06	-2004.13 -1801.06	-2004.13 -1801.06	-2004.13 -1801.06
33	-732 -1.03	-1801.06 -2004.13	-1801.06 -2004.13	-1801.06 -2004.13	-1801.06 -2004.13	-1801.06 -2004.13
34	-556 -1.03	-1801.06 -103.17	-1801.06 -103.17	-1801.06 -103.17	-1801.06 -103.17	-1801.06 -103.17
35	226 -1.03	491.368 -2507.754	491.368 -2507.754	491.368 -2507.754	491.368 -2507.754	491.368 -2507.754
36	686 -1.03	2507.754 -935.8165	2507.754 -935.8165	2507.754 -935.8165	2507.754 -935.8165	2507.754 -935.8165
37	991 -1.03	935.8165 -1657.621	935.8165 -1657.621	935.8165 -1657.621	935.8165 -1657.621	935.8165 -1657.621
38	1072 -1.03	1657.621 -1657.621	1657.621 -1657.621	1657.621 -1657.621	1657.621 -1657.621	1657.621 -1657.621
39	911 -1.03	2004.787 -1808.85	2004.787 -1808.85	2004.787 -1808.85	2004.787 -1808.85	2004.787 -1808.85
40	544 -1.03	1808.85 -1808.85	1808.85 -1808.85	1808.85 -1808.85	1808.85 -1808.85	1808.85 -1808.85
41	53.6 -1.03	1363.754 -1363.754	1363.754 -1363.754	1363.754 -1363.754	1363.754 -1363.754	1363.754 -1363.754
42	-449 -1.03	520.4356 -440.506	520.4356 -440.506	520.4356 -440.506	520.4356 -440.506	520.4356 -440.506
43	-849 -1.03	-440.506 -1301.89	-440.506 -1301.89	-440.506 -1301.89	-440.506 -1301.89	-440.506 -1301.89
44	-1058 -1.03	-1301.89 -1869.03	-1301.89 -1869.03	-1301.89 -1869.03	-1301.89 -1869.03	-1301.89 -1869.03
45	-1028 -1.03	-1869.03 -2013.75	-1869.03 -2013.75	-1869.03 -2013.75	-1869.03 -2013.75	-1869.03 -2013.75
46	-765 -1.03	-2013.75 -1703.35	-2013.75 -1703.35	-2013.75 -1703.35	-2013.75 -1703.35	-2013.75 -1703.35
47	-330 -1.03	-1703.35 -1801.06	-1703.35 -1801.06	-1703.35 -1801.06	-1703.35 -1801.06	-1703.35 -1801.06
48	-550 -1.03	-1801.06 -84.7564	-1801.06 -84.7564	-1801.06 -84.7564	-1801.06 -84.7564	-1801.06 -84.7564
49	912 -1.03	857.5754 -857.5754	857.5754 -857.5754	857.5754 -857.5754	857.5754 -857.5754	857.5754 -857.5754
51	1075 -1.03	1606.106 -1991.641	1606.106 -1991.641	1606.106 -1991.641	1606.106 -1991.641	1606.106 -1991.641
52	935 -1.03	1991.641 -1927.045	1991.641 -1927.045	1991.641 -1927.045	1991.641 -1927.045	1991.641 -1927.045
53	583 -1.03	1927.045 -1426.917	1927.045 -1426.917	1927.045 -1426.917	1927.045 -1426.917	1927.045 -1426.917
54	99.9 -1.03	1426.917 -604.2909	1426.917 -604.2909	1426.917 -604.2909	1426.917 -604.2909	1426.917 -604.2909
55	-406 -1.03	-604.2909 -354.911	-604.2909 -354.911	-604.2909 -354.911	-604.2909 -354.911	-604.2909 -354.911
56	-820 -1.03	-354.911 -1233.9	-354.911 -1233.9	-354.911 -1233.9	-354.911 -1233.9	-354.911 -1233.9
57	-1049 -1.03	-1233.9 -1834.01	-1233.9 -1834.01	-1233.9 -1834.01	-1233.9 -1834.01	-1233.9 -1834.01
58	-1041 -1.03	-1834.01 -2019.62	-1834.01 -2019.62	-1834.01 -2019.62	-1834.01 -2019.62	-1834.01 -2019.62
59	-797 -1.03	-2019.62 -2019.62	-2019.62 -2019.62	-2019.62 -2019.62	-2019.62 -2019.62	-2019.62 -2019.62

Tabel 7: Gaya tekanan *semisubmersible* pada frekuensi superkritis 2 rad/s

Asumsinya adalah ke-5 kaki jaket tersebut mengalami gerakan heave bersamaan, atau

sama-sama mengenai puncak gelombang bersamaan. Walaupun faktanya apabila 1 kaki mengenai puncak dan bergerak *heave*, belum tentu kaki *semisubmersible* lainnya juga mengalami hal yang sama. Sehingga nilai gaya tekanan dengan variasi waktu, dan masukan nilai x pada nilai frekuensi tertentu, maka disajikan dalam tabel. Tabel 5. merupakan tabulasi gaya tekanan di kaki *Semisubmersible* selama 60 detik, dan mewakili frekuensi gelombang sub kritis yaitu $\omega=0.1$ rad/s. Tabel 6 merupakan tabulasi gaya tekanan di kaki *semisubmersible* selama 60 detik, dan mewakili frekuensi kritis yaitu $\omega=0.48$ rad/s. Dan Tabel 7 merupakan tabulasi gaya tekanan di kaki *semisubmersible* selama 60 detik dan mewakili frekuensi superkritis yaitu $\omega=2$ rad/s.

Sama Halnya dengan Gaya tekanan, Gaya percepatan mengasumsikan bahwa semua kaki *semisubmersible* bergerak bersamaan, Dan arahnya sama. Untuk memperoleh harga gerakan di atas gelombang Reguler, kita perlu mengetahui nilai-nilai gaya percepatan di tiap kaki *semisubmersible*. Dimana dengan memanfaatkan persamaan (4.6) , koordinat X masing-masing kaki *semisubmersible* yang ada di Tabel 8. dan *free body diagram* seperti pada Gambar 5 berikut



Gambar 5: Free Body Diagram Gaya percepatan untuk gerakan *heave* pada kaki *semisubmersible*

Maka didapat nilai gaya percepatan tiap kaki sebagaimana disajikan pada Tabel 8 berikut:

Tabel 8: nilai persamaan gaya percepatan tiap kaki *semisubmersible*

Gaya percepatan pada kaki 1						
sin(1*)	-699.733 * v^2	*EXP((v *2)/N8)*N4))	*cos(Kw x*v)			
sin(2*)	-2733.33 * v^2	*EXP((v -2)/N8)*N4))	*cos(Kw x*v)			
sin(2*)	-2733.33 * v^2	*EXP((v *2)/N8)*N4))	*cos(Kw x*v)			
total	-3433.07	* v^2	*EXP((v *2)/N8)*N4))	*cos(Kw x*v)	+ -2733.33 * v^2	*EXP((v *2)/N8)*(N4+N5)) *cos(Kw x*v)
Gaya percepatan pada kaki 2						
sin(1*)	-699.733 * v^2	*EXP((v *2)/N8)*N4))	*cos(Kw x*v)			
sin(2*)	-2733.33 * v^2	*EXP((v -2)/N8)*N4))	*cos(Kw x*v)			
sin(2*)	-2733.33 * v^2	*EXP((v *2)/N8)*N4))	*cos(Kw x*v)			
total	-3433.07	* v^2	*EXP((v *2)/N8)*N4))	*cos(Kw x*v)	+ -2733.33 * v^2	*EXP((v *2)/N8)*(N4+N5)) *cos(Kw x*v)
Gaya percepatan pada kaki 3						
sin(1*)	-699.733 * v^2	*EXP((v *2)/N8)*N4))	*cos(Kw x*v)			
sin(2*)	-2733.33 * v^2	*EXP((v -2)/N8)*N4))	*cos(Kw x*v)			
sin(2*)	-2733.33 * v^2	*EXP((v *2)/N8)*N4))	*cos(Kw x*v)			
total	-3433.07	* v^2	*EXP((v *2)/N8)*N4))	*cos(Kw x*v)	+ -2733.33 * v^2	*EXP((v *2)/N8)*(N4+N5)) *cos(Kw x*v)

Gaya percepatan pada kaki 3						
sin(1*)	-699.733 * v^2	*EXP((v *2)/N8)*N4))	*cos(Kw x*v)			
sin(2*)	-2733.33 * v^2	*EXP((v -2)/N8)*N4))	*cos(Kw x*v)			
sin(2*)	-2733.33 * v^2	*EXP((v *2)/N8)*N4))	*cos(Kw x*v)			
total	-3433.07	* v^2	*EXP((v *2)/N8)*N4))	*cos(Kw x*v)	+ -2733.33 * v^2	*EXP((v *2)/N8)*(N4+N5)) *cos(Kw x*v)

Gaya percepatan pada kaki 4						
sin(1*)	-699.733 * v^2	*EXP((v *2)/N8)*N4))	*cos(Kw x*v)			
sin(2*)	-2733.33 * v^2	*EXP((v -2)/N8)*N4))	*cos(Kw x*v)			
sin(2*)	-2733.33 * v^2	*EXP((v *2)/N8)*N4))	*cos(Kw x*v)			
total	-3433.07	* v^2	*EXP((v *2)/N8)*N4))	*cos(Kw x*v)	+ -2733.33 * v^2	*EXP((v *2)/N8)*(N4+N5)) *cos(Kw x*v)

Gaya percepatan pada kaki 5						
sin(1*)	-699.733 * v^2	*EXP((v *2)/N8)*N4))	*cos(Kw x*v)			
sin(2*)	-2733.33 * v^2	*EXP((v -2)/N8)*N4))	*cos(Kw x*v)			
sin(2*)	-2733.33 * v^2	*EXP((v *2)/N8)*N4))	*cos(Kw x*v)			
total	-3433.07	* v^2	*EXP((v *2)/N8)*N4))	*cos(Kw x*v)	+ -2733.33 * v^2	*EXP((v *2)/N8)*(N4+N5)) *cos(Kw x*v)

Gaya percepatan pada kaki 6						
sin(1*)	-699.733 * v^2	*EXP((v *2)/N8)*N4))	*cos(Kw x*v)			
sin(2*)	-2733.33 * v^2	*EXP((v -2)/N8)*N4))	*cos(Kw x*v)			
sin(2*)	-2733.33 * v^2	*EXP((v *2)/N8)*N4))	*cos(Kw x*v)			
total	-3433.07	* v^2	*EXP((v *2)/N8)*N4))	*cos(Kw x*v)	+ -2733.33 * v^2	*EXP((v *2)/N8)*(N4+N5)) *cos(Kw x*v)

Gaya percepatan pada kaki 7						
sin(1*)	-699.733 * v^2	*EXP((v *2)/N8)*N4))	*cos(Kw x*v)			
sin(2*)	-2733.33 * v^2	*EXP((v -2)/N8)*N4))	*cos(Kw x*v)			
sin(2*)	-2733.33 * v^2	*EXP((v *2)/N8)*N4))	*cos(Kw x*v)			
total	-3433.07	* v^2	*EXP((v *2)/N8)*N4))	*cos(Kw x*v)	+ -2733.33 * v^2	*EXP((v *2)/N8)*(N4+N5)) *cos(Kw x*v)

Gaya percepatan pada kaki 8						
sin(1*)	-699.733 * v^2	*EXP((v *2)/N8)*N4))	*cos(Kw x*v)			
sin(2*)	-2733.33 * v^2	*EXP((v -2)/N8)*N4))	*cos(Kw x*v)			
sin(2*)	-2733.33 * v^2	*EXP((v *2)/N8)*N4))	*cos(Kw x*v)			
total	-3433.07	* v^2	*EXP((v *2)/N8)*N4))	*cos(Kw x*v)	+ -2733.33 * v^2	*EXP((v *2)/N8)*(N4+N5)) *cos(Kw x*v)

Gaya percepatan pada kaki 9						
sin(1*)	-699.733 * v^2	*EXP((v *2)/N8)*N4))	*cos(Kw x*v)			
sin(2*)	-2733.33 * v^2	*EXP((v -2)/N8)*N4))	*cos(Kw x*v)			
sin(2*)	-2733.33 * v^2	*EXP((v *2)/N8)*N4))	*cos(Kw x*v)			
total	-3433.07	* v^2	*EXP((v *2)/N8)*N4))	*cos(Kw x*v)	+ -2733.33 * v^2	*EXP((v *2)/N8)*(N4+N5)) *cos(Kw x*v)

Gaya percepatan pada kaki 10						
sin(1*)	-699.733 * v^2	*EXP((v *2)/N8)*N4))	*cos(Kw x*v)			
sin(2*)	-2733.33 * v^2	*EXP((v -2)/N8)*N4))	*cos(Kw x*v)			
sin(2*)	-2733.33 * v^2	*EXP((v *2)/N8)*N4))	*cos(Kw x*v)			
total	-3433.07	* v^2	*EXP((v *2)/N8)*N4))	*cos(Kw x*v)	+ -2733.33 * v^2	*EXP((v *2)/N8)*(N4+N5)) *cos(Kw x*v)

Gaya percepatan pada kaki 11						
sin(1*)	-699.733 * v^2	*EXP((v *2)/N8)*N4))	*cos(Kw x*v)			
sin(2*)	-2733.33 * v^2	*EXP((v -2)/N8)*N4))	*cos(Kw x*v)			
sin(2*)	-2733.33 * v^2	*EXP((v *2)/N8)*N4))	*cos(Kw x*v)			
total	-3433.07	* v^2	*EXP((v *2)/N8)*N4))	*cos(Kw x*v)	+ -2733.33 * v^2	*EXP((v *2)/N8)*(N4+N5)) *cos(Kw x*v)

Gaya percepatan pada kaki 12						
sin(1*)	-699.733 * v^2	*EXP((v *2)/N8)*N4))	*cos(Kw x*v)			
sin(2*)	-2733.33 * v^2	*EXP((v -2)/N8)*N4))	*cos(Kw x*v)			
sin(2*)	-2733.33 * v^2	*EXP((v *2)/N8)*N4))	*cos(Kw x*v)			
total	-3433.07	* v^2	*EXP((v *2)/N8)*N4))	*cos(Kw x*v)	+ -2733.33 * v^2	*EXP((v *2)/N8)*(N4+N5)) *cos(Kw x*v)

Gaya percepatan pada kaki 13						
sin(1*)	-699.733 * v^2	*EXP((v *2)/N8)*N4))	*cos(Kw x*v)			
sin(2*)	-2733.33 * v^2	*EXP((v -2)/N8)*N4))	*cos(Kw x*v)			
sin(2*)	-2733.33 * v^2	*EXP((v *2)/N8)*N4))	*cos(Kw x*v)			
total	-3433.07	* v^2	*EXP((v *2)/N8)*N4))	*cos(Kw x*v)	+ -2733.33 * v^2	*EXP((v *2)/N8)*(N4+N5)) *cos(Kw x*v)

Gaya percepatan pada kaki 14						
sin(1*)	-699.733 * v^2	*EXP((v *2)/N8)*N4))	*cos(Kw x*v)			
sin(2*)	-2733.33 * v^2	*EXP((v -2)/N8)*N4))	*cos(Kw x*v)			
sin(2*)	-2733.33 * v^2	*EXP((v *2)/N8)*N4))	*cos(Kw x*v)			
total	-3433.07	* v^2	*EXP((v *2)/N8)*N4))	*cos(Kw x*v)	+ -2733.33 * v^2	*EXP((v *2)/N8)*(N4+N5)) *cos(Kw x*v)

Gaya percepatan pada kaki 15						
sin(1*)	-699.733 * v^2	*EXP((v *2)/N8)*N4))	*cos(Kw x*v)			
sin(2*)	-2733.33 * v^2	*EXP((v -2)/N8)*N4))	*cos(Kw x*v)			
sin(2*)	-2733.33 * v^2	*EXP((v *2)/N8)*N4))	*cos(Kw x*v)			
total	-3433.07	* v^2	*EXP((v *2)/N8)*N4))	*cos(Kw x*v)	+ -2733.33 * v^2	*EXP((v *2)/N8)*(N4+N5)) *cos(Kw x*v)

||
||
||

t	Kaki 1		Kaki 2		Kaki 3		Kaki 4		Kaki 5		Total
	α_1	$\alpha_1 \text{ rad/s}$	α_2	$\alpha_2 \text{ rad/s}$	α_3	$\alpha_3 \text{ rad/s}$	α_4	$\alpha_4 \text{ rad/s}$	α_5	$\alpha_5 \text{ rad/s}$	
0	-107.107	-1.07107	-106.000	-1.06000	-107.107	-1.07107	-106.000	-1.06000	-107.107	-1.07107	-10600.00
1	-51.114	-0.51114	-50.000	-0.50000	-51.114	-0.51114	-50.000	-0.50000	-51.114	-0.51114	-5000.00
2	-25.557	-0.25557	-24.000	-0.24000	-25.557	-0.25557	-24.000	-0.24000	-25.557	-0.25557	-2400.00
3	-13.280	-0.13280	-12.000	-0.12000	-13.280	-0.13280	-12.000	-0.12000	-13.280	-0.13280	-1200.00
4	-7.640	-0.07640	-7.000	-0.07000	-7.640	-0.07640	-7.000	-0.07000	-7.640	-0.07640	-700.00
5	-4.020	-0.04020	-4.000	-0.04000	-4.020	-0.04020	-4.000	-0.04000	-4.020	-0.04020	-400.00
6	-2.010	-0.02010	-2.000	-0.02000	-2.010	-0.02010	-2.000	-0.02000	-2.010	-0.02010	-200.00
7	-1.005	-0.01005	-1.000	-0.01000	-1.005	-0.01005	-1.000	-0.01000	-1.005	-0.01005	-100.00
8	-0.502	-0.00502	-0.500	-0.00500	-0.502	-0.00502	-0.500	-0.00500	-0.502	-0.00502	-50.00
9	-0.251	-0.00251	-0.250	-0.00250	-0.251	-0.00251	-0.250	-0.00250	-0.251	-0.00251	-25.00
10	-0.126	-0.00126	-0.125	-0.00125	-0.126	-0.00126	-0.125	-0.00125	-0.126	-0.00126	-12.50
11	-0.063	-0.00063	-0.062	-0.00062	-0.063	-0.00063	-0.062	-0.00062	-0.063	-0.00063	-6.20
12	-0.031	-0.00031	-0.030	-0.00030	-0.031	-0.00031	-0.030	-0.00030	-0.031	-0.00031	-3.00
13	-0.015	-0.00015	-0.014	-0.00014	-0.015	-0.00015	-0.014	-0.00014	-0.015	-0.00015	-1.40
14	-0.007	-0.00007	-0.006	-0.00006	-0.007	-0.00007	-0.006	-0.00006	-0.007	-0.00007	-0.60
15	-0.003	-0.00003	-0.002	-0.00002	-0.003	-0.00003	-0.002	-0.00002	-0.003	-0.00003	-0.20
16	-0.0015	-0.000015	-0.001	-0.00001	-0.0015	-0.000015	-0.001	-0.00001	-0.0015	-0.000015	-0.10
17	-0.0007	-0.000007	-0.0005	-0.000005	-0.0007	-0.000007	-0.0005	-0.000005	-0.0007	-0.000007	-0.05
18	-0.0003	-0.000003	-0.0002	-0.000002	-0.0003	-0.000003	-0.0002	-0.000002	-0.0003	-0.000003	-0.02
19	-0.00015	-0.0000015	-0.0001	-0.000001	-0.00015	-0.0000015	-0.0001	-0.000001	-0.00015	-0.0000015	-0.01
20	-0.00007	-0.0000007	-0.00005	-0.0000005	-0.00007	-0.0000007	-0.00005	-0.0000005	-0.00007	-0.0000007	-0.005
21	-0.00003	-0.0000003	-0.00002	-0.0000002	-0.00003	-0.0000003	-0.00002	-0.0000002	-0.00003	-0.0000003	-0.002
22	-0.000015	-0.00000015	-0.00001	-0.0000001	-0.000015	-0.00000015	-0.00001	-0.0000001	-0.000015	-0.00000015	-0.001
23	-0.000007	-0.00000007	-0.000005	-0.00000005	-0.000007	-0.00000007	-0.000005	-0.00000005	-0.000007	-0.00000007	-0.0005
24	-0.000003	-0.00000003	-0.000002	-0.00000002	-0.000003	-0.00000003	-0.000002	-0.00000002	-0.000003	-0.00000003	-0.0002
25	-0.0000015	-0.000000015	-0.000001	-0.00000001	-0.0000015	-0.000000015	-0.000001	-0.00000001	-0.0000015	-0.000000015	-0.0001
26	-0.0000007	-0.000000007	-0.0000005	-0.000000005	-0.0000007	-0.000000007	-0.0000005	-0.000000005	-0.0000007	-0.000000007	-0.00005
27	-0.0000003	-0.000000003	-0.0000002	-0.000000002	-0.0000003	-0.000000003	-0.0000002	-0.000000002	-0.0000003	-0.000000003	-0.00002
28	-0.00000015	-0.0000000015	-0.0000001	-0.000000001	-0.00000015	-0.0000000015	-0.0000001	-0.000000001	-0.00000015	-0.0000000015	-0.00001
29	-0.00000007	-0.0000000007	-0.00000005	-0.0000000005	-0.00000007	-0.0000000007	-0.00000005	-0.0000000005	-0.00000007	-0.0000000007	-0.000005
30	-0.00000003	-0.0000000003	-0.00000002	-0.0000000002	-0.00000003	-0.0000000003	-0.00000002	-0.0000000002	-0.00000003	-0.0000000003	-0.000002
31	-0.000000015	-0.00000000015	-0.00000001	-0.0000000001	-0.000000015	-0.00000000015	-0.00000001	-0.0000000001	-0.000000015	-0.00000000015	-0.000001
32	-0.000000007	-0.00000000007	-0.000000005	-0.00000000005	-0.000000007	-0.00000000007	-0.000000005	-0.00000000005	-0.000000007	-0.00000000007	-0.0000005
33	-0.000000003	-0.00000000003	-0.000000002	-0.00000000002	-0.000000003	-0.00000000003	-0.000000002	-0.00000000002	-0.000000003	-0.00000000003	-0.0000002
34	-0.0000000015	-0.000000000015	-0.000000001	-0.00000000001	-0.0000000015	-0.000000000015	-0.000000001	-0.00000000001	-0.0000000015	-0.000000000015	-0.0000001
35	-0.0000000007	-0.000000000007	-0.0000000005	-0.000000000005	-0.0000000007	-0.000000000007	-0.0000000005	-0.000000000005	-0.0000000007	-0.000000000007	-0.00000005
36	-0.0000000003	-0.000000000003	-0.0000000002	-0.000000000002	-0.0000000003	-0.000000000003	-0.0000000002	-0.000000000002	-0.0000000003	-0.000000000003	-0.00000002
37	-0.00000000015	-0.0000000000015	-0.0000000001	-0.000000000001	-0.00000000015	-0.0000000000015	-0.0000000001	-0.000000000001	-0.00000000015	-0.0000000000015	-0.0000001
38	-0.00000000007	-0.0000000000007	-0.00000000005	-0.0000000000005	-0.00000000007	-0.0000000000007	-0.00000000005	-0.0000000000005	-0.00000000007	-0.0000000000007	-0.00000005
39	-0.00000000003	-0.0000000000003	-0.00000000002	-0.0000000000002	-0.00000000003	-0.0000000000003	-0.00000000002	-0.0000000000002	-0.00000000003	-0.0000000000003	-0.00000002
40	-0.000000000015	-0.00000000000015	-0.00000000001	-0.0000000000001	-0.000000000015	-0.00000000000015	-0.00000000001	-0.0000000000001	-0.000000000015	-0.00000000000015	-0.0000001
41	-0.000000000007	-0.00000000000007	-0.000000000005	-0.00000000000005	-0.000000000007	-0.00000000000007	-0.000000000005	-0.00000000000005	-0.000000000007	-0.00000000000007	-0.00000005
42	-0.000000000003	-0.00000000000003	-0.000000000002	-0.00000000000002	-0.000000000003	-0.00000000000003	-0.000000000002	-0.00000000000002	-0.000000000003	-0.00000000000003	-0.00000002
43	-0.0000000000015	-0.000000000000015	-0.000000000001	-0.00000000000001	-0.0000000000015	-0.000000000000015	-0.000000000001	-0.00000000000001	-0.0000000000015	-0.000000000000015	-0.0000001
44	-0.0000000000007	-0.000000000000007	-0.0000000000005	-0.000000000000005	-0.0000000000007	-0.000000000000007	-0.0000000000005	-0.000000000000005	-0.0000000000007	-0.000000000000007	-0.00000005
45	-0.0000000000003	-0.000000000000003	-0.0000000000002	-0.000000000000002	-0.0000000000003	-0.000000000000003	-0.0000000000002	-0.000000000000002	-0.0000000000003	-0.000000000000003	-0.00000002
46	-0.00000000000015	-0.0000000000000015	-0.0000000000001	-0.000000000000001	-0.00000000000015	-0.0000000000000015	-0.0000000000001	-0.000000000000001	-0.00000000000015	-0.0000000000000015	-0.0000001
47	-0.00000000000007	-0.0000000000000007	-0.00000000000005	-0.0000000000000005	-0.00000000000007	-0.0000000000000007	-0.00000000000005	-0.0000000000000005	-0.00000000000007	-0.0000000000000007	-0.00000005
48	-0.00000000000003	-0.00000000000000003	-0.00000000000002	-0.00000000000000002	-0.00000000000003	-0.00000000000000003	-0.00000000000002	-0.00000000000000002	-0.00000000000003	-0.00000000000000003	-0.00000002
49	-0.00000000000015	-0.000000000000000015	-0.0000000000001	-0.00000000000000001	-0.00000000000015	-0.000000000000000015	-0.0000000000001	-0.00000000000000001	-0.00000000000015	-0.000000000000000015	-0.0000001
50	-0.00000000000007	-0.000000000000000007	-0.00000000000005	-0.000000000000000005	-0.00000000000007	-0.000000000000000007	-0.00000000000005	-0.000000000000000005	-0.00000000000007	-0.000000000000000007	-0.00000005
51	-0.00000000000003	-0.000000000000000003	-0.00000000000002	-0.000000000000000002	-0.00000000000003	-0.000000000000000003	-0.00000000000002	-0.000000000000000002	-0.00000000000003	-0.000000000000000003	-0.00000002
52	-0.00000000000015	-0.000000000000000015	-0.0000000000001	-0.00000000000000001	-0.00000000000015	-0.000000000000000015	-0.0000000000001	-0.00000000000000001	-0.00000000000015	-0.000000000000000015	-0.0000001
53	-0.00000000000007	-0.000000000000000007	-0.00000000000005	-0.000000000000000005	-0.00000000000007	-0.000000000000000007	-0.00000000000005	-0.000000000000000005	-0.00000000000007	-0.000000000000000007	-0.00000005
54	-0.00000000000003	-0.000000000000000003	-0.00000000000002	-0.000000000000000002	-0.00000000000003	-0.000000000000000003	-0.00000000000002	-0.000000000000000002	-0.00000000000003	-0.000000000000000003	-0.00000002
55	-0.00000000000015	-0.000000000000000015	-0.0000000000001	-0.00000000000000001	-0.00000000000015	-0.000000000000000015	-0.0000000000001	-0.00000000000000001	-0.00000000000015	-0.000000000000000015	-0.0000001
56	-0.000000										

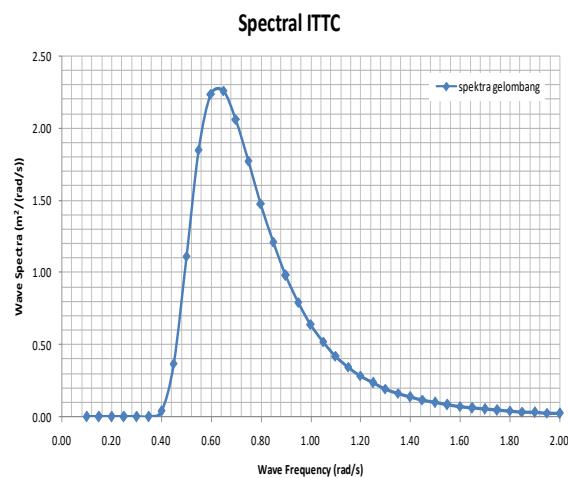
karakteristik gerakan heave terjadi kenaikan gerakan di frekuensi kritis yaitu pada 0.48 rad/s. Dan kemudian turun drastis di frekuensi berikutnya dan berangsangsur-angsangsur stabil. Nilai yang ditunjukkan memang cukup besar, karena mempunyai harga puncak sebesar 2.5 m/m.

Selanjutnya nilai RAO yang ada pada tabel 12 akan digunakan untuk kepentingan analisa spektra. Analisa Spektra merupakan representasi dari karakteristik gerakan di atas gelombang acak. Formulasi Spektra yang dipakai adalah Spektra ITTC/ISSC dengan tinggi gelombang signifikan (H_s) adalah 4 meter. Tabel 13 berikut merupakan tabel ringkasan dari spektra analisis beserta respon spektranya.

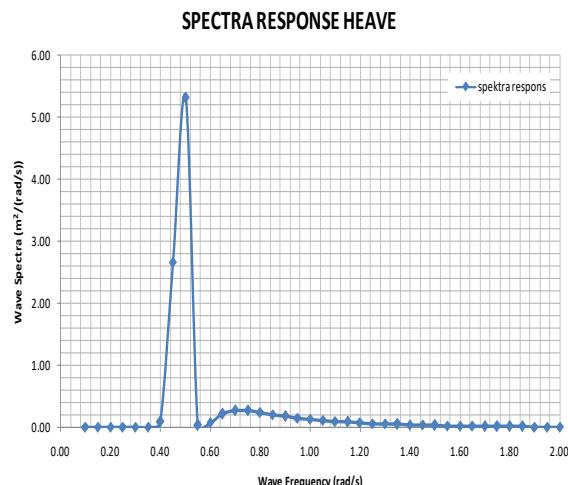
Tabel 13: Kalkulasi RAO

$H_s = 4$	ζ_r	m_0	RAO	RAO ²	Spes. (rad/s)	Spes. (m²/rad/s)	$\omega^2 \text{Spes.} / \text{SM}$	$\omega^2 \text{Spes.} / \text{SM}$	$\omega^2 \text{Spes.} / \text{SM}$
0.10	0.00000	1	1.000091030	1.016251575	0	0.00000	0.00000	0.00000	0.00000
0.15	0.00000	4	1.019251577	1.03604163	0.00000	0.00000	0.00000	0.00000	0.00000
0.20	0.00000	2	1.03604163	1.053809446	0.00000	0.00000	0.00000	0.00000	0.00000
0.25	0.00000	2	1.053809446	1.074501852	0.00000	0.00000	0.00000	0.00000	0.00000
0.30	0.00000	2	1.074501852	1.145370446	2.24160E-19	0.00000	0.00000	0.00000	0.00000
0.35	0.00015	4	1.125376766	1.266472866	1.53846E-08	0.00000	0.00000	0.00000	0.00000
0.40	0.00015	4	1.172466553	1.519446317	0.0000534299	0.00214	0.00075	0.00026	0.00003
0.45	0.00015	4	1.220556340	1.770446317	0.0000534299	0.00214	0.00075	0.00026	0.00003
0.49	0.36910	4	1.268738193	1.797329526	2.665556649	10.62623	4.78180	2.15181	0.43574
0.55	1.11254	2	1.318504225	1.797329526	4.78180	10.60027	5.38054	2.65007	0.62652
0.60	1.83047	2	1.366262254	1.797329526	0.080135985	0.09607	0.09616	0.05770	0.02077
0.65	2.23772	2	1.413926254	0.035819436	0.19607	0.09616	0.05770	0.02077	
0.69	2.61218	4	1.460681517	0.094058164	0.21268156	0.85073	0.52967	0.35943	0.15186
0.70	2.606417	2	1.460681518	0.12992642	0.26819516	0.53639	0.37547	0.26283	0.12879
0.75	1.77131	2	1.508346518	0.162220739	0.283275625	0.30241	0.20321	0.13937	0.05777
0.80	1.49000	2	1.542174725	0.162220739	0.240105337	0.48021	0.38417	0.30733	0.19669
0.85	1.21064	4	1.579195548	0.176530633	0.260450664	0.82580	0.70198	0.59664	0.31017
0.90	0.94800	4	1.616017472	0.197347460	0.283275625	0.30241	0.20321	0.13937	0.05777
0.95	0.79353	4	1.643217472	0.186774460	0.14821158	0.59285	0.56320	0.35304	0.48288
1.00	0.64181	2	1.644287742	0.197391598	0.126688065	0.25338	0.25338	0.25338	0.25338
1.05	0.52051	4	1.645495723	0.197391598	0.120183828	0.109420293	0.43768	0.45957	0.48214
1.10	0.42810	2	1.646605605	0.197391598	0.120183828	0.109420293	0.43768	0.45957	0.53200
1.15	0.34679	4	1.649623882	0.240717576	0.088477537	0.33391	0.38400	0.44160	0.58401
1.20	0.28524	2	1.650588643	0.256427635	0.073142826	0.14629	0.17554	0.21065	0.30334
1.25	0.23890	2	1.651555274	0.282576525	0.085542482	0.11084	0.14410	0.18733	0.16568
1.30	0.19613	2	1.653157274	0.282576525	0.085542482	0.11084	0.14410	0.18733	0.16568
1.35	0.16399	4	1.659456887	0.291019733	0.047714755	0.19086	0.25766	0.34784	0.63394
1.40	0.13779	2	1.659849224	0.295503119	0.0460450319	0.08152	0.11413	0.15978	0.13117
1.45	0.11430	2	1.660220605	0.295531582	0.0460450319	0.08152	0.11413	0.15978	0.13117
1.50	0.09879	2	1.654408304	0.296380401	0.029278003	0.05856	0.08783	0.13175	0.29644
1.55	0.08424	4	1.642209605	0.294087777	0.024775159	0.09910	0.15368	0.23809	0.57200
1.60	0.06209	4	1.638350859	0.288031338	0.0179532	0.07198	0.11877	0.19597	0.53353
1.70	0.05364	2	1.637790763	0.288344622	0.01551986	0.03104	0.05277	0.08970	0.25925
1.75	0.04655	4	1.638754136	0.290322033	0.015302476	0.02647	0.04942	0.16451	0.50655
1.80	0.03850	2	1.639030763	0.290322033	0.015302476	0.02647	0.04942	0.16451	0.50655
1.85	0.03535	4	1.645105444	0.294961351	0.010435729	0.04174	0.07722	0.14287	0.48895
1.90	0.03102	2	1.645565738	0.297464975	0.009231487	0.01846	0.03566	0.06665	0.24061
1.95	0.02729	2	1.646039755	0.301334895	0.009231487	0.01846	0.03566	0.06665	0.24061
2.00	0.02407	2	1.646403975	0.302097186	0.006433160	0.02573	0.02901	0.05801	0.32306
2.05	0.02129	4	1.646931683	0.302315065	0.005213560	0.00571	0.01200	0.02520	0.51112

Nilai $\text{RAO}^2 * \zeta(\omega)$ merupakan fungsi transfer dari harga RAO *heave* menuju harga spektra respon ζ_r dimana nantinya luasan di bawah kurva spektra respons merupakan nilai dari m_0 . Gambar 8 berikut merupakan grafik Spektra ITTC/ISSC 1970 pada H_s 4m. Dan Gambar 9 merupakan gambar kurva spektra respon gerakan *heave* pada arah 90 derajat (gelombang sisi).



Gambar 8: Spektra Gelombang ITTC / ISSC dengan tinggi gelombang signifikan = 4 meter



Gambar 9: Respon Spektra gerakan *Heave* semisubmersible pada arah gelombang 90 derajat

Dari luasan di bawah kurva spektra respon tersebut diambil nilai-nilai harga momen, yang selanjutnya diambil harga stokastiknya seperti yang disajikan pada tabel 14.

Tabel 24: Nilai harga momen dan harga stokastik di bawah luasan kurva gerakan spektra response

$m_{r_0} =$	0.48			
$m_{r_1} =$	0.29			
$m_{r_2} =$	0.21			
$m_{r_4} =$	0.20			
$Z_s =$	1.39 m	(Significant Heave Ampl)		
$T_0 =$	13.10 secs	(Modal period)		
$T_p =$	7.91 secs	(Peak period)		
$T_z =$	12.02 secs	(Zero up-crossing period)		
$\omega_0 =$	0.48 rad/s	(Modal frequency)		
$\omega_p =$	0.79 rad/s	(Peak frequency)		
$\omega_z =$	0.52 rad/s	(Zero up-crossing frequency)		
$Z_{av} =$	0.87 m	(Average Heave Ampl)		
$Z_{1:10} =$	1.77 m	(One-tenth heave ampl)		
$Z_{ext} =$	2.61 m	(Most probable extreme heave ampl)		
$Z(\alpha=0.01) =$	3.36 m	(Extreme heave ampl w/ prob. of occ. 1% -> 99% level of confidence)		

Dari tabel 6-10 dapat terlihat karakteristik gerakan *semisubmersible* di atas gelombang acak. Bawa nilai signifikan gerakan heave adalah 1.39 m (*single amplitude*). Nilai gerakan ekstrimnya adalah 2.61 meter.

III. KESIMPULAN

Karakteristik gerakan *Heave Semisubmersible* ini di gelombang reguler cukup baik. Namun perlu di perhatikan pada frekuensi di zona kritis yaitu 0.48 rad/s karena mempunyai lonjakan gerakan yang cukup tajam yaitu dengan nilai RAO 2.7 m/m. Yang ternyata memang itu adalah frekuensi alami dari *semisubmersible*.

Karakteristik gerakan *Heave* dari *semisubmersible* di gelombang acak ternyata cukup baik. Karena letak puncak Spektra gelombang yang cukup jauh dari puncak RAO, tidak terlalu banyak mempengaruhi gerakan. Sehingga gerakan di gelombang acak bisa dibilang stabil. Dengan harga signifikan yaitu 1.39 m dan gerakan ekstrimnya adalah 2.61 m.

REFERENSI

- [1] Herlambang, T., Nurhadi H and Subchan., 2014. "Preliminary Numerical Study on Designing Navigation and Stability Control Systems for ITS AUV", *Applied Mechanics and Materials*, Trans Tech Publications, Switzerland. Vol. 49, pp. 420-425
- [2] Oktafianto, K., Herlambang T., Mardlijah, Nurhadi H., 2015, "Design of Autonomous Underwater Vehcle Motion Control Using Sliding Mode Control Method", *International Conference on Advance Mechatronics, Intelligent Manufactre*,

and Industrial Automation (ICAMIMIA)-IEEE Surabaya Indonesia, 15 – 16 Oktober 2015.

- [3] Herlambang, T., Adrianto, D., Oktafianto, K., Rahmalia, D. 2020. Analisa Karakteristik Struktur Kombinasi Kolom Silinder dan Ponton Kotak Persegi Panjang. *MathVision : Jurnal Matematika*. Vol. 2, No.2, pp. 44-51.
- [4] Djatmiko, E.B., 2012, "Perilaku dan Operabilitas Bangunan Laut di Atas Gelombang Acak", ITS-Press. Surabaya. Indonesia