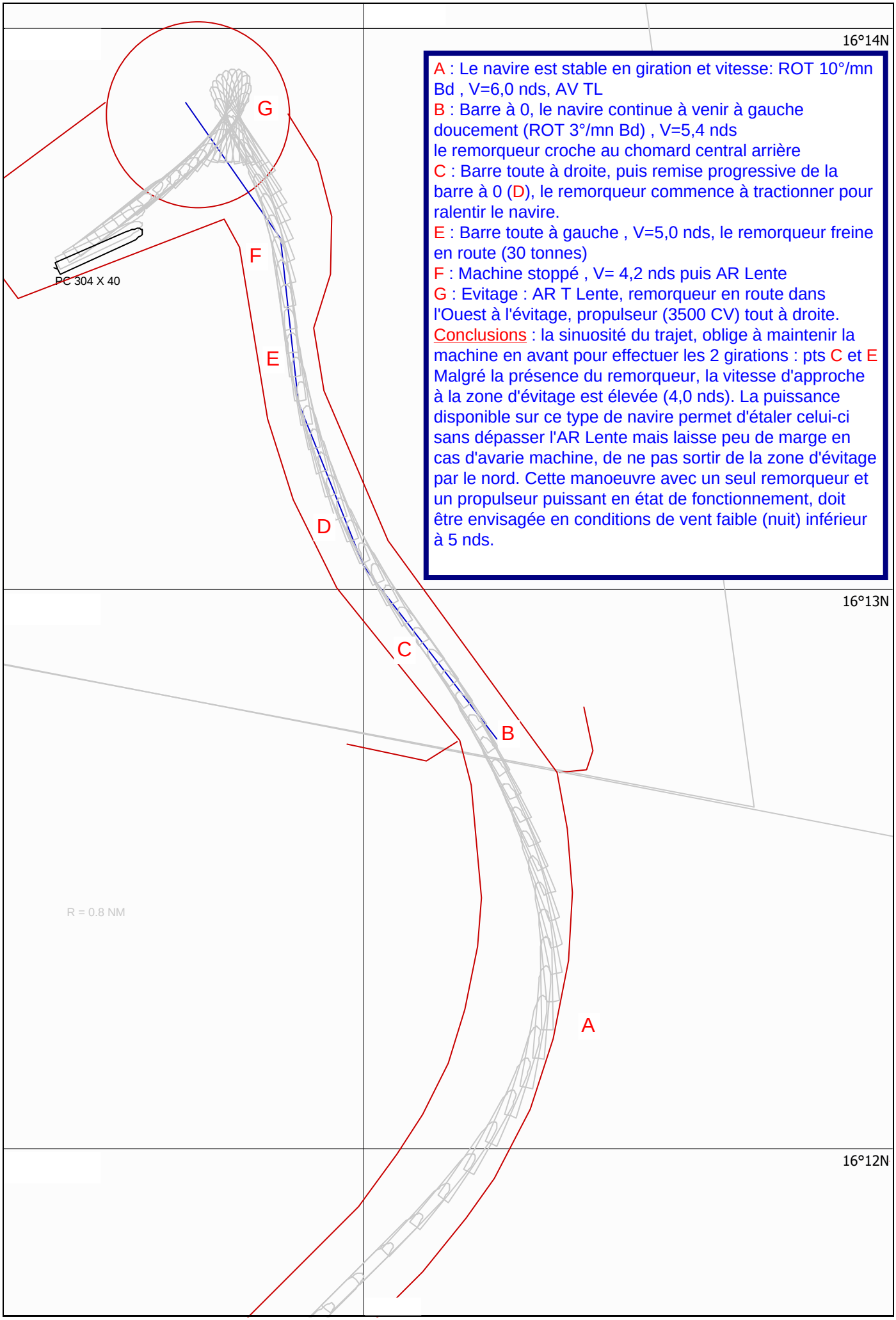
Entrée PC 304 X 40 Projet PAG Phase 1



A : Le navire est stable en giration et vitesse: ROT 10°/mn Bd , V=6,0 nds, AV TL
B : Barre à 0, le navire continue à venir à gauche doucement (ROT 3°/mn Bd) , V=5,4 nds
le remorqueur croche au chomard central arrière
C : Barre toute à droite, puis remise progressive de la barre à 0 (D), le remorqueur commence à tractionner pour ralentir le navire.
E : Barre toute à gauche , V=5,0 nds, le remorqueur freine en route (30 tonnes)
F : Machine stoppé , V= 4,2 nds puis AR Lente
G : Evitage : AR T Lente, remorqueur en route dans l'Ouest à l'évitage, propulseur (3500 CV) tout à droite.
Conclusions : la sinuosité du trajet, oblige à maintenir la machine en avant pour effectuer les 2 girations : pts C et E
Malgré la présence du remorqueur, la vitesse d'approche à la zone d'évitage est élevée (4,0 nds). La puissance disponible sur ce type de navire permet d'étaler celui-ci sans dépasser l'AR Lente mais laisse peu de marge en cas d'avarie machine, de ne pas sortir de la zone d'évitage par le nord. Cette manoeuvre avec un seul remorqueur et un propulseur puissant en état de fonctionnement, doit être envisagée en conditions de vent faible (nuit) inférieur à 5 nds.