

Rumbo de colisión entre los buques A y B

La derrota relativa o indicatriz del movimiento relativo, es la dirección definida por el vector Vr.

- Si esta derrota pasa por el punto A se lleva rumbo de colisión con el barco B.
- Si no pasa por A, la mínima distancia a la que pasaremos del barco B es la definida por la perpendicular a la derrota relativa que pase por nuestro barco A

### Triángulo de velocidades

Es el triángulo formado por los tres vectores que intervienen en la ecuación del movimiento relativo:

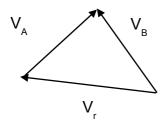
$$\vec{V}_r = \vec{V}_R - \vec{V}_A$$

Velocidad del buque propio

Velocidad del otro buque

Velocidad relativa de B respecto a A

Vector	Módulo	Sentido
$ec{V}_{\scriptscriptstyle A}$	$V_{A}$	$R_{A}$
$ec{V}_{\scriptscriptstyle B}$	$V_{\text{B}}$	$R_{\scriptscriptstyle B}$
$ec{V}_r$	$V_{r}$	$R_{r}$



#### El viento y la corriente

El movimiento relativo de un buque respecto a otro no cambia si ambos se ven sometidos a un mismo movimiento común debido, por ejemplo, a la existencia de una corriente en la zona.

En la ecuación vectorial del movimiento relativo,  $\vec{V}_r = \vec{V}_B - \vec{V}_A$  los rumbos de los buques A y B, son los rumbos verdaderos corregidos por abatimiento si existe viento; rumbos de superficie. Pero no se tendrá en cuenta la corriente si esta existiese.

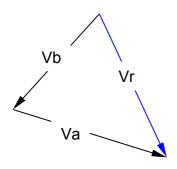
En cambio, en el estudio del movimiento absoluto, si debe ser tenida en cuenta la corriente.

# Otros cálculos cinemáticos

## Viento real y viento aparente

#### 

$$\vec{V}_r = \vec{V}_{ap} + \vec{V}_b$$

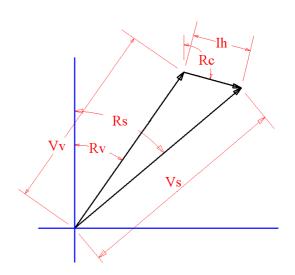


El viento aparente es el medido a bordo de la embarcación.

#### **Corrientes marinas**



$$\vec{V}_e = \vec{V}_v + \vec{I}h$$



La corriente se caracteriza por:

- Ih Intensidad horaria
- Rc rumbo de la corriente

Cinemática Naval

Navigational Algorithms