ケーススタディ - チームアリング

第31回アメリカスカップ優勝 2003年

第32回アメリカスカップ優勝 2007年

第33回アメリカスカップディフェンダー 2010年
(防衛艇)

チームアリング - 歴史

- チームのオーナー&社長 - Ernesto Bertarelli
- 2003年、第31回アメリカスカップにてチームニュージーランドに勝利
これにより優勝カップは1851年以来初めてヨーロッパに戻る事となった。
- 2007年、第32回アメリカスカップ（スペイン・バレンシア）で防衛。
このレースは最もスリリングなマッチレースの一つとされる。
決勝はたった1秒差で勝利した！
- 2010年、第33回アメリカスカップは巨大な（90フィート）
モンスターカタマランと呼ばれるアリング5で出場。
 - ビーム テニスコート2面分の端から端までの幅
 - マスト 17階の高さでテニスボールサイズの土台に50台分のSUVに相当する
の重量に耐える構造
 - ジェネカー 1,100m² - 世界で三本の指に入る大きさ

結果：BMWオラクルレーシングに敗れ、王者の座を明け渡した。

チームアリンギ – 概要

Aim	レース&セイリング中におけるボートの構造に関わる重要な構成部のモニタリング
Location	Lausanne (Switzerland), Valencia (Spain)
Engineering	Design Coordinator: Grant Simmer Chief Engineer: Dirk Kramers Structural Engineer: Kurt Jordan Measurement Engineer: Daniele Costantini
Customer and System Integrator
Date	2004-2010
Instrumentation	Micron Optics社製インタロゲーター（カスタマイズ品）
Sensors	センサーは埋め込みタイプや接着タイプ 組み込み&実装はアリンギチーム自身で行なわれた。
Project Scope	デザインを確証した上で複合構造に組み込まれたセンサーからの信号を動的にモニタリングします。 搭載された各センサーより伝えられる変化量（変位量）をリアルタイムにモニタリングするシステムはクルーにとっても、またレースや、性能開発、性能評価することでも非常に貴重なデータとなりました。 アリンギはすでに7つのボートにこれらのシステムを搭載しており、将来のボートにも搭載する予定です。

チーム・アリンギ - International America's Cup Class

Applications

- マストの歪み
- マストの捻れ、曲がり
- 舵への負荷と歪み
- CFRP索具 (Rigging)への負荷
- 船体の歪み
- 帆の形状

チームアリンギ - アリンギ5

Applications

- CFRP索具 (Rigging)への負荷
- 帆柱の歪み
- マストへの負荷
- 船体とビーム(横梁)の歪み

チームアリンギ

チームアリンギは、ローザンヌ連邦工科大学との技術提携を通じてダニエルコスタンティーニとマイクロン옵ティクスと共に働き始めた。

構造や性能監視プログラムに不可欠な光ファイバセンサシステムのさまざまなアプリケーションは、2007年のアメリカスカップでアリンギを勝利に導いた。

2007年以降ダニエルはアリンギに参加し、巨大なカタマラン・アリンギ5のために前例のない構造モニタリングシステムを構築。

高精度と高信頼性のダニエルシステムとマイクロン옵ティクス社製インタロゲータはアリンギ5の開発と運用に重要な役割を果たした。

グラントスイマー（CEO&デザインチームコーディネーター）

チームアリング - まとめ

- チームアリングは自らのボートに光センシングを実用することに成功した。光センシングシステムを通じて得られるデータは、貴重な設計検証・性能開発を可能にし、かつレース中にリアルタイム監視できる。
- マイクロン옵ティクスの計測器と埋め込まれたFBGセンサーは、インターナショナルアメリカンスカップクラスでの優勝者が毎日繰り返すセーリング(帆走演習)ですでに5年以上使用され続けている。