



ESTABILIDAD Y ESTIBA

CAPÍTULO 7 – RESISTENCIA AL AVANCE

7 RESISTENCIA Y POTENCIA DE BUQUES

- 7.1 Definir potencia efectiva (EHP) conceptual y matemáticamente
- 7.2 Establecer la relación entre velocidad y resistencia total, y entre velocidad y potencia efectiva
- 7.3 Escribir una ecuación para la resistencia total del casco como una suma de la resistencia viscosa, Resistencia de Estela y resistencia de correlación. Explica cada uno de estas condiciones resistivas.
- 7.4 Dibujar y explicar el flujo de agua alrededor de un buque en movimiento mostrando la región de flujo laminar, la región de flujo turbulento y la región de separación de flujo.
- 7.5 Dibujar los patrones de onda transversales y longitudinales cuando un barco con casco de desplazamiento se mueve a través del agua.
- 7.6 Definir el número de Reynolds con una fórmula matemática y explique cada parámetro en la ecuación de Reynolds con unidades.
- 7.7 Estar familiarizado cualitativamente con las siguientes fuentes de resistencia del barco:
 - 7.8 Resistencia de dirección
 - 7.8.1 Resistencia al aire y al viento
 - 7.8.1 Resistencia añadida debido a las olas
 - 7.8.1 Incremento en la resistencia por aguas poco profundas
- 7.9 Leer e interpretar una curva de resistencia de un buque incluyendo los montículos y depresiones de las curvas.
- 7.10 Determinar la importancia del modelamiento en la arquitectura naval para la resistencia en el casco del barco.
- 7.11 Definir similitud geométrica y dinámica.
- 7.12 Escribir las relaciones para el factor de escala geométrica en términos de relaciones de longitud, relaciones de velocidad, relaciones de área de superficie mojada y relaciones de volumen



ESTABILIDAD Y ESTIBA

- 7.13 Describir la ley de comparación (la ley de Froude de velocidades correspondientes) conceptual y matemáticamente, y establecer su importancia en las pruebas de modelos.**
- 7.14 Describa cualitativamente los efectos de la longitud y proas con bulbo en la resistencia del barco.**



ESTABILIDAD Y ESTIBA

7.1 Introducción a la resistencia y potencia del barco

Una de las consideraciones más importantes para un arquitecto naval es determinar la potencia necesaria de un buque antes de construirlo. Una vez definida la forma del casco, es necesario determinar la potencia del motor que permitirá que cumpla con sus requisitos operativos. Determinar la potencia requerida para impulsar al buque en el agua le permite al arquitecto naval seleccionar una planta propulsora, la cantidad de almacenamiento de combustible que requerirá y refinar la estimación del centro de gravedad del barco.

A lo largo de la historia, los diseñadores navales se han esforzado por aumentar la velocidad de sus buques. La velocidad aumentada permite que un buque de guerra mejores capacidades sobre su enemigo ya sea para enfrentarlo o para alejarse de un ataque, y a los buques mercantes llegar permite llegar antes a puerto y maximizar las ganancias para su propietario.

Hasta principios de 1800, se utilizaba la fuerza del viento para impulsar los buques a través del agua y estaban limitados en velocidad por la fuerza del viento reinante. Además, como se construían de madera, las limitaciones estructurales impulsaron los diseños de cascos para satisfacer en forma principal las necesidades estructurales, mientras que la hidrodinámica era solo un aspecto secundario. Con el advenimiento de la propulsión a vapor a principios de 1800, los diseñadores navales se dieron cuenta de que el viento ya no era una limitante de la velocidad de los navíos y se dio inicio a las investigaciones respecto de la potencia necesaria para impulsar un casco a través del agua utilizando este nuevo medio de propulsión.

Las pruebas realizadas en cascos y modelos a gran escala permitieron determinar que la potencia requerida para impulsar un buque en el agua estaba directamente relacionada con la cantidad de resistencia que experimenta un casco cuando se movía a través de la misma.

El desarrollo de la construcción de los cascos de hierro produjo cambios radicales en la resistencia del casco y en su diseño. Atrás quedaron las proas romas y las formas llenas de los cascos de los primeros veleros. Aprovechando la mayor fuerza estructural de los cascos de hierro, los diseñadores pudieron diseñar barcos con proas más finas y, como resultado su velocidad aumentó.

Este capítulo investigará las diferentes formas de resistencia del casco y la transmisión de potencia del barco. Además, se abarcará el modelado de cascos y cómo se puede predecir la resistencia y el rendimiento de los buques de escala real utilizando modelos en canales de prueba.

Al avanzar la materia e ingresar a la Unidad temática N°3 de Sistemas de Ingeniería, se incorporará la teoría de hélices a este capítulo



ESTABILIDAD Y ESTIBA

7.2 El tren de Propulsión de un buque

El propósito del sistema de propulsión en un buque es convertir la energía del combustible en un empuje útil para impulsarlo en el agua. La figura 7.1 muestra una imagen simplificada del tren motriz de un buque.

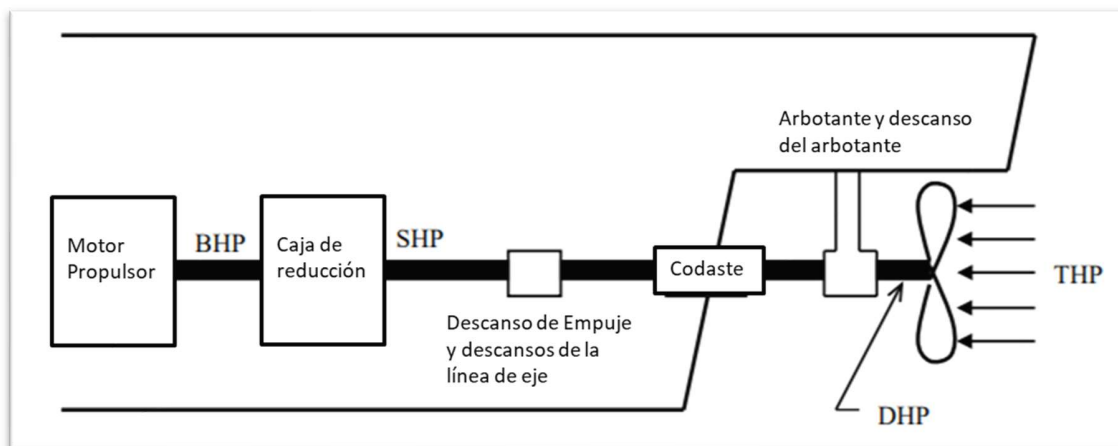


Figura 7.1 Tren de impulsión del barco simplificado

BHP - "Potencia al freno" es la potencia que entrega el motor. Se llama "al freno" porque los motores se prueban en laboratorios aplicando una carga mecánica al eje mediante un freno. La potencia de un motor rotativo es el producto del torque ($\text{KN} - \text{m}$) o (ft-lb) y la velocidad de rotación (con correcciones de unidad adecuadas).

SHP - "Potencia del eje" es igual a la Potencia del freno menos cualquier pérdida mecánica en la caja de reducción o de engranajes. La caja de engranajes reduce las RPM (revoluciones por minuto) del motor a una velocidad eficiente de la hélice. Para buques propulsados con turbinas a gas o motores diésels de media velocidad, los engranajes reductores son grandes, pesados y de alto costo de adquisición.

DHP - "Potencia entregada" es la potencia entregada a la hélice e incluye las pérdidas debidas a la caja de engranajes, los descansos y el sello del tubo de codaste. La potencia entregada suele ser del 95% al 98% de la potencia al freno, dependiendo del sistema de propulsión.

EHP: "Potencia efectiva" es la potencia requerida para mover el casco del barco a una velocidad dada con un desplazamiento definido y sin la hélice. Es igual al producto de la resistencia de un casco por su velocidad. Esta potencia es igual a la Potencia al freno, menos las pérdidas debidas a la caja de engranajes, el eje, la hélice y la interacción entre la hélice y el casco.

Por lo general en el diseño de un buque, se determina primero la Potencia Efectiva, y luego se asumen las eficiencias de cada componente del tren de transmisión para estimar la potencia al freno requerida que se instalará (tamaño del motor propulsor).

La figura 7.2 muestra un diagrama de las pérdidas de eficiencia típicas de un sistema de propulsión a bordo. Las mayores pérdidas del sistema son las pérdidas termodinámicas y mecánicas de los motores, que significan una pérdida de energía de aproximadamente el 60% de la energía que entrega el combustible antes de que se convierta en potencia de rotación a la salida del motor (Potencia al freno). Esta gran pérdida es la razón por la cual los ingenieros



ESTABILIDAD Y ESTIBA

estudian termodinámica y también por qué los ingenieros mecánicos se esfuerzan continuamente por obtener motores más eficientes en el consumo de combustible.

Después de las pérdidas del motor, están las pérdidas de eficiencia de la caja de reducción, del eje y de las hélices, Todo esto significa que solo una cuarta parte de la energía del combustible original se convierta en energía de empuje útil para hacer avanzar al buque. Las áreas principales que el ingeniero naval puede controlar es la forma del casco para minimizar la potencia efectiva requerida para propulsar el barco, así como el diseño de la hélice para minimizar las pérdidas de la hélice.

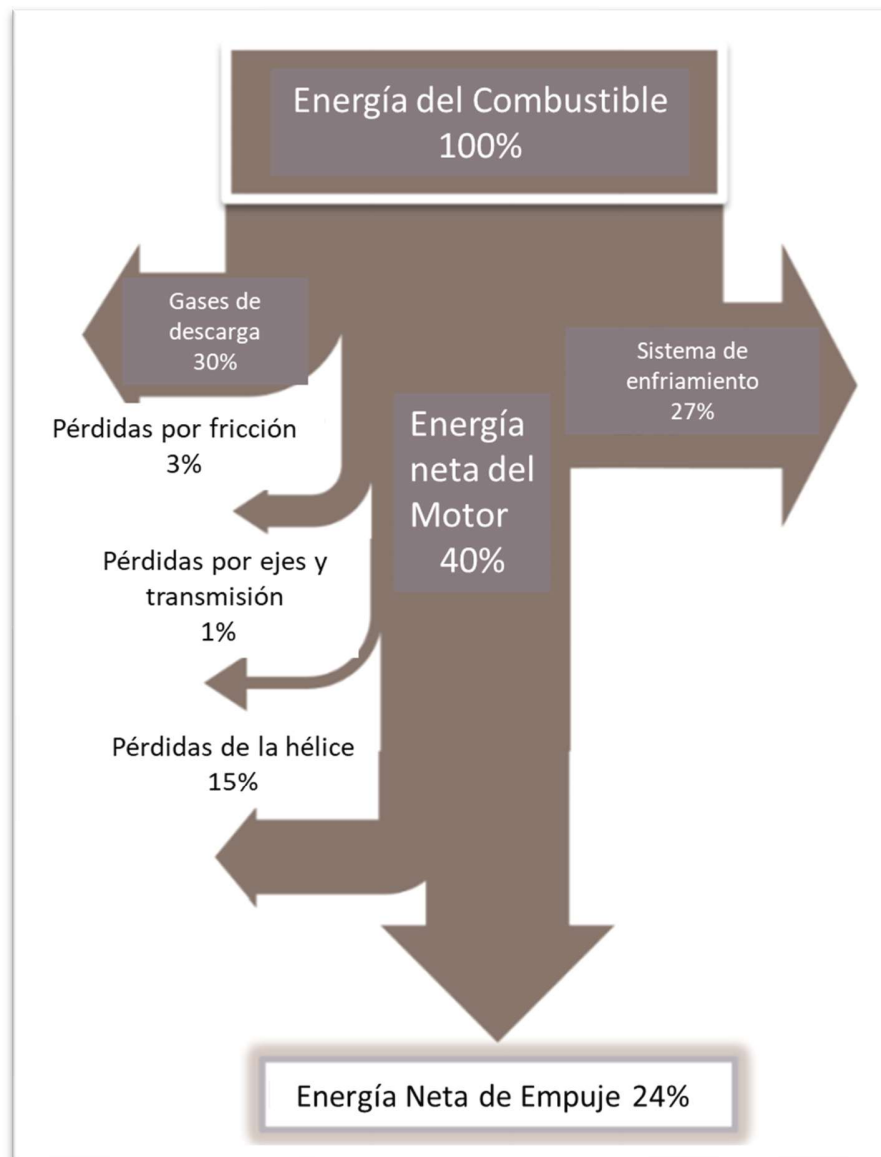


Figura 7.2 Pérdidas típicas de energía en un sistema de propulsión a bordo
(Cortesía de John Gallagher, motores MTU)



ESTABILIDAD Y ESTIBA

7.3 Eficiencia propulsiva

La Figura 7.3 muestra un diagrama de bloques del tren motriz de un barco, comenzando con la Potencia de freno del motor principal y terminando con la Potencia efectiva para conducir la nave.

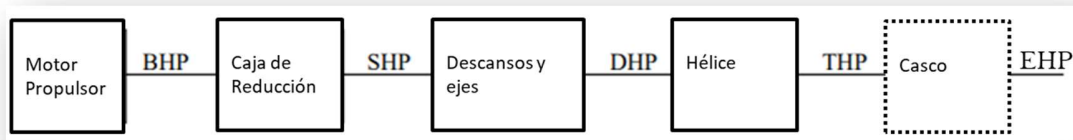


Figura 7.3 Diagrama de bloques del tren motriz de un barco

Hay pérdidas en cada etapa de la transmisión, que se enumeran a continuación:

$$\text{Eficiencia de reducción} \quad \eta_{red} = \frac{SHP}{BHP} \approx 0,95 - 0,99$$

$$\text{Eficiencia del eje} \quad \eta_{eje} = \frac{DHP}{SHP} \approx 0,97 - 0,99$$

$$\text{Eficiencia de la hélice} \quad \eta_{hélice} = \frac{THP}{DHP} \approx 0,65 - 0,75$$

$$\text{Eficiencia del casco} \quad \eta_{casco} = \frac{EHP}{THP}$$

La eficiencia de la caja de engranajes, del eje y de la hélice son pérdidas mecánicas o de fluidos. La "eficiencia del casco" incluye la interacción entre el casco y la hélice, la que varía según las características del buque. En lugar de tener que deducir el efecto de todas las eficiencias separadas de cada componente en el tren de transmisión, las eficiencias separadas a menudo se combinan en una sola eficiencia llamada eficiencia de propulsión (η_P) o coeficiente de propulsión (PC) por sus siglas en inglés.

$$\eta_P = PC = \frac{EHP}{SHP} = \eta_P \times \eta_{hélice} \times \eta_{casco}$$

La eficiencia propulsiva es la relación que existe entre la potencia efectiva y la potencia del eje, y es lo que permite al diseñador hacer una determinación directa de la potencia en el eje que se requiere instalar a bordo del barco. Los valores comunes de la eficiencia propulsora generalmente varían del 55% al 75%.

Ejemplo 7.1 Las pruebas realizadas en canales de pruebas a un modelo en particular han determinado que ese buque tiene una EHP de 30,000 HP a una velocidad de 19 nudos. Suponiendo una eficiencia de propulsión del 70%, ¿Cuál será el valor de SHP debe instalarse para alcanzar los 19 nudos?

$$\eta_P = \frac{EHP}{SHP}$$

$$SHP = \frac{EHP}{\eta_P} = \frac{30.000HP}{0,70}$$



ESTABILIDAD Y ESTIBA

$$SHP = 42.680HP$$

Se requiere instalar un total de 42,860 caballos de fuerza (43,000 HP) DE POTENCIA para alcanzar una velocidad de 19 nudos.

Una vez que se ha determinado el valor de la potencia en el eje, se pueden considerar varias combinaciones de motores principales en función de la potencia producida, el peso, el consumo de combustible, etc. para ser instalados a bordo. Los tipos comunes de motores principales encontrados a bordo incluyen turbinas de vapor, motores turbinas de gas, motores diésel y motores eléctricos.

7.4 Potencia efectiva (EHP)

La potencia en el eje y la potencia al freno son cantidades que se adquieren al comprar el motor a su fabricante. De manera similar, la magnitud de empuje que puede producir una hélice, es el resultado de análisis y cálculo; sin embargo, el arquitecto naval aún debe determinar la cantidad de potencia (BHP o SHP) realmente necesaria para impulsar el barco a través del agua. La cantidad de potencia se determina mediante el concepto de caballos de fuerza efectivos (EHP). La potencia efectiva se define como:

"La potencia necesaria para mover el casco de un buque a una velocidad dada en ausencia de acción de la hélice."

La potencia efectiva a menudo se determina a través de datos del modelo obtenidos de la experimentación en canales de prueba o también conocidos como estanques de remolque. En estos experimentos, se remolca un modelo de casco específico a través del agua a una velocidad determinada mientras se mide la cantidad de fuerza con que se resiste a su movimiento a través del agua. Los datos de resistencia obtenidos del modelo, son proporcionales a la resistencia de ese mismo casco a escala real. Conociendo la resistencia total del casco y su velocidad, se puede determinar la potencia efectiva del barco utilizando la siguiente ecuación:

$$EHP = \frac{R_T \times V}{550 \left(\frac{FT - LB}{seg - HP} \right)}$$

Donde: EHP es la potencia efectiva (HP)
 R_T es la resistencia total del casco (lb)
VS es la velocidad del barco (ft/seg)

Las corridas del modelo en el canal de pruebas se realizan dentro del rango de velocidades que se estima navegará el buque una vez construido, y se recopilan los datos de resistencia para cada una de las pruebas de velocidad que se le realiza. La potencia efectiva se calcula y se representa como se muestra en el gráfico de la Figura 7.4. En el gráfico se puede apreciar que incrementar la velocidad del patrullero al doble desde 7 a 14 nudos aumenta la potencia en un factor de 10. La velocidad y la potencia no están relacionadas linealmente.



ESTABILIDAD Y ESTIBA

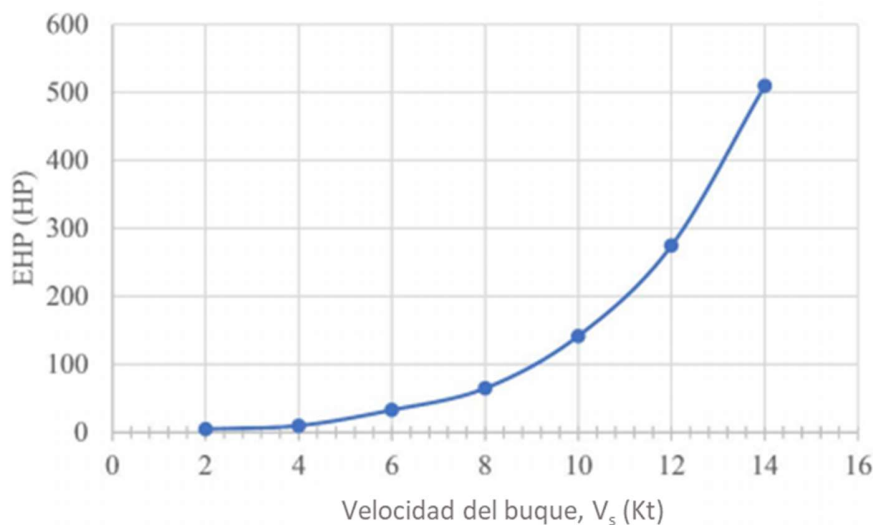


Figura 7.4 Curva de potencia de potencia efectiva para un patrullero de 270 (T)

7.5 Resistencia total del casco (RT)

A medida que un buque se mueve a través de aguas calmas, experimenta una fuerza que se opone a su movimiento. Esta fuerza es la resistencia del agua al movimiento del buque, y se conoce como "resistencia total del casco" (R_T). Es esta fuerza resistente la que se usa para calcular la potencia efectiva de un buque. La resistencia al avance en aguas tranquilas es una función de muchos factores, entre los que se incluye: la velocidad del buque, la forma de su casco (calado, manga, eslora entre perpendiculares, superficie mojada) y la temperatura del agua.

La resistencia total del casco aumenta con el aumento de la velocidad, como se puede apreciar en la Figura 7.5. Tenga en cuenta que la curva de resistencia no es lineal, sino que aumenta más abruptamente a velocidades más altas. En secciones posteriores de este capítulo investigaremos por qué la resistencia aumenta tan rápidamente a altas velocidades. También se muestra en la Figura 7.5 un montículo o protuberancia (Joroba) en la curva de resistencia total. Esta joroba no es un error, sino un fenómeno común a casi todas las curvas de resistencia de la nave que se discutirá más adelante. Como se muestra en las secciones anteriores, la potencia requerida para impulsar un barco a través del agua es el producto de la resistencia total del casco y de su velocidad, por lo que la potencia del motor aumenta aún más rápidamente que la resistencia. A menudo, la potencia del buque es aproximadamente proporcional al cubo de la velocidad, por lo que duplicar (2x) la velocidad de un destructor de 15 nudos a 30 nudos, se requerirá $2^3 = 8$ veces más potencia para alcanzarla.



ESTABILIDAD Y ESTIBA

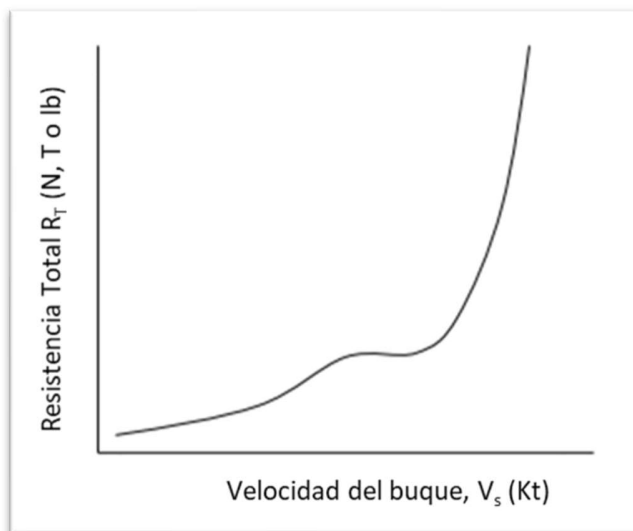


Figura 7.5 Curva típica de resistencia total del casco

Cuando en un buque se planifica un viaje, desde un punto “A” a otro punto “B” en el menor tiempo posible; es decir, a alta velocidad, se requerirá mucha más potencia que al realizar la misma ruta a una menor velocidad. Esta mayor potencia afectará directamente en la cantidad de combustible que se consuma durante ese tránsito. La curva de consumo de combustible de un buque tiene una forma similar a sus curvas de potencia y de resistencia total. La planificación de una navegación requiere una planificación cuidadosa de la velocidad de tránsito y de la razón de consumo de combustible, para asegurarse de que el buque podrá llegar a su destino con una cantidad adecuada de combustible a bordo. Generalmente se requiere que un buque llegue con una reserva de combustible no inferior al 50 por ciento. Esto se debe a varias razones, pero la principal es que se desconocen los imponderables que existirán en la ruta como mal tiempo o acudir en auxilio de terceros u otra causa.

7.6 Componentes de la Resistencia total del casco

A medida que el buque se desplaza por aguas calmas, existirán muchos factores que combinados forma la resistencia total que actúa en oposición al avance del casco. Los principales factores que inciden en la resistencia del casco son la fricción y los efectos viscosos actuando en la obra vida, la energía requerida para formar y mantener el patrón de olas características de la proa y de la popa, y la resistencia al aire generada por el movimiento del buque. En términos matemáticos, la resistencia total puede ser escrita como:

$$R_T = R_V + R_E + R_A$$

Donde: R_T = Resistencia total del casco.

R_V = Resistencia Viscosa (Friccional).

R_E = Resistencia generada por la formación de olas (de estela).

R_A = Resistencia causada por el movimiento del buque a través del aire en calma.



ESTABILIDAD Y ESTIBA

Existen otros factores que también tienen efecto en la resistencia total. La figura N° 7.6 muestra como varía la magnitud de cada uno de los componentes con la velocidad del buque. A bajas velocidades, es predominante la resistencia viscosa o de fricción, y a alta velocidad la curva se incrementa dramáticamente a medida que la resistencia de formación de olas o estela se hace predominante.

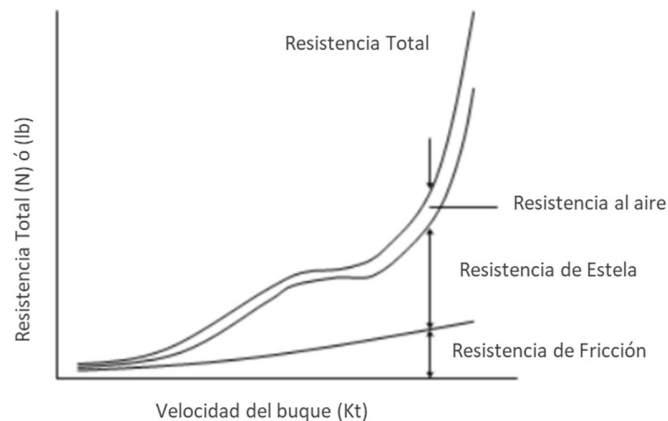


Figura 7.6 Componentes de la Resistencia del casco

7.6.1 Coeficientes adimensionales

Los diseñadores de un buque, como también los constructores y científicos participantes, utilizan coeficientes adimensionales para describir el desempeño de un sistema o para compararlo diferentes sistemas entre sí. Los diseñadores de autos utilizan un “coeficiente de arrastre” para describir el desempeño de un auto en particular. Los aviadores utilizan el número mach para comparar la velocidad de una aeronave con la velocidad del sonido. Los arquitectos navales utilizan varios coeficientes para describir la eficiencia y desempeño del casco de un buque.

Los coeficientes adimensionales permiten comparar los datos obtenidos con modelos en canales de prueba con aquellos que se obtendrá en buques a escala real, o comparar el desempeño entre diferentes tipos de buques. El campo de estudio de la resistencia de buques y resistencia de estela (resistencia por formación de olas) hacen uso extensivo de coeficientes estándares.

Igual que como la resistencia total del casco es igual a la suma de las resistencias viscosa, de formación de ola y del aire, podemos escribir una ecuación para la resistencia total en términos de los coeficientes adimensionales.

$$C_T = C_V + C_E$$

Donde: C_T = Coeficiente de resistencia total del casco.

R_V = Coeficiente de Resistencia viscosa.

R_E = Coeficiente de Resistencia generada por la formación de olas.

Nótese que la resistencia del aire no está representada en la ecuación de coeficientes. Esta forma de ecuación es el producto de las pruebas de modelos y estos modelos no tienen las superestructuras cuando son probados en canales de pruebas.

Debido a que la resistencia total es función de la forma del casco, de la velocidad del buque y de las propiedades del agua, el coeficiente total del casco también está en función de la forma del casco, velocidad del buque y propiedades del agua. El coeficiente total de la resistencia del casco



ESTABILIDAD Y ESTIBA

puede encontrarse mediante la siguiente ecuación:

$$C_T = \frac{R_T}{\frac{1}{2}\rho S V^2}$$

Donde: R_T = Resistencia total del casco. (N o lb)

ρ = Densidad del agua. $\left(\frac{kg}{m^3}\right)$ ó $\left(\frac{lb}{ft^3}\right)$

S = Superficie mojada (m^2) ó (ft^2).

V = Velocidad (m/s) ó (ft/s).

Los diseñadores también utilizan una forma adimensional de la velocidad llamada “El Número de Froude” (F_N), llamado así en honor a William Froude (1810-1878), uno de los pioneros en las pruebas mediante modelamiento de buques.

$$F_n = \frac{V}{\sqrt{gL}}$$

Donde: V = Velocidad (m/s) ó (ft/s)

g = Aceleración de Gravedad $\left(\frac{m}{s^2}\right)$ ó $\left(\frac{ft}{s^2}\right)$

L = Eslora del buque o del modelo (m) ó (ft). [L_{PP} o LWL].

Otra forma común de expresar velocidad, aunque no adimensional, es utilizando la razón *Velocidad – eslora*. Esta razón es similar al número de Froude, con la excepción de que se omite el término de la fuerza de gravedad en la expresión. Este es un valor dimensional y **debe ser utilizado en nudos**, y la eslora en metros o pies.

$$\text{Razón Velocidad – Eslora} = \frac{V}{\sqrt{L}}$$

7.6.2 Resistencia viscosa (R_v)

La figura 7.7 muestra a un cuerpo sumergido en un fluido ideal (no viscoso). A medida que el fluido fluye alrededor del cuerpo, existe una distribución de presión normal (perpendicular) al cuerpo; En la sección delantera o de proa del casco, hay una componente de presión que se resiste al movimiento, y en la sección trasera o de popa hay una componente que apoya el movimiento del cuerpo. En un fluido ideal estas presiones son iguales y el cuerpo no experimenta resistencia.

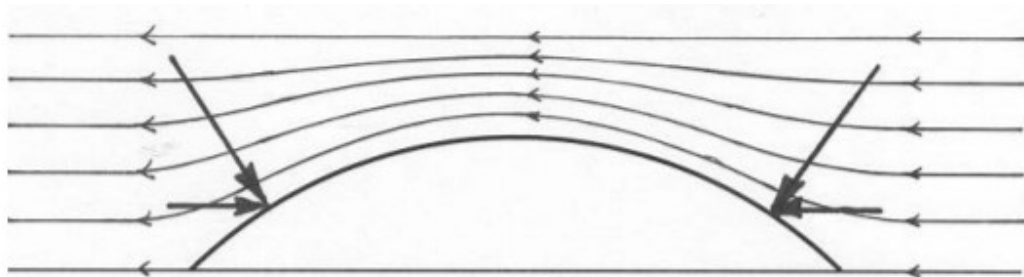


Figura 7.7 Fluido ideal alrededor de un cuerpo sumergido



ESTABILIDAD Y ESTIBA

Lamentablemente el agua no es un fluido ideal y por ello el cuerpo sumergido experimentará una resistencia al avance. La figura 7.8 muestra un casco sumergido en un fluido real con viscosidad. Las partículas del fluido se adhieren al casco y forman una “capa límite” o una “capa adyacente” donde el fluido cambia rápidamente su velocidad, variando desde cero cuando está al costado del casco hasta la velocidad del flujo libre de fluido a medida que se aleja del casco. Las dos formas de resistencia que se generan como resultado de la viscosidad son: La **Resistencia Friccional** y la **Resistencia Viscosa debida a la Presión**. La fricción se aparece del esfuerzo de corte en el fluido y actúa tangencialmente al cuerpo. La resistencia de viscosidad por presión actúa normalmente al cuerpo.

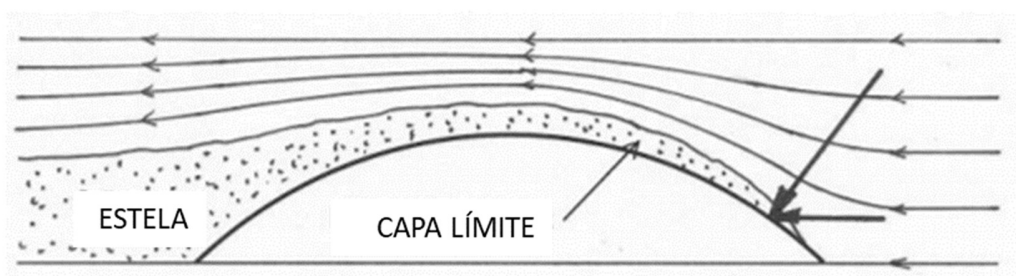


Figura 7.8 – Flujo de agua alrededor de un cuerpo sumergido

7.6.2.1 Resistencia de Fricción

A medida que el buque se desplaza por el agua, la fricción del agua actuando sobre la superficie mojada del casco, genera una fuerza neta que se opone al movimiento del buque. Esta resistencia friccional es función de la superficie mojada del casco, la rugosidad de dicha superficie y de la viscosidad del agua. La viscosidad de un fluido es dependiente de su temperatura e indica su resistencia a fluir. Por ejemplo, se dice que la miel es un líquido viscoso; las partículas líquidas de la miel se resisten a fluir entre las demás partículas adyacentes y respecto de las de otros cuerpos. Por otro lado, el alcohol tiene baja viscosidad y por ello existe una baja interacción entre sus partículas.

Pese a que el agua tiene una baja viscosidad, el agua produce una fuerza de fricción significativa que se opone al movimiento del buque. La data experimental indica que la fricción del agua con el casco puede ser el equivalente al 85% de la resistencia total de un casco a baja velocidad ($FN \leq 0,12$ o relación de velocidad-eslora menor a 0,4 si la velocidad del buque se expresa en nudos) y del orden de 40 al 50% en algunos casos a velocidades más altas.

7.6.2.2 Resistencia de Presión Viscosa

En la sección proa y amura del casco, las fuerzas de presión actúan perpendicularmente a la superficie sumergida; sin embargo, en la sección de aleta y popa la capa límite o adyacente que se forman reduce el componente de fuerza que contribuye al avance. Esta reducción en la componente de fuerza que contribuye al avance permite que la fuerza resultante neta genere una resistencia al avance del casco. Este incremento en la resistencia al avance se conoce con “resistencia por presión viscosa”, “resistencia viscosa debida a la presión” o



ESTABILIDAD Y ESTIBA

también “resistencia de forma”, y en ocasiones también es común referirse a ella como componente normal de la resistencia viscosa.

Después de ver la figura 7.8 anterior, uno se puede imaginar la influencia que tiene la forma del casco en la magnitud de la resistencia de presión viscosa. Los buques que tienen esloras pequeñas y mangas anchas (Una razón eslora manga bajo) tendrán más resistencia de forma que aquellos que tienen un coeficiente de eslora manga mayor. También es cierto que buques con coeficientes de bloque altos (ej. Buques petroleros tipo VLCC) tendrán una mayor resistencia de forma que buques con proas más ahusadas (ej. Destruyores).

7.6.2.3 Flujo laminar y flujo turbulento

EL flujo de un fluido alrededor de un cuerpo puede dividirse en dos tipos principales de flujo: Flujo Laminar y Flujo Turbulento. La magnitud de la resistencia viscosa de un cuerpo depende del tipo de flujo que esté experimentando. La figura 7.9 muestra el patrón típico de flujo laminar y flujo turbulento alrededor del casco de un buque.

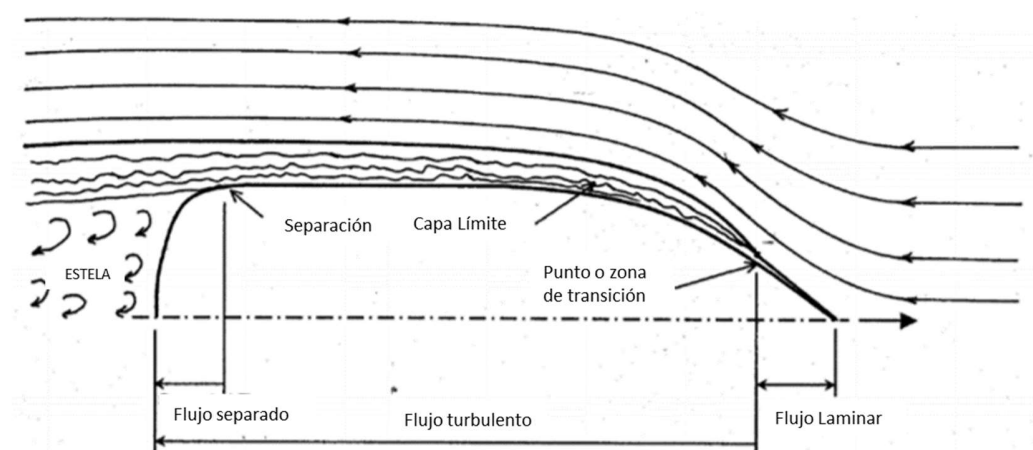


Figura 7.9 – Patrón de flujo típico alrededor del casco de un buque

El flujo laminar¹ se caracteriza por un fluido que fluye mediante líneas suaves y ordenadas con un mínimo de resistencia friccional. Para un buque tipo, el flujo laminar se presenta en una pequeña porción de la eslora de su casco. A medida que el agua fluye a lo largo del casco, el flujo laminar comienza a romperse y transformarse en un flujo caótico, desordenado, mezclado y arremolinado. Este comportamiento caótico se reconoce como flujo turbulento y la transición desde laminar a turbulento ocurre en el punto de transición mostrado en la figura 7.9.

El flujo turbulento se caracteriza por el desarrollo de una capa de agua alrededor del casco

¹ El mejor ejemplo de flujo laminar lo representa el agua transparente de un río que fluye suavemente por un remanso o la llave de agua cunado la presión es baja o no se ha abierto en su totalidad y el agua se aprecia transparente y cristalina



ESTABILIDAD Y ESTIBA

que es arrastrada y se mueve con el buque en la misma dirección de desplazamiento. Esta zona de agua se llama “Capa Límite”. Las moléculas de agua más cercanas al buque son arrastradas por el buque a la velocidad del casco.²

A medida que las partículas de agua que se encuentran en esta capa límite se alejan del casco del buque su velocidad empieza a disminuir, hasta en el extremo más alejado de la capa límite, hasta que entra en contacto con el océano circundante. La formación de la capa límite comienza en el punto de transición y el grosor de esta se incrementa a medida que recorre la eslora del buque con lo que el flujo de agua se hace cada vez más turbulento. Para un buque que se está desplazando por el agua, la capa límite puede observarse por el costado como una capa blanca arremolinada pegada al casco. A medida que el casco incrementa su velocidad, el espesor de la capa límite también aumenta y el punto de transición entre el flujo laminar y turbulento se desplazará cada vez más hacia proa conforme se aumenta la velocidad del buque.

Matemáticamente el flujo laminar y el turbulento pueden describirse utilizando un coeficiente adimensional conocido como Número de Reynolds nombrado así en honor a Sir Osborne Reynolds (1883) por su contribución al estudio de la hidrodinámica. Para un buque, el número de Reynolds se puede calcular utilizando la siguiente expresión:

$$R_n = \frac{LV}{\gamma}$$

Donde:

R_n es el número de Reynolds

L = Eslora del buque o del modelo (m) ó (ft). [L_{pp} o LWL].

V = Velocidad ($\frac{m}{s}$) ó ($\frac{ft}{s}$)

γ = Viscosidad cinemática del agua ($\frac{m^2}{s}$) ó ($\frac{ft^2}{s}$)

Para flujos de agua en costados planos (O cascos de buques), los las magnitudes de los números de Reynolds característicos son:

Flujo Laminar: $R_n < 5 \times 10^5$

Flujo Turbulento: $R_n > 1 \times 10^6$

Transición de Laminar a Turbulento: $5 \times 10^5 < R_n < 1 \times 10^6$

² En las diapositivas en clases nos referimos a esta resistencia como Resistencia por Corrientes de Eddie



ESTABILIDAD Y ESTIBA

Ejemplo 7.2 Un buque de 250 pies de eslora está navegando a 15 nudos en agua salada a 59°F $\left[\gamma = 1,2791 \times 10^{-5} \left(\frac{ft^2}{seg}\right)\right]$. Calcular el número de Reynolds a esta velocidad.

$$R_n = \frac{LV}{\gamma} = \frac{(250 \text{ ft})(15 \text{ kn}) \left(1,688 \frac{ft}{s \text{ kn}}\right)}{1,2791 \times 10^{-5} \frac{ft^2}{seg}} = 4,949 \times 10^8$$

$R_n = 4,949 \times 10^8$; el flujo de agua alrededor del buque es definitivamente turbulento.

Ejemplo 7.3 Un modelo de buque de 5 pies de eslora está siendo sometido a pruebas mediante arrastre en un canal de pruebas a una velocidad de 5 pie/seg en agua dulce a 59°F $\left[\gamma = 1,092 \times 10^{-5} \left(\frac{ft^2}{seg}\right)\right]$. Calcular el número de Reynolds del modelo a esta velocidad.

$$R_n = \frac{LV}{\gamma} = \frac{(5 \text{ ft}) \left(5 \frac{ft}{s}\right)}{1,092 \times 10^{-5} \frac{ft^2}{seg}} = 2,29 \times 10^6$$

$R_n = 2,29 \times 10^6$; el modelo también está en un régimen de flujo turbulento.

Nota: Los buques tienen flujo de agua turbulento alrededor de prácticamente toda su eslora, excepto cuando operan a muy bajas velocidades. Aún a baja velocidades, el flujo laminar está presente solo en los primeros 30 o 60 centímetros de la eslora.

7.6.2.4 Resistencia de Coeficiente viscoso (C_V)

La forma adimensional de la resistencia viscosa es el coeficiente de resistencia viscosa (C_V). Este coeficiente es una función de las mismas propiedades que influyen en la resistencia viscosa: forma del casco, velocidad y propiedades del agua. Las ecuaciones para el coeficiente de resistencia viscosa que se muestra a continuación son productos empíricos de muchos años de canales de prueba (estanques de remolque), y son reconocidas internacionalmente por la Conferencia Internacional de Estanques de Remolque (ITTC). El coeficiente de resistencia viscosa tiene en cuenta la fricción del agua en el buque, así como la influencia de la forma del casco en la resistencia a la presión viscosa.

$$C_V = C_F + K \cdot C_F$$

Donde:

C_V es el coeficiente de resistencia viscosa

C_F = Componente tangencial de la resistencia viscosa. Corresponde a la fricción del agua con el casco.

$K \cdot C_F$ = Componente normal o perpendicular de la resistencia viscosa. Corresponde al arrastre por presión viscosa.



ESTABILIDAD Y ESTIBA

El coeficiente de fricción de la piel del casco (ecuación que se muestra a continuación) se basa en el supuesto de que el casco es una placa plana que se mueve a través del agua, y es función del número de Reynolds (velocidad del buque, eslora y propiedades del agua). El factor de forma (K) representa el efecto que tiene la forma del casco sobre la resistencia viscosa. Tanto el coeficiente de fricción generado por la piel del casco como la ecuación del factor de forma se derivan empíricamente de experimentos realizados en placas planas y en buques.

$$C_F = \frac{0,0075}{[(\log_{10} R_n) - 2]^2}; R_n = \frac{LV}{\gamma}$$

$$K \approx 19 \left(\frac{\nabla}{LWL \cdot B \cdot T} \times \frac{B}{LWL} \right)^2$$

Donde:

LWL la eslora de la línea de agua o entre perpendiculares.

B es la manga del buque

T es el calado.

7.6.2.5 Cómo reducir la resistencia viscosa

La resistencia viscosa de un buque es:

$$R_V = C_V \frac{1}{2} \rho V^2 S$$

Donde:

C_V = coeficiente de resistencia viscosa

ρ = Densidad del agua $\left[\left(\frac{kg}{m^3} \right) \text{ ó } \left(\frac{lb \cdot s^2}{ft^4} \right) \right]$.

V = Velocidad $\left(\frac{m}{s} \right) \text{ ó } \left(\frac{ft}{s} \right)$

S = Superficie mojada de la obra viva (m^2) ó (ft^2)

Los buques a menudo están diseñados para transportar una cierta cantidad de carga (peso y volumen) a una velocidad determinada. Por lo tanto, para reducir la resistencia viscosa de un diseño específico, es necesario reducir el coeficiente de resistencia viscosa o reducir el área de superficie mojada para un volumen dado. La forma de una esfera es la que tiene la menor superficie mojada por unidad de volumen, pero por su forma generará mucha separación y tendrá un factor de forma “K” alto, generando muchas olas en la superficie.

El aumento de la eslora y la reducción de la manga para una velocidad dada, tiende a reducir el coeficiente de resistencia viscosa; sin embargo, esto aumentará el área de superficie mojada. Por lo tanto, el diseño de un buque es una solución intermedia entre una esfera (área húmeda mínima) y un mondadientes (coeficiente viscoso mínimo), incluyendo las consideraciones pertinentes de una adecuada estabilidad y buen comportamiento en el mar (seakeeping).



ESTABILIDAD Y ESTIBA

7.6.3 Resistencia a la formación de olas (R_w ó R_E)

El segundo componente principal de la resistencia del casco es la resistencia debida a la formación de olas o resistencia de estela. La creación de olas demanda energía. A medida que el buque aumenta su velocidad, aumenta la altura de las olas generadas por su casco y, por lo tanto, también aumenta la energía que se requiere para producir estas olas. Esta energía que se extrae de la propulsión del buque, se conoce como resistencia a la formación de olas y a menudo se convierte en un factor limitante en la velocidad de un buque.

Un objeto que se mueve a través del agua crea ondas divergentes, que se extienden hacia afuera del barco, y ondas transversales, ilustradas en la Figura 7.10.

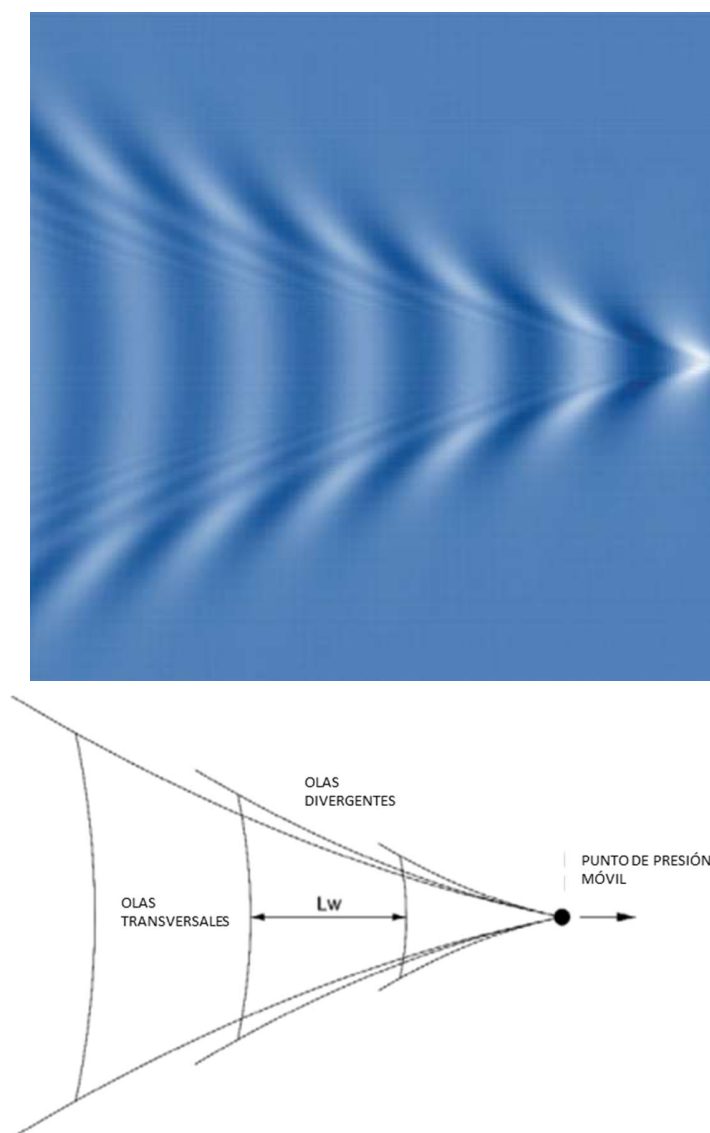


Figura 7.10 Patrón de olas generadas por el movimiento de un objeto en el agua



ESTABILIDAD Y ESTIBA

Sir William Froude (1810-1878) realizó gran parte de la investigación inicial sobre la resistencia a la formación de olas y sus resultados y conclusiones en este campo se utilizan hasta el día de hoy. La figura 7.11 es el esbozo del trabajo de Froude en 1877 mostrando los patrones de olas producidos por una nave. Compare el esbozo de Froude con las fotografías de buques reales en las Figuras 7.12 y 7.13 y observe las similitudes.

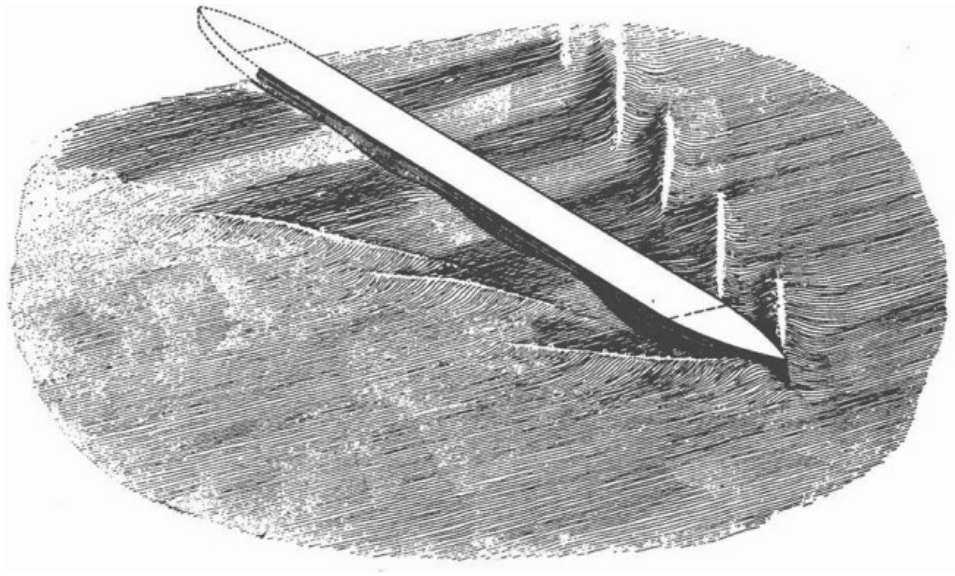


Figura 7.11 - Esquema de Froude de un tren de olas característico para buques.

(Reproducción obtenida del Volumen 2 del Manual "Principios de Arquitectura Naval" publicado por la Sociedad de Arquitectos e Ingenieros Navales)



Figura 7.12 – Patrón de olas creado por la estela de una embarcación.

Nótese los patrones de olas divergentes que emanan de su casco.



ESTABILIDAD Y ESTIBA



Figura 7.13 – Patrón de olas transversales a lo largo del casco del Transporte “Aguiles”.

A diferencia del patrón de olas simple desarrollado por un punto de presión en movimiento (Figura 7.10), un barco real crea muchos sistemas de olas, donde los más predominantes son los trenes de olas de proa y de popa, que se muestran en la Figura 7.14. Estos sistemas de ondas pueden interactuar entre sí, ya sea cancelando parcialmente las olas generadas por un buque (y reduciendo la resistencia a la formación de olas) o agregando y aumentando la resistencia a la formación de olas. Los efectos que tienen unas olas con otras al chocar entre sí y superponerse se denominan interferencia constructiva (cuando se amplifican) o destructiva (cuando se reducen).

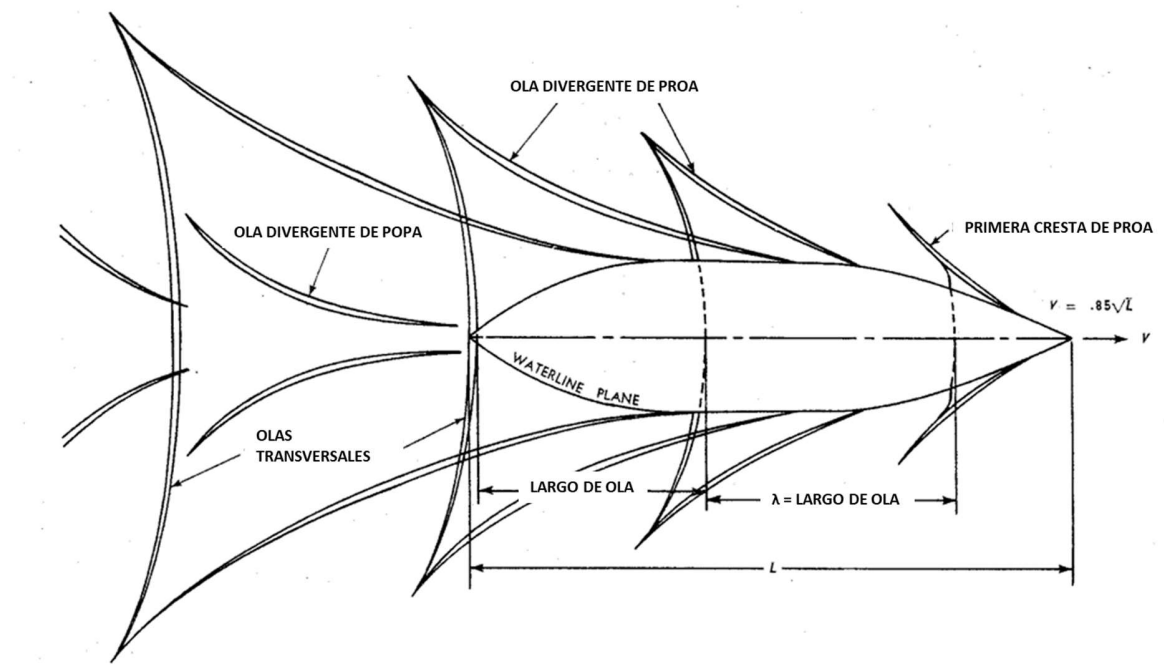


Figura 7-14 Sistema de olas de proa y de popa de un buque



ESTABILIDAD Y ESTIBA

7.6.3.1 Largo de ola versus velocidad del buque

La ola transversal viaja aproximadamente a la misma velocidad que la del buque, debido a que es el buque el que la está produciendo. A bajas velocidades, las olas transversales tienen una longitud de corta y se pueden ver varias crestas a lo largo del costado del buque en la superficie del agua. Según la teoría de ondas, la longitud de una ola libre en la superficie está relacionada con la velocidad de la siguiente manera:

$$L_w = \frac{2\pi V^2}{g}$$

Donde:

L_w = largo de ola [(m) o (ft)]

V = Velocidad del buque $\left[\left(\frac{m}{s}\right) \text{ ó } \left(\frac{ft}{s}\right)\right]$.

g = aceleración de gravedad $\left(\frac{m}{s^2}\right) \text{ ó } \left(\frac{ft}{s^2}\right)$

La figura 7.15 muestra la forma de los patrones de olas a lo largo del costado del buque a diferentes velocidades. A bajas velocidades, hay más crestas de olas en el costado del casco. A altas velocidades, la longitud de onda aumenta. La figura muestra que a ciertas velocidades, hay una cresta en la popa y en otras que hay un seno. Estas crestas y senos pueden cancelar parcialmente el sistema de olas de popa o incrementarlo parcialmente, generando con ello que a algunas velocidades exista mayor resistencia debido a esta interferencia.

Este hecho hace que la gráfica del coeficiente de resistencia total versus la velocidad (Figura 7.16) tenga "crestas y depresiones". Es mejor operar el barco en una depresión para ahorrar combustible. La figura muestra un gran aumento en la resistencia en una relación velocidad-longitud de 1.34. Esta es la velocidad a la que la longitud de onda es igual a la longitud de la nave. Se conoce como "velocidad del casco" o "velocidad de diseño", que es la última velocidad eficiente en la que puede operar un casco de desplazamiento.

La velocidad donde la longitud de ola es igual a la eslora del buque se puede calcular usando las ecuaciones anteriores y es:

$$V_S = 1,34\sqrt{L_S} \quad Kn/\sqrt{ft}$$

Donde:

V_S = Velocidad del buque [Kn]

L_S = Eslora del buque [(ft)] [LWL o L_{PP}]

Esto se llama la "regla práctica de la velocidad del casco" y las unidades generalmente no se expresan, pero son nudos/ $(\sqrt{ft})$

Justo por sobre la "velocidad del casco", la popa del buque cae en un gran seno de ola, y cambia su asiento levantando mucho la proa. Quien haya estado en una lancha deportiva con casco de planeo habrá notado este fenómeno a una velocidad particular en que la proa se levanta mucho. Esta velocidad, en términos de eficiencia, es la peor para operar y evitar



ESTABILIDAD Y ESTIBA

daños al casco. A medida que la velocidad aumenta sobre este punto, la longitud de ola aumenta aún más y el casco comienza a planear, sacando parte del casco fuera del agua y reduciendo la resistencia de formación de olas o resistencia de estela. El gráfico de la Figura 7.16 muestra el gran aumento en la resistencia que ocurre por encima de la velocidad del casco, y también su disminución a velocidades aún más altas. Los buques rara vez tienen suficiente potencia para alcanzar estas velocidades.

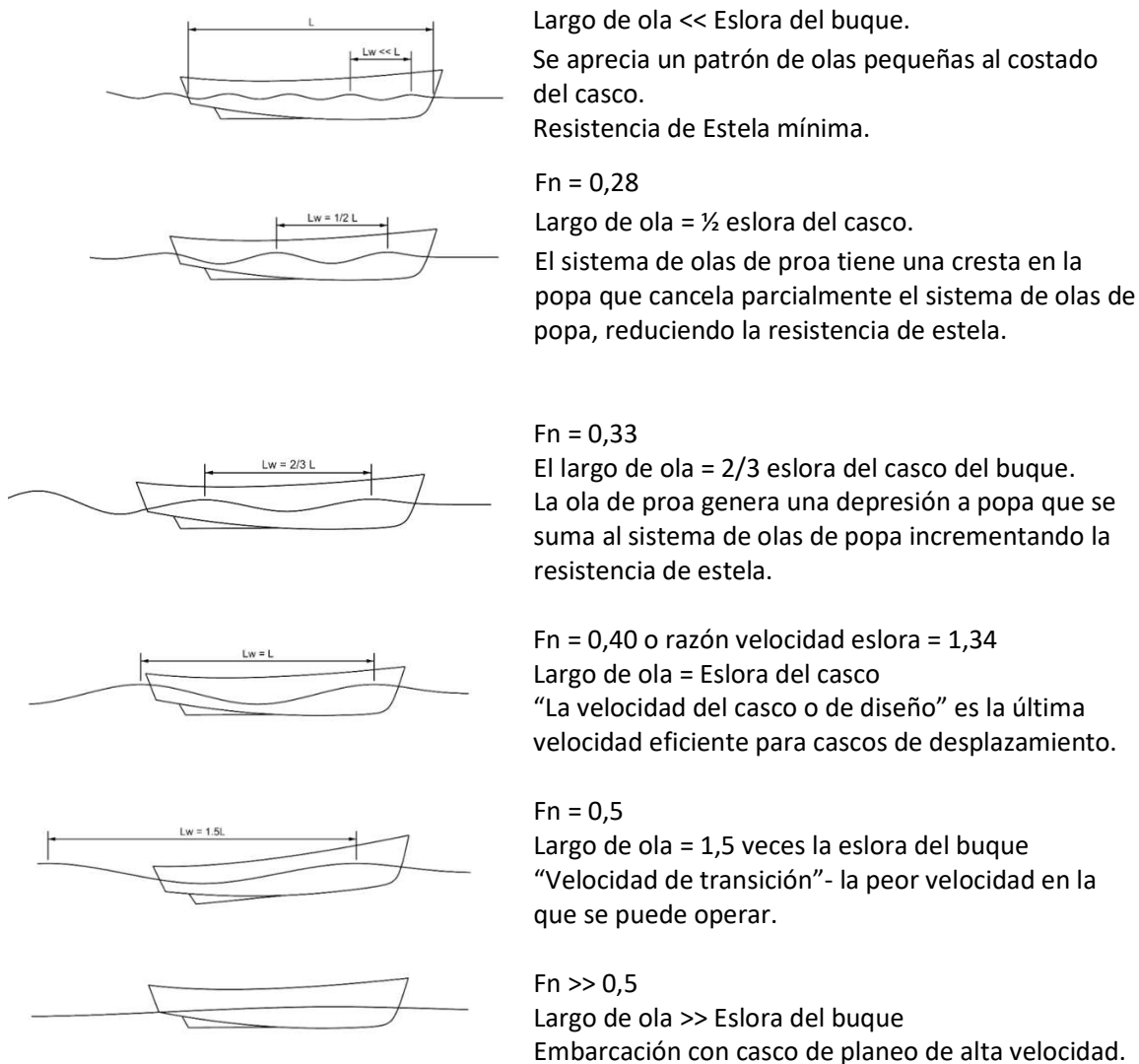


Figura 7-15 Patrones de olas de proa v/s velocidad de un buque



ESTABILIDAD Y ESTIBA

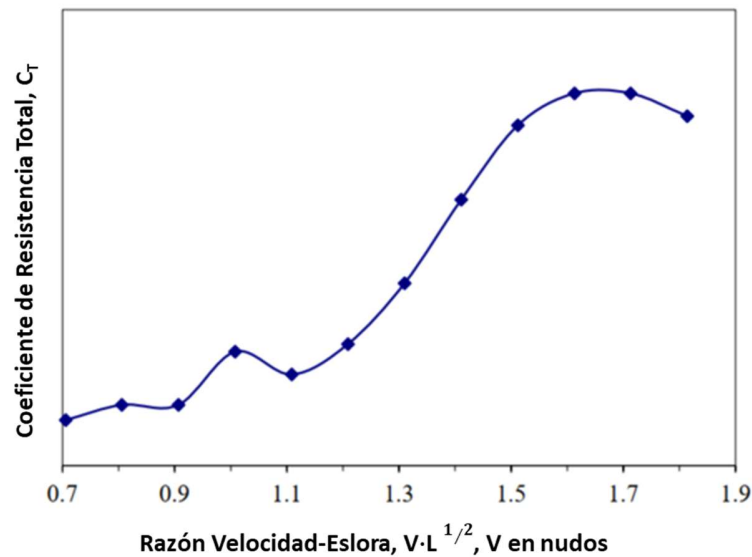


Figura 7-16 Relación típica entre C_T y velocidad

7.6.3.2 Comprensión y Reducción de la Resistencia de Estela (o a la formación de olas)

La teoría de olas establece que la energía en una ola es proporcional al cuadrado de su altura. Dado lo anterior, cualquier aumento en la altura de ola requiera del correspondiente un aumento en la energía requerida para crear esa ola y de un aumento en la resistencia de estela. Por lo tanto, si la altura de la ola se duplica, se produce un aumento de cuatro veces en la energía requerida para crear esa ola. Por lo tanto, a medida que aumenta la velocidad del buque y aumenta la altura de la ola, la resistencia de la ola se vuelve dominante sobre las demás.

$$E_{ola} = f(H^2)$$

Entonces, ¿cómo afecta la resistencia a la formación de olas un barco y su funcionamiento? Para ilustrar, considere el siguiente ejemplo:

Una fragata de la Clase Adelaide (FFG-7) tiene una eslora en la línea de flotación de 408 pies y está propulsada por dos motores de turbina de gas que producen aproximadamente 41.000 SHP para lograr una velocidad máxima publicada de 29 nudos. A una velocidad de aproximadamente 27 nudos, la longitud de la ola transversal es aproximadamente la misma que la eslora del buque. Con una turbina de gas en funcionamiento (20,000 SHP), la fragata es capaz de alcanzar velocidades cercanas a los 25 nudos. ¡Se necesitan 20,000 SHP adicionales (el doble de potencia en el eje) para aumentar la velocidad en 4 nudos! Este aumento en la potencia requerida, está directamente relacionado con los efectos de la resistencia a la formación de olas.



ESTABILIDAD Y ESTIBA

La pregunta que surge es cómo reducir los efectos de la resistencia a la formación de olas. En la fase de diseño de un buque, se pueden hacer dos cosas para reducir los efectos de la formación de olas y, por lo tanto, mejorar el rendimiento del buque:

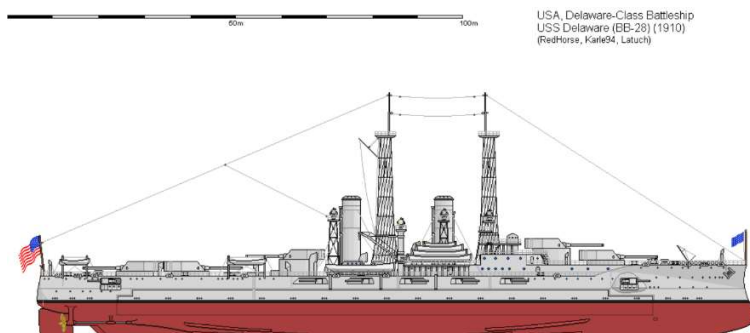
- Un **Incremento de la eslora de flotación** aumentará la velocidad a la que la longitud del sistema de olas generado por el buque sea igual a la eslora del casco y, por lo tanto, reducirá el impacto de la resistencia a la formación de olas.

Como se señaló previamente, la velocidad a la que la longitud de onda se aproxima a la longitud de la eslora de una FFG-7 ($L_{pp} = 408$ pies, $\Delta = 4.000$ LT, con una potencia instalada de 41.000 SHP) es de aproximadamente 27 nudos, mientras que la velocidad a la que la longitud de onda se aproxima a la longitud de la eslora de un portaaviones de la clase NIMITZ ($L = 1090$ pies, $\Delta = 97.000$ LT y de aproximadamente 280,000 SHP) es de aproximadamente 44 nudos. A la velocidad máxima de la fragata a 29 nudos, el portaaviones todavía se encuentra en la porción relativamente plana de la curva de Resistencia/Potencia. Sería muy difícil agregarle a una fragata tipo Adelaide suficiente maquinaria de propulsión (espacio, peso, combustible y centro de gravedad) para aumentar la velocidad máxima y lograr una velocidad equivalente a la del portaaviones. Es por esto que los buques de mayor eslora usan motores propulsores proporcionalmente menos potentes para alcanzar la misma velocidad que aquellos que tienen una eslora de flotación menor. En otras palabras, se requiere menos potencia por tonelada para que el portaaviones (2,9 SHP/LT) logre 30 nudos que para la fragata FFG-7 (10,3 SHP/LT) logre 29 nudos. La figura 7.16 compara estos factores. A una velocidad de 29 nudos, la fragata tiene una razón velocidad-longitud de 1,4 ($29/\sqrt{408}$), lo que le imprime un gran coeficiente de resistencia. Compare a la fragata con el portaaviones a 30 nudos y una relación velocidad-longitud de 0.90 ($30/\sqrt{1090}$). El portaaviones tiene un coeficiente de resistencia mucho más bajo y, por lo tanto, requiere significativamente menos potencia propulsiva por tonelada de desplazamiento para lograr la misma velocidad que una fragata Adelaide.



ESTABILIDAD Y ESTIBA

- **Instalación de bulbos en la proa.** Las proas con bulbo son un intento de reducir la resistencia a la formación de olas de las naves de superficie al reducir el tamaño del sistema de olas de proa.



La proa con bulbo fue desarrollada por el Contraalmirante (USN) David Taylor y utilizada en 1907 en el acorazado USS DELAWARE. Los

buques con "espolón" de los barcos de combate de finales de 1800 e incluso los de los primeros griegos y los buques de guerra romanos también podrían considerarse versiones tempranas de proa con bulbo a pesar de que sus diseños estaban destinados a otros fines. La idea detrás de una proa con bulbo es crear una segunda ola que interfiera destructivamente con la ola divergente de proa, dando como resultado a un más pequeña o eliminándola completamente. Una ola de proa más pequeña mejora el comportamiento del buque en el agua al producir menos cuña y sienta en la popa. Este buque con una quilla más uniforme da como resultado un área de superficie mojada menor (es decir, una menor resistencia viscosa) y reduce la tendencia del buque a tratar de "subirse" sobre su propia ola de proa a medida que aumenta la velocidad (es decir, retrasa el inicio de la resistencia a la formación de olas grandes). Se ha demostrado que un bulbo de un barco mercante bien diseñado reduce la resistencia total hasta en un 15%. Esta reducción en la resistencia se traduce en menores costos operativos y mayores ganancias para aquellos que emplean esta mejora de diseño. Muchos buques de guerra también tienen proas con bulbos. Estos bulbos normalmente albergan los transductores de sonar y los mantienen lo más alejados posible del ruido auto-irradiado por la nave. Las proas con bulbo de los buques de guerra ofrecen cierta reducción en la resistencia a la ola y ahorro de combustible; sin embargo, la mayoría de los buques de guerra no pueden aprovechar al máximo la proa bulbosa, ya que cada bulbo se diseña para la velocidad operativa esperada, una tarea fácil para un comerciante que generalmente opera a una velocidad constante entre puertos, pero no es tan simple para un buque de guerra cuyas operaciones requieren frecuentes cambios de velocidad.

7.6.4 Resistencia al aire (RAA)

La resistencia al aire es la resistencia generada por el flujo de aire sobre la obra muerta del buque sin viento presente. Este componente de resistencia se ve afectado por la forma de la superestructura sobre la línea de flotación, el área expuesta al aire y la velocidad que está



ESTABILIDAD Y ESTIBA

desarrollando sobre el agua. Los buques con cascos bajos y una pequeña "vela" o área proyectada sobre la línea de flotación tendrán naturalmente menos resistencia al aire que aquellos con cascos altos y grandes superficie de superestructura. La resistencia típica al aire es del 4 al 8% de la resistencia total del casco, pero puede ser de hasta el 10% en las de costados altos como los portaaviones o transporte de vehículos. Sin embargo, se han realizado intentos para reducir la resistencia del aire al racionalizar los cascos y las superestructuras; sin embargo, los beneficios en ahorro de energía y en el consumo de combustible con la construcción de un buque simplificado tienden a verse eclipsados por los costos de construcción.

7.6.5 Otros tipos de resistencia no incluidos en la resistencia total del casco

Además de la resistencia viscosa, la resistencia a la formación de olas y la resistencia al aire, hay varios otros tipos de resistencia que influirán en la resistencia total experimentada por el buque.

7.6.5.1 Resistencia de apéndices

La resistencia al apéndice se genera por el arrastre causado por todos los apéndices de la obra viva como la hélice, el eje propulsor, los arbotantes, el timón, las quillas laterales, la corredera y las cajas de mar. En los buques navales, los apéndices pueden representar aproximadamente del 2 al 14% de la resistencia total. Los apéndices afectan principalmente al componente viscoso de la resistencia, ya que el área superficial añadida de los apéndices aumenta el área superficial de fricción viscosa.

7.6.5.2 Resistencia generada por sistema de gobierno del buque

La resistencia generada por el sistema de dirección es una resistencia adicional causada por el movimiento del timón. Cada vez que se mueve el timón para cambiar de rumbo, el movimiento crea un arrastre adicional. Aunque la resistencia a la dirección es generalmente un componente pequeño de la resistencia total del casco en buques de guerra y buques mercantes, el movimiento innecesario del timón puede tener un impacto significativo. Recuerde que la resistencia está directamente relacionada con la potencia requerida para impulsar la nave. La potencia adicional está directamente relacionada con el combustible consumido (más potencia equivale a más combustible consumido). Un buque de guerra que viaja a 15 nudos e intenta mantener una estación de puntos en una formación puede consumir hasta un 10% más de combustible por día que un barco que viaja independientemente a 15 nudos.

7.6.5.3 Resistencia al viento y a la corriente

El entorno que rodea a un buque puede tener un impacto significativo en la resistencia total del mismo. El viento y la corriente son dos de los principales factores ambientales que afectan a un barco. La resistencia al viento en un barco es una función del área de la obra muerta, la velocidad y la dirección del viento en relación con la dirección de desplazamiento de la nave. Para un buque que navega en un viento de 20 nudos, la resistencia del barco puede aumentar hasta en un 25-30%.

Las corrientes oceánicas también pueden tener un impacto significativo en la resistencia de



ESTABILIDAD Y ESTIBA

un barco y la potencia requerida para mantener la velocidad deseada. Navegar contra una corriente aumentará la potencia requerida para mantener la velocidad. Por ejemplo, la corriente de Kuroshio (corriente negra) corre de sur a norte frente a la costa de Japón y puede alcanzar una velocidad de 4-5 nudos. Otro ejemplo lo constituyen las corrientes de los canales de sur de Chile con los cambios de marea. Un buque que navega contra una corriente de 4 a 5 nudos y requiere viajar a 15 nudos respecto de la tierra, se encontrará generando potencias de propulsión para velocidades de 18 a 20 nudos para lograr mantener los 15 nudos reales de avance que requiere. Por lo tanto, el marino prudente planificará sus navegaciones para evitar las navegaciones contra las corrientes y aprovechar las corrientes favorables cada vez que le sea posible.

7.6.5.4 Resistencia añadida debido a las olas

La resistencia adicional debida a las olas se refiere a las olas oceánicas causadas por el viento y las tormentas, y no debe confundirse con la resistencia a la formación de olas. Las olas oceánicas hacen que el barco gaste energía al aumentar la superficie mojada del casco (mayor resistencia viscosa) y gastar energía adicional por balances, cabeceos y sumergidas transitorias del casco en el agua. Este componente de resistencia puede ser muy significativo en condiciones de mar adversos.

7.6.5.5 Mayor resistencia en aguas poco profundas

El aumento de la resistencia en aguas poco profundas (el efecto de aguas poco profundas) es causado por varios factores:

- El flujo de agua alrededor del fondo del casco está restringido en aguas poco profundas, por lo tanto, el agua que fluye debajo del casco se acelera. El movimiento rápido del agua aumenta la resistencia viscosa en el casco.
- El agua que se mueve más rápido disminuye la presión debajo del casco, lo que hace que el buque "incremente su calado", lo que aumenta la superficie mojada y aumenta la resistencia a la fricción.
- Las olas producidas a la misma velocidad en aguas poco profundas tienden a ser más grandes que las olas producidas en aguas profundas. Por lo tanto, la energía requerida para producir estas ondas aumenta (es decir, la resistencia a la formación de ondas aumenta en aguas poco profundas). De hecho, la protuberancia característica en la curva de resistencia total ocurrirá a una velocidad menor en aguas poco profundas.

El resultado neto de viajar en aguas poco profundas es que se necesita mayor potencia (y más combustible) para alcanzar la velocidad requerida. Otro efecto más complejo y peligroso al operar a alta velocidad en aguas poco profundas es la mayor posibilidad de tocar fondo. Un hecho notable fue en 1992 cuando el buque de pasajeros QUEEN ELIZABETH II, encalló a una velocidad de 25 nudos en un arrecife cerca de la isla Cuttyhunk en



ESTABILIDAD Y ESTIBA

Massachusetts³. El calado nominal del casco era de 32 pies-4 pulgadas y la profundidad del arrecife fue de 39 pies. El aumento de 6.5 pies en el calado se debió al efecto de aguas poco profundas conocido como “SQUAT”.

De la misma forma que las aguas poco profundas afectarán negativamente la resistencia de un buque, operar en una vía fluvial estrecha, como un canal, puede producir el mismo efecto. Por lo tanto, cuando se opera en un canal, la resistencia del barco aumentará debido a la proximidad de las paredes del canal y es probable que la disminución de la presión a en los costados del buque lo empujen hacia alguno de los bordes del canal. Es aconsejable operar a velocidades prudentes cuando navegue en aguas poco profundas y/o estrechas. Este fenómeno también ocurre cuando dos buques están operando en las cercanías de uno con el otro. La caída de presión por el aumento de velocidad entre los cascos, los puede atraer y provocar una colisión.

7.6.6 Resistencia y la navegación

Existe una correlación directa entre la curva de resistencia total del casco de un buque, la curva de EHP, la curva de potencia en el eje y la curva de consumo de combustible. ¿Qué puede hacer el operador para reducir los efectos de la resistencia viscosa y de estela?

- **Limpieza del casco.** El método más fácil para reducir el efecto de la resistencia viscosa es mantener el casco limpio y libre de mariscos y algas en la obra viva. En la sección 7.6.2 indicó que la resistencia a la fricción es una función de la rugosidad de la superficie. El ensuciamiento del casco puede aumentar el consumo de combustible hasta en un 15 por ciento. Mantener limpia la obra viva reducirá la rugosidad de la superficie y ayudará a minimizar los efectos de la resistencia viscosa y a conservar el combustible. La Armada requiere que sus unidades sean sometidas a inspecciones y limpiezas periódicas del casco para reducir la rugosidad de la superficie. Los buques también se suben a dique seco y para limpiar sus cascos y recuperar sus pinturas para quedar nuevamente en buenas condiciones de operación.
- **Operar a una velocidad prudente.** Para reducir los efectos de la resistencia a la formación de olas, el buque debe transitar a velocidades que se alejen de las protuberancias de la curva de resistencia. De la Figura 7.16, una de esas velocidades a evitar es cuando la relación velocidad-longitud es aproximadamente 1.0. Para una fragata del tipo Adelaide (FFG-7) esto equivale a una velocidad de aproximadamente 20 nudos. Para lograr un mejor rendimiento, es preferible operar en una relación velocidad-longitud inferior a 0.9. La velocidad de tránsito estándar para la Armada de Chile es de alrededor de entre 12 a 14 nudos, lo que coloca a la mayoría de los buques muy por debajo de cualquier punto donde los efectos de las olas se conviertan en un problema. Para una FFG-7, una velocidad de tránsito de 14 nudos da como resultado una relación velocidad-longitud de aproximadamente 0,7, muy por debajo del umbral

³ <https://cruceroadicto.com/queen-elizabeth-2-fuera-servicio-encallar-cape-cod-massachusetts.html>



ESTABILIDAD Y ESTIBA

de formación de olas. ¡Para un portaaviones a una velocidad de 14 nudos con una relación velocidad-longitud de aproximadamente 0,45, la resistencia viscosa es el componente dominante de la resistencia!

Viajar a altas velocidades correspondientes a las crestas de las curvas CT requiere que se produzca suficiente potencia en el eje para superar la resistencia de la ola que aumenta rápidamente. Este requerimiento de potencia cada vez mayor significa que el consumo de combustible aumentará con la misma rapidez. Por ejemplo, una FFG-7 con un casco limpio que viaja a 14 nudos (relación velocidad-longitud de 0.7) con una turbina a gas consumirá aproximadamente 40.000 litros de combustible al día. ¡La misma fragata a 29 nudos (relación velocidad-longitud de 1,4) consumirá cerca de 11.500 litro de combustible por hora! Es necesario considerara que la capacidad total de combustible de una de estas fragatas es de aproximadamente 720.000 litros de combustible. Es fácil comprender el por qué los buques navales no operan a altas velocidades durante períodos prolongados.

A diferencia de los buques de guerra cuya velocidad máxima está determinada por los requisitos generados por sus roles, los buques mercantes están diseñados para viajar a una velocidad correspondiente a la depresión de la curva de resistencia. De hecho, la velocidad de servicio de un barco mercante suele ser inferior a la primera protuberancia de la curva. La mayoría de los barcos mercantes tienen una velocidad de servicio de aproximadamente 15 nudos, y si se supone una longitud de 600 pies (la relación de longitud de la velocidad es 0.6), el barco está muy por debajo de la velocidad de mayor resistencia, y por ello se requiere menos potencia para propulsarlo. Menos caballos de fuerza equivale a maquinaria de propulsión más pequeña, menos requisitos de almacenamiento de combustible, más espacio de almacenamiento de carga y, por lo tanto, más ahorros en costos operativos y más espacio para carga útil/sistemas de misión.

7.7 Determinando la Resistencia Total del Casco y las curvas EHP

Ahora que se han analizado los distintos componentes de la resistencia de un buque y cómo se relacionan la velocidad, la resistencia y la potencia; es necesario analizar cómo se obtiene la curva de potencia efectiva (EHP) de un buque. Una de las fases clave en el proceso de diseño de un buque, es determinar la cantidad de potencia requerida para propulsarlo a su velocidad máxima o a su velocidad de diseño para poder determinar el tipo y tamaño de la planta de propulsión que requerirá. El tamaño de la planta de propulsión es fundamental para estimar la ubicación del centro de gravedad del buque (problemas de estabilidad) y la cantidad de espacio que se deberá reservar para permitir la instalación de la planta de propulsión. Recuerde de la sección 7.4 que la potencia efectiva de un buque está relacionada con la resistencia total del casco mediante la siguiente ecuación:

$$EHP = \frac{R_T V_S}{550 \frac{lb \cdot ft}{seg \cdot HP}}$$

Por lo tanto, para determinar la potencia efectiva para una velocidad dada, todo lo que debe



ESTABILIDAD Y ESTIBA

hacerse es determinar la resistencia total del casco a esa velocidad. Esto presenta un problema durante el diseño, ya que el buque solo existe en papel y/o en el computador. Hay dos métodos para predecir la resistencia y las curvas EHP para un buque durante el proceso de diseño: El modelado por computación y las pruebas tradicionales de modelos de buques en canales de prueba o también llamados estanques de remolque.

7.7.1 Modelado por computación

Este método para determinar la curva de resistencia de un buque implica modelar el casco del barco en un computador y luego resolver ecuaciones tridimensionales del fluido para el flujo de agua alrededor del casco. Estas ecuaciones se resuelven mediante un método llamado "dinámica de fluidos computacional" que utiliza el método de análisis de elementos finitos. Este método requiere una gran cantidad de memoria de computadora y la capacidad de resolver miles de ecuaciones simultáneas. El modelado por computación del casco y el flujo de agua alrededor del casco produce resultados bastante precisos (si tiene un computador lo suficientemente grande) y se puede utilizar para comparar muchos diseños de cascos diferentes.

Sin embargo, el modelado por computación tiene sus inconvenientes. El flujo de fluido alrededor del casco de un buque es muy complejo, especialmente cerca de la popa, donde la forma del casco cambia rápidamente y, en muchos casos, el flujo en esta región es difícil de analizar mediante este método. Esto a menudo requiere de otro método para determinar la curva de resistencia de un barco: la prueba de un modelo en estanques de remolque.

7.7.1 Teoría del modelamiento de buques y pruebas de estanques

La prueba de un modelo de buques en estanque de remolque es el método tradicional para determinar la resistencia total del casco y sus curvas EHP. En este método, se construye un modelo del casco del buque de interés y se remolca en un canal de pruebas, midiendo la resistencia del casco a diferentes velocidades. Posteriormente, los resultados del modelo se amplifican para predecir la resistencia del casco y la EHP a escala real.

Para que los resultados de las pruebas del modelo y las predicciones del barco a gran escala sean utilizables, se deben cumplir dos relaciones fundamentales entre el modelo y el buque: similitud geométrica y dinámica.



ESTABILIDAD Y ESTIBA

7.7.2.1 Similitud geométrica

La similitud geométrica se logra cuando todas las dimensiones características del modelo son directamente proporcionales a las dimensiones reales que tendrá el buque. Cuando ello se obtiene, el modelo pasa a ser una versión a escala del barco real, en efecto una versión a escala muy precisa. La relación entre la eslora del barco y la eslora del modelo se utiliza normalmente para definir el factor de escala (λ).

$$\text{Factor de Escala} = \lambda = \frac{L_S}{L_M}$$

Donde:

L_S = Eslora del buque, (unidades de L)

L_M = Eslora del modelo (unidades de L)

Nota: el subíndice "S" se utiliza para denotar valores para el buque en escala real y el subíndice "M" se utilizará para denotar valores dimensionales para el modelo.

De lo anterior se desprende lógicamente que la razón de áreas es igual al cuadrado del factor de escala y la razón entre los volúmenes es igual al cubo. El área característica y de importancia para el modelado es el área de la superficie mojada del casco (S), en unidades de área L^2 , y el volumen de importancia es el volumen de la obra viva del buque (∇), en unidades de volumen L^3 . A continuación se muestran estas relaciones:

$$\lambda^2 = \frac{S_S}{S_M}$$

$$\lambda^3 = \frac{\nabla_S}{\nabla_M}$$

7.7.2.2 Similitud dinámica

Además de la similitud geométrica entre el modelo y el barco a gran escala, también debe existir una similitud dinámica entre el modelo y su entorno con el buque a escala real y su entorno. La similitud dinámica significa que las velocidades, aceleraciones y fuerzas asociadas con el flujo de fluido alrededor del modelo y del buque a gran escala tienen magnitudes escaladas y direcciones idénticas en todos los puntos correspondientes a lo largo del casco. El modelo debe comportarse exactamente igual como el buque a gran escala.

Desafortunadamente, es físicamente imposible lograr una verdadera similitud dinámica entre el modelo y el barco a escala real. La resistencia es una función de la velocidad, la presión del agua y del aire, la viscosidad cinemática del agua (ν), la densidad del aire y del agua y la aceleración debida a la gravedad. Es imposible escalar la gravedad (piense en un modelo que tiene una relación de escala de 1/36 de 9,8 m/s² (o de 32,17 ft/s²), intente ahora establecer un entorno de laboratorio cuya aceleración de la gravedad sea 1/36 de la real. Del mismo modo, es imposible escalar el agua y sus propiedades. Dos fluidos que se acercan a ser versiones a escala del agua son la gasolina y el mercurio líquido; ambos plantean problemas graves de salud y de seguridad. Entonces, si no se puede lograr una verdadera similitud dinámica, ¿cómo pueden existir los estanques de remolque, y mucho menos producir resultados significativos? La respuesta radica en lograr una similitud dinámica parcial entre el modelo y el barco y la "Ley de comparación" de Froude, también conocida como la "Ley de velocidades correspondientes".



ESTABILIDAD Y ESTIBA

7.7.2.3 Ley de comparación y prueba de estanques de remolque

En las secciones anteriores de este capítulo, analizamos la resistencia y el rendimiento del buque en términos de coeficientes adimensionales:

$$CT = CV + CW$$

dónde:

CT = coeficiente de resistencia total del casco

CV = coeficiente de resistencia viscosa

CW = coeficiente de formación de olas

En un mundo ideal, cuando se compara una nave y su modelo geoméricamente similar, los coeficientes de resistencia total, resistencia viscosa y resistencia a la formación de olas serían iguales entre la nave y el modelo; sin embargo, debido a los efectos viscosos del agua, esto no es posible. La pregunta entonces es cómo interpretar efectivamente los datos del modelo para calcular un coeficiente de resistencia total del casco que corresponda al buque en tamaño real. Froude respondió a esta pregunta a través de su investigación sobre el rendimiento de buques.

Después de muchas pruebas con canales de prueba, Froude notó que el patrón de ola producido por un modelo y un buque geoméricamente similares eran comparables cuando el modelo y el buque se desplazaban manteniendo la misma relación de velocidad dividida por la raíz cuadrada de la eslora. Esta es la ley de velocidades correspondientes y está escrita como:

$$\frac{V_S}{\sqrt{L_S}} = \frac{V_M}{\sqrt{L_M}}$$

dónde:

V_S = velocidad del buque (m/s o ft/s)

V_M = velocidad del modelo (m/s o ft/s)

L_S = Eslora del buque (m o ft)

L_M = Eslora del modelo (m o ft)

Debido a que los patrones de oleaje del modelo y el buque son similares utilizando esta relación, Froude determinó que sería correcto usar el mismo valor del coeficiente de formación de olas (C_W) para ambos, modelo y buque cuando se opere en las mismas condiciones y por lo tanto se puede establecer una similitud dinámica parcial entre el buque y su modelo. Esto se puede resumir en las siguientes relaciones matemáticas:

$$C_{WS} = C_{WM}$$

$$\text{Si, } V_M = \frac{V_S \sqrt{L_M}}{\sqrt{L_S}} = \frac{V_S}{\sqrt{L_S}}$$



ESTABILIDAD Y ESTIBA

Ejemplo 7.4 Se está probando un modelo de un nuevo destructor en un canal de pruebas. el tanque de remolque. El destructor tiene una eslora de 132,5 metros y el modelo tiene una eslora de 5,5 metros. El destructor debe tener una velocidad máxima de 35 nudos. ¿A qué velocidad se debe remolcar el 132,5 modelo en el canal de pruebas para lograr una similitud dinámica parcial a una velocidad de 35 nudos?

La velocidad del modelo se calcula mediante la ley de las velocidades correspondientes:

$$V_M = \frac{V_S \sqrt{L_M}}{\sqrt{L_S}} = \frac{V_S}{\sqrt{L_S}}$$
$$V_S = (35 \text{ nudos}) \times \left(0,5144 \frac{m/s}{\text{nudos}} \right) = 18 \left(\frac{m}{s} \right)$$
$$V_M = \frac{18 \left(\frac{m}{s} \right) \left(\sqrt{5,5(m)} \right)}{\sqrt{132,5(m)}} = 3,7 \left(\frac{m}{s} \right)$$

Por lo tanto, la similitud dinámica parcial ($C_{WM} = C_{WS}$) se logra para una velocidad de 35 nudos si el modelo es remolcado a una velocidad de 3,7 metros/seg.

El propósito de la prueba realizada en el canal de pruebas es remolcar el modelo a velocidades que correspondan a las velocidades del buque a escala real, medir la resistencia del modelo y determinar el coeficiente de resistencia a la formación de olas del modelo. Sabiendo que el coeficiente de resistencia a la formación de olas del modelo y del buque de dimensiones a gran escala son iguales, se puede determinar fácilmente el coeficiente de resistencia total del casco del buque. Una vez que se conoce el coeficiente de resistencia a escala completa, se calculan la resistencia total del casco y la EHP para el buque.

En resumen, la prueba de resistencia de un modelo en un estanque de remolque utiliza el siguiente procedimiento generalizado:

- Determinar el rango de velocidad del buque a escala real para la prueba: velocidad mínima del buque a la velocidad máxima deseada.
- Determinar las velocidades de remolque para el modelo usando la Ley de Comparación.
- Remolcar el modelo a cada velocidad, registrando la resistencia total del casco del modelo.
- Determinar el coeficiente de resistencia total del casco para el modelo a cada velocidad.
- Determinar el coeficiente de resistencia viscosa del modelo a cada velocidad.
- Calcular el coeficiente de formación de olas del modelo a cada velocidad
- $C_{WS} = C_{WM}$
- Determinar el coeficiente de resistencia viscosa del buque a las velocidades correspondientes a las del remolque del modelo.
- Determinar el coeficiente de resistencia total del casco del buque para cada velocidad.
- Determinar la resistencia total del casco del buque para cada velocidad.
- Determinar y graficar la potencia efectiva del buque para cada velocidad.



ESTABILIDAD Y ESTIBA

Una vez que se conoce la curva EHP a escala completa, se puede determinar una curva de potencia en el eje similar en función del coeficiente de propulsión asumido. La conclusión de las pruebas de EHP en el canal de pruebas es determinar la cantidad de potencia que se requerirá en el eje a instalar en el buque real para desarrollar su velocidad máxima. Una vez que se determina la potencia máxima del eje, se pueden resolver el tamaño físico y el peso de la planta propulsora, así como las necesidades de almacenamiento de combustible en función de la autonomía esperada (millas a navegar sin reabastecerse). Estos factores son importantes para estimar la ubicación del centro de gravedad del buque, como también para definir el diseño de su estructura.



PROBLEMAS - CAPÍTULO 7

Sección 7.2 Sistema de propulsión de un buque:

1. Sistema de propulsión:
 - a. Dibuje una imagen simplificada de Sistema de Propulsión de un buque con un motor propulsor, engranaje de reducción, descansos y sello de codaste de eje, arbotante y hélice.
 - b. Muestre dónde se medirían la potencia al freno, potencia en el eje, potencia entregada y potencia de empuje.
 - c. Ordene las potencias mostradas en 1 (b) de mayor a menor en términos de magnitud.

Sección 7.3 Eficiencia propulsora

2. Un buque con un sistema de transmisión de potencia como el ilustrado en la Figura 7.1 tiene las siguientes eficiencias mecánicas:
 - Caja de reducción $\eta_{Caja\ de\ reducción} = 95\%$
 - Descansos/sello codaste/arbotante $\eta_{eje} = 98\%$

Calcule la potencia entregada a la hélice si el motor primario está generando 7.500 kilowatt de potencia al freno.

3. Los ensayos de un canal de pruebas han predicho que un buque tendrá un EHP de 24.600 KW cuando desarrolle una velocidad de 25 nudos. ¿Cuál será la potencia en el eje requerida si el su sistema de propulsión tiene una eficiencia del 60%?
4. Las pruebas de estanques de remolque han predicho que un buque una EHP de 50.000 HP cuando viaje a una velocidad de 30 nudos. Determine el SHP requerido para propulsar el barco a 30 nudos para cada una de las siguientes eficiencias de propulsión:
 - a. 55%
 - b. 60%
 - c. 75%

Sección 7.4 Potencia efectiva

5. EHP
 - a. ¿Qué es la potencia efectiva?
 - b. ¿Cómo se determina la EHP en el diseño de un buque?
 - c. ¿Por qué la determinación de EHP es fundamental en el diseño de un buque?



ESTABILIDAD Y ESTIBA

6. Un buque de dos ejes tiene los siguientes datos EHP:

Velocidad del buque (nudos)	EHP (HP)
0	1
6	50
10	110
11	180
12	250
13	360
14	520
15	820

- Trace la curva EHP para este buque. Asegúrese de que el gráfico sea lo suficientemente grande para que sea útil; necesitará los datos de este gráfico para el resto del problema.
 - Suponiendo una eficiencia de propulsión de 55%, determine la velocidad máxima del buque cuando está propulsando con ambos motores desarrollando 700 SHP cada uno.
 - Suponiendo la misma eficiencia de propulsión anterior, determine la velocidad del buque cuando navega con un motor desarrollando 700 SHP.
7. Un buque tiene los siguientes datos de resistencia al avance:

Velocidad del buque (nudos)	Resistencia total del casco (lbs)
5	70.000
10	100.000
13	135.000
15	170.000
17	220.000
20	375.000
25	500.000

- Grafique los datos de resistencia y determine la potencia efectiva requerida para una velocidad de 22 nudos.



ESTABILIDAD Y ESTIBA

- b. Si el buque tiene una eficiencia de propulsión del 60%, ¿Qué potencia en el eje se requerirá para alcanzar una velocidad de 22 nudos?
- c. C. El barco debe tener una velocidad máxima de 25 nudos. ¿Cuántos caballos de fuerza en el eje se deben instalar para lograr esta velocidad?

Sección 7.5 - 7.6 Resistencia total del casco

- 8. ¿Qué ocurriría con la resistencia total del casco si aumentara el calado (es decir, el desplazamiento) del barco? (Explíquelo utilizando la ecuación de resistencia total)
- 9. Resistencia Total del casco
 - a. Nombre los componentes de la resistencia total del casco en aguas tranquilas.
 - b. ¿Qué componente domina a bajas velocidades? ¿A altas velocidades?
- 10. Flujo laminar y turbulento
 - a. Definir flujo laminar y turbulento.
 - b. Un buque con una LPP = 500 pie navega a una velocidad de 25 nudos. Calcular el número de Reynolds para esta nave y a esa velocidad. También determine la longitud nominal del flujo laminar a lo largo del casco a esta velocidad.
 - c. El mismo buque reduce su andar a una velocidad de 5 nudos. Determinar el nuevo número de Reynolds para el barco. Determine la longitud nominal de flujo laminar a lo largo del casco asociado con esta velocidad.
- 11. Dibuje una vista del plano de agua de un buque en movimiento que muestre flujo laminar en la proa, el punto de transición, la capa límite, la separación del flujo y la estela.
- 12. ¿Cómo afecta el aumento de velocidad de un buque a la resistencia viscosa?
- 13. Un DDG (Lpp = 142 metros) y un AOE (LPP = 226 metros) navegan juntos a una velocidad de 23 nudos. ¿Cuál de los dos tendrá un mayor coeficiente de fricción superficial (C_F)?
- 14. Una FFG (Δ = 4000 LT, Lpp = 408 pies y T = 16 pies) y un CVN (Δ = 88,000 LT, LPP = 1080 pies, T = 37 pies) están navegando al mismo número de Reynolds. ¿Cuál de los dos tendrá el mayor coeficiente de resistencia viscosa? Explique su respuesta.
- 15. Describa brevemente los dos principales sistemas de olas producidos por un buque que se mueve en aguas tranquilas. Use un bosquejo para ayudar a su descripción.
- 16. ¿Por qué hay protuberancias y depresiones en la curva de resistencia total del casco? Dibuje y rotule esta curva.
- 17. ¿Cómo puede un operador de un buque reducir los efectos de la resistencia a la formación de olas?
- 18. Nombre y describa otros cuatro tipos de resistencia no incluidos en la resistencia total del casco.
- 19. ¿Por qué se necesita más potencia para alcanzar la misma velocidad en aguas poco profundas que en aguas profundas? ¿Qué peligros se asocian con operar a alta velocidad en aguas poco profundas?



ESTABILIDAD Y ESTIBA

20. ¿Cómo puede el operador aprovechar los factores ambientales para reducir la resistencia?

Sección 7.7 Determinación de la Resistencia Total del Casco y las curvas EHP

21. Explique brevemente los términos semejanza geométrica y semejanza dinámica.
22. Explique cómo se logran la similitud geométrica y la similitud dinámica parcial en las pruebas de resistencia.
23. Se está probando una nueva clase de buque logístico en canal de pruebas. El buque tiene una eslora de 207,3 metros y el modelo está construido con un factor de escala de 29,57.
 - a. ¿Qué longitud tiene el modelo?
 - b. El buque tiene una velocidad máxima de 20 nudos. ¿A qué velocidad se debe remolcar el modelo para lograr una similitud dinámica parcial?
 - c. ¿Cuál es el propósito de los ensayos en los canales de prueba o estanques de remolque?