

艇やマークが真風下に流れない場合、設定したい位置で止まるようにアンカーを打つのは難しい。

風、水深、潮流等によりアンカーレッコ位置から艇やマークは流れ、停止する位置が決まる。そこで、予め流れる距離と方向に進んでアンカーレッコすれば、所定の位置に止まることになる。このアンカーレッコ位置を、既に設置してある基準マークを参照して定めるためのツールを用意した。

事前の準備として、アンカーレッコ位置から固定位置までの流れる距離と方向を測定して置く。ピンボートやフィニッシュボートの場合は、事前に一度設置してみて、距離と方向を測定し、ゲートマークの場合は、片方のマークを設置してそのアンカーレッコ位置から流れる距離と方向を測定しておく。

基準となるマークは、ピンボートの場合はシグナルボート、ゲートマークの場合は片方のマーク、フィニッシュボートの場合は直前のマークとなる。

レース運営ヘルパーツールの補助ツールの「強い潮流下でのアンカーレッコ位置決定の補助」

(<http://ykt.my.coocan.jp/JS/gate4.htm>)



を開く。

- ・「設定位置から基準マークの方位角と距離」を入力。
スタートピンからシグナルボートの方位角と距離、フィニッシュから直前のマークの方位角と距離を入力する。
- ・「設定位置からアンカーレッコ位置の方位角と距離」を入力。
予め測定した、停止位置からアンカーレッコ位置までの方位角と距離を入力する。
- ・「計算実行」ボタンを押す。

- ・「基準マークはアンカーレッコ位置から」以下にアンカーレッコ位置の基準マークへの角度と距離が示される。
アンカーレッコ位置の基準マークへの角度はベアリングコンパスで、距離はレーザーレンジファインダー又は基準マークをプロットしてある GPS の値から求める。

- ・「設定位置でのアンカーラインの調整による基準マークの方向と距離の変化」以下に設定位置でアンカーラインを調整した場合の基準マークの方向と距離の変化が示される。
設定位置でアンカーラインを調整した場合、大まかには、基準マークとの距離が **50m** で直角に前後する場合 **1m** の調整で **1°** 変化する。
角度が付いた場合は異なるので、設定位置でアンカーラインを調整した場合に基準マークの方向と距離の変化も計算した。

強い潮流下でのアンカーレッコ位置決定の補助

アンカーレッコ位置から艇やマークの流れる距離と方向が解っている場合のアンカーレッコ位置の、基準マークとの相対関係を求める。

設定位置から基準マークの

方位角：°

距離：m

設定位置からアンカーレッコ位置の

方位角：°

距離：m

計算実行

基準マークはアンカーレッコ位置から
135° 141.4m

設定位置でのアンカーラインの調整による基準マークの方向と距離の変化

1m短縮：91(0.6)° 100.0(0.0)m

3m短縮：92(1.7)° 100.0(0.0)m

5m短縮：93(2.9)° 100.1(0.1)m

10m短縮：96(5.7)° 100.5(0.5)m

