



การหาที่เรือ



ประวัติรับราชการ



พ.จ.อ.ประชัน นันทะถิน (นรจ.๓๘)

การศึกษา

ร.ร.จ่าทหารเรือ

ราชการ

ร.ด.มัตโพน กยพ.กร.๒๕๔๐ - ๔๔

ราชการชายแดน นปช.(นรช.)ที่ นครพนม ปี ๒๕๔๔ - ๔๖

ราชการกับ ร.ด.เจ้าพระยา ที่พังงา ๒๕๔๕ — ๕๑

เสมียน แผนกเดินเรือและการเรือ



□ ประเภทของการเดินเรือ

1. เดินเรื่อนำร่อง (Piloting) ตรวจวัตถุบนพื้นโลก

2. เดินเรือรายงาน (Dead Reckoning - DR)

การคำนวณล่วงหน้าจากตำบลที่เรือแน่นอนครั้งสุดท้าย

3. เดินเรือดาราศาสตร์ (Celestial Navigation)

ตรวจวัตถุบนท้องฟ้า

4. เดินเรืออิเล็กทรอนิกส์ (Electronic Navigation)

ใช้อุปกรณ์ อิเล็กทรอนิกส์ วิทย์หาทิศ เรดาร์ GPS.

□ เส้นตำแหน่ง (A position line)

เส้นตรง / เส้นโค้ง / เส้นรอบวง ที่เรืออยู่

(เส้นตำแหน่ง = เส้นแบร็ง เมื่อหาโดยการแบร็ง)

□ ที่เรือแบร็ง (A fix)

ตำแหน่งที่จากเส้นตำแหน่งที่ 2 เส้น หรือมากกว่าในเวลา

ติดๆกัน ตัดกันเป็นมุมพอเหมาะ หมายถึง 

□ ที่เรือแบร้ง (Fix.) “Fix.”

ตรวจวัตถุบนพื้นโลก

□ ที่เรือตรวจ (Observed Position)

“Obs.”

ตรวจวัตถุท้องฟ้า

□ ที่เรือรายงาน (Dead Reckoning Position) “D.R.”

คำนวณจาก Fix. (เข็ม+ความเร็ว)

□ ที่เรือประมาณ (Estimated Position) “E.P.”

ประมาณจาก Fix. (กระแสน้ำ / กระแสน้ำขึ้น-ลง / ลม)

□ ที่เรือแบร้งโดยใช้วัตถุสิ่งเดียว 2 ครั้งในเวลาต่างกัน

(Running fix) เส้นตำบลที่ 2 เส้น

ตรวจเวลาต่างกัน

คำนวณระยะทาง

□ การสังเกตวิว เปรียบเทียบ จากแผนที่
กลางคืน กระจโอมไฟ

ความชำนาญ / สังเกต

เสกัตภาพ



การจุดที่เรือ



FIX. 1200

ที่เรือโดยตรวจวัตถุนบนพื้นโลก



OBS. 1300

ที่เรือจากการวัดแคดวัดดาว



D.R. 1400

ที่เรือรายงาน



RAD.FIX. 1000

ที่เรือโดยเรดาร์



LORAN 1400

ที่เรือโดยลอเรน



E.P. 1415

ที่เรือประมาณ

การจุดที่เรือ



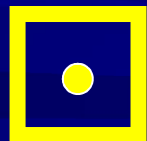
FIX. 1200

ที่เรือโดยตรวจวัตถุนบนพื้นโลก



D.R. 1400

ที่เรือรายงาน



1000

ที่เรือโดยเครื่องมืออิเล็กทรอนิกส์

❑ การเลือกที่หมายในการแบร่ริง *

• ใกล้เคียงกว่าไกล

• แหล่มดีกว่าบ้าน กระโจมไฟดีที่สุด

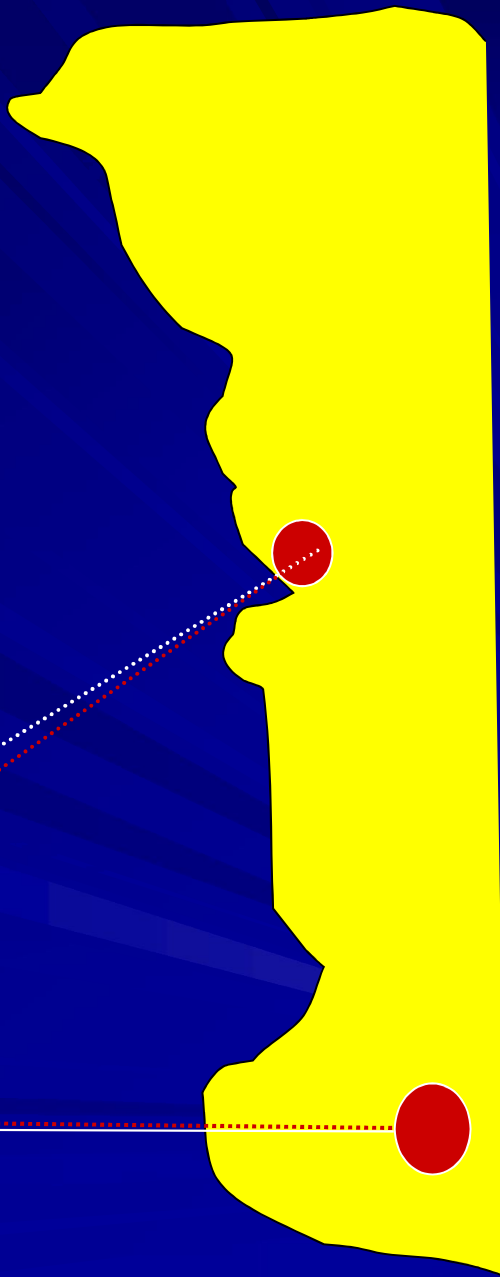
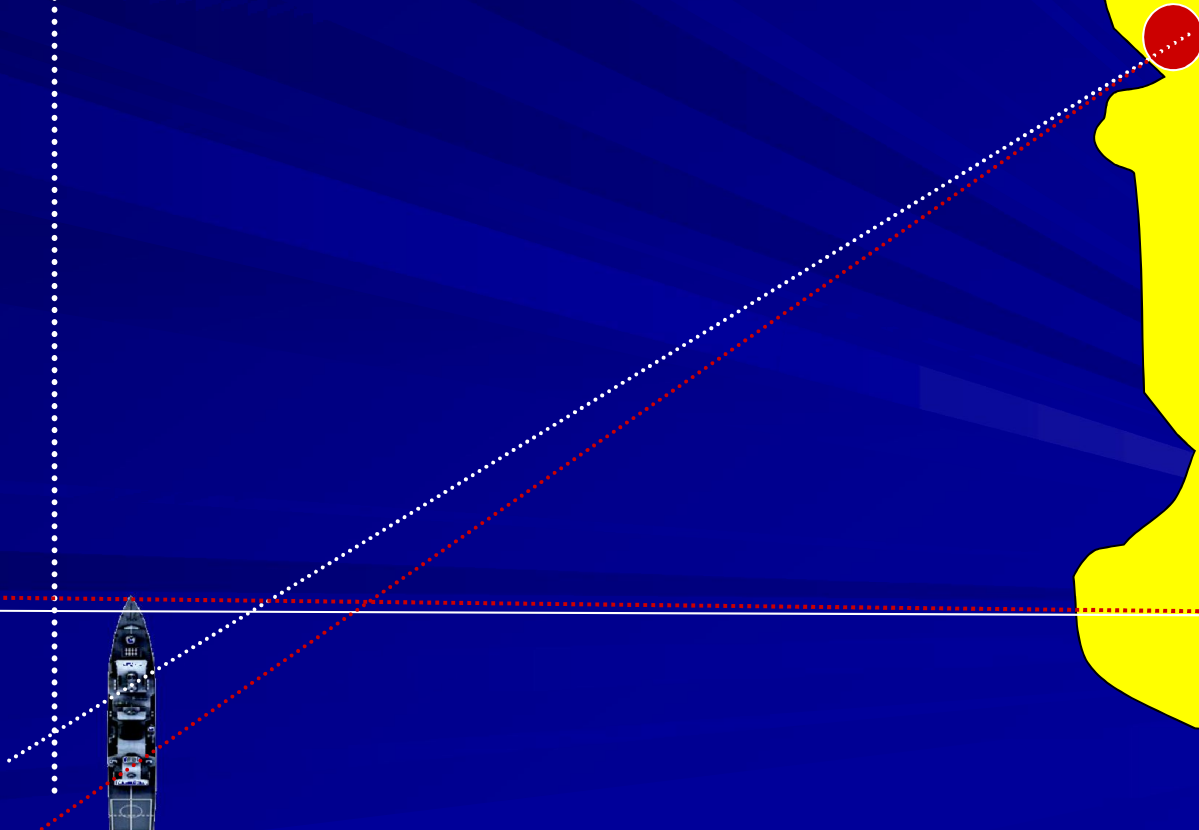
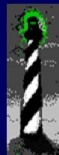
• ผั่งเดียวกัน

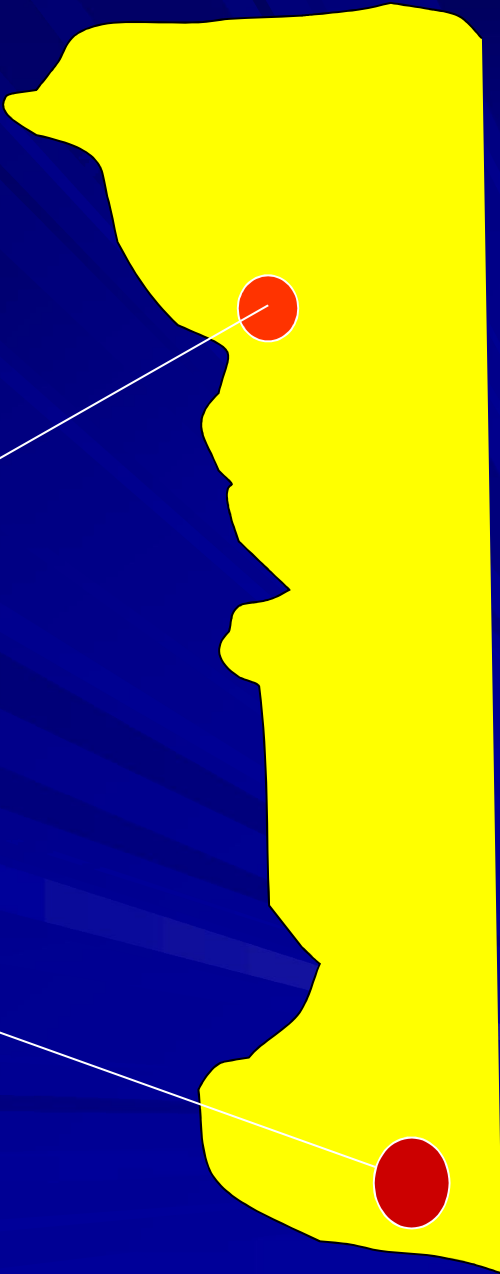
• เข้มไขว้ตัดกัน ดีที่สุด 60° (3 แห่ง) / 90° (2 แห่ง)

• แบร่ริง ชายเกาะ แหล่มผั่ง ไม่ควรใช้

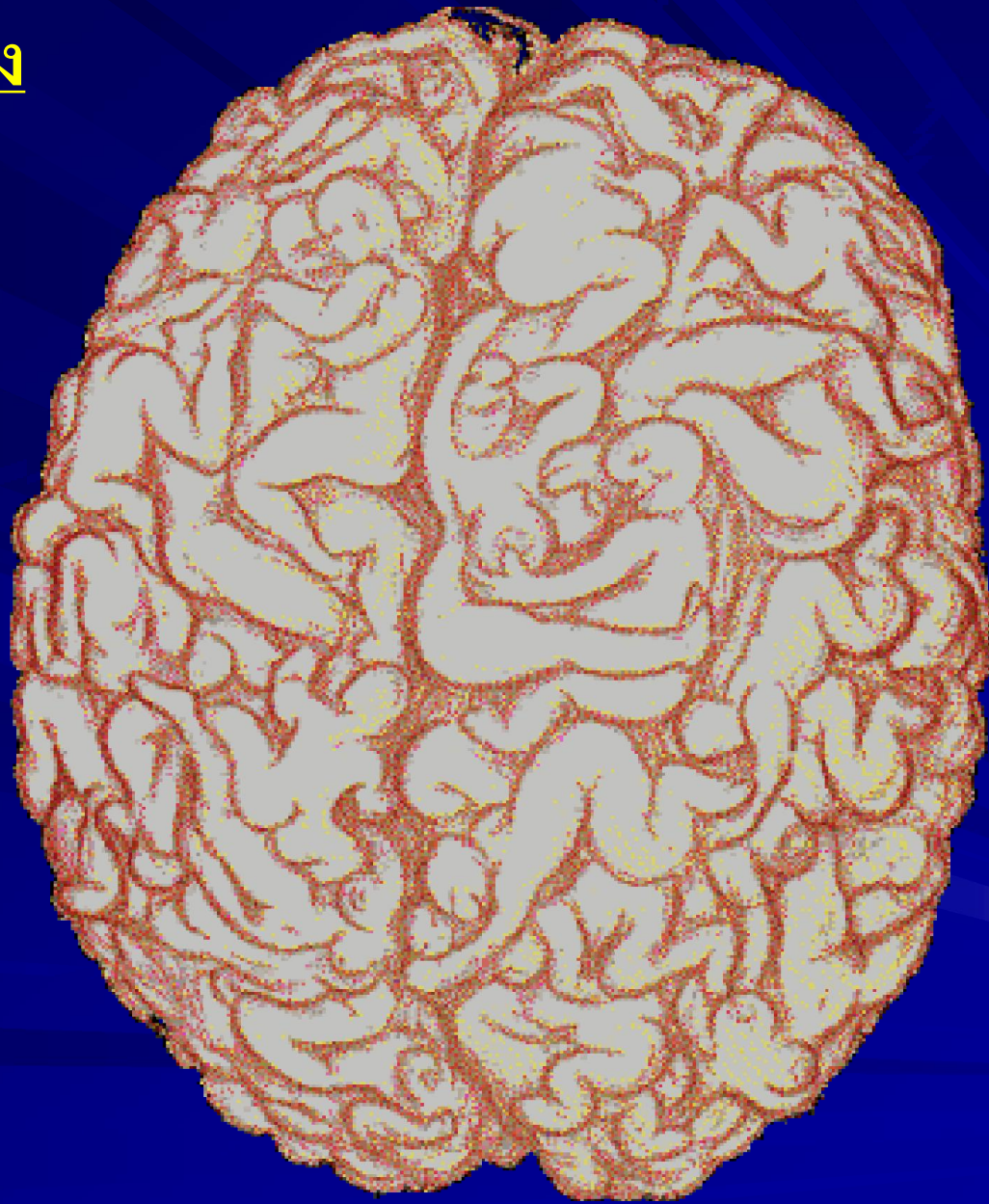
• อย่าเชื่อแบร่ริงทูน เรือทูน อาจเคลื่อนที่ได้







□ พักสมอง



วิธีหาที่เรือ มี 11 วิธี

- 1 แบร่ริงเข็มไขว้ (Cross bearing) นิยมที่สุด*
- 2 แบร่ริงกับมุม (A bearing and an angle)
- 3 แบร่ริงกับระยะทาง (A bearing and a distance) รวดเร็วที่สุด*
- 4 แบร่ริงกับการหยั่งน้ำ (A bearing and a sounding) เชื่อไม่ได้
- 5 แบร่ริงกับวัดมุมแนวนอน (A bearing and a horizontal angle)

6 แบร่ิ่งผ่านกั๋บมุม (A transit and an angle) ไม่มีอัตราผิดเข้่มทิส

7 วัดมุมแนวนอนสองมุม (Horizontal sextant angles)

ถูกต้องที่สุด *

8 แบร่ิ่งวัดถูตั้งเดียวสองครั้งในเวลาต่างกัน (A running fix)

9 แนวเส้นหยั่งน้ำ (A line of sounding)

10 แบร่ิ่งวิทยุ

11 ระยะเรดาร์ (A radar range)

การเตรียมการหาที่เรือ *

- อยู่ในแผนที่ เด่นชัด
- ทราบอัตราผิด วารีเอชั่น ดิวิเอชั่น ของทิศหัวเรือ
- แบร้งเข็มไขว้ จดชื่อวัตถุ เปลี่ยนเร็ววัด หลังสุด
เวลา แบร้งหลังสุด
- ตัดกัน ไม่น้อยกว่า 30°
- วัตถุใกล้เรือ

การหาที่เรือแบริงเข็มไขว้(Cross Bearing)

- อย่างน้อย 2 เส้นตัดกัน

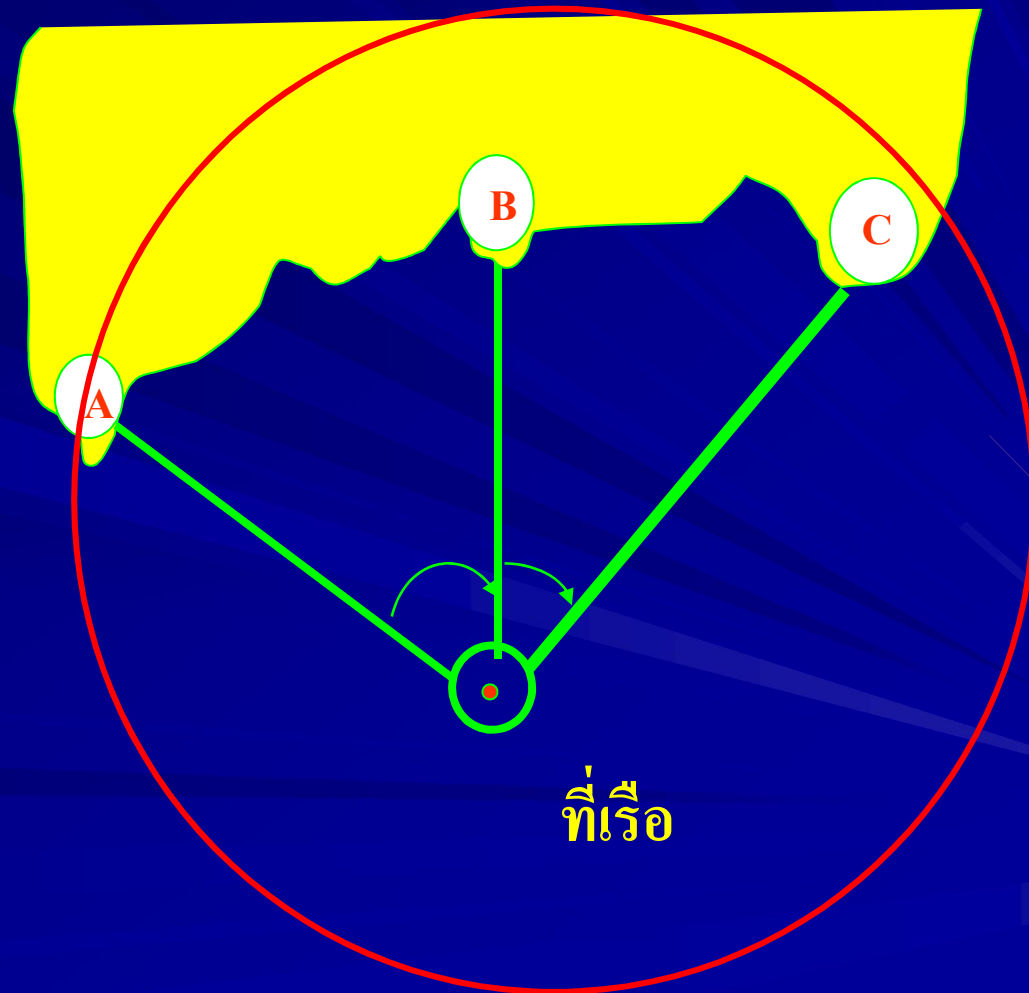
- มุมแบริง

ไม่เกิน 120°

ไม่น้อยกว่า 30°

2 ที่หมาย 90°

3 ที่หมาย 60°





แบร์ริงเข็มไขว้ 3
ที่หมาย (Cross
Bearing)

Cocked hat = สามเหลี่ยมเล็ก
- รูปเล็ก ที่เรืออยู่ในสามเหลี่ยม
- รูปใหญ่ วัดแบร์ริงสอบใหม่
ที่เรืออยู่ตรงมุมใกล้อันตรายที่สุด

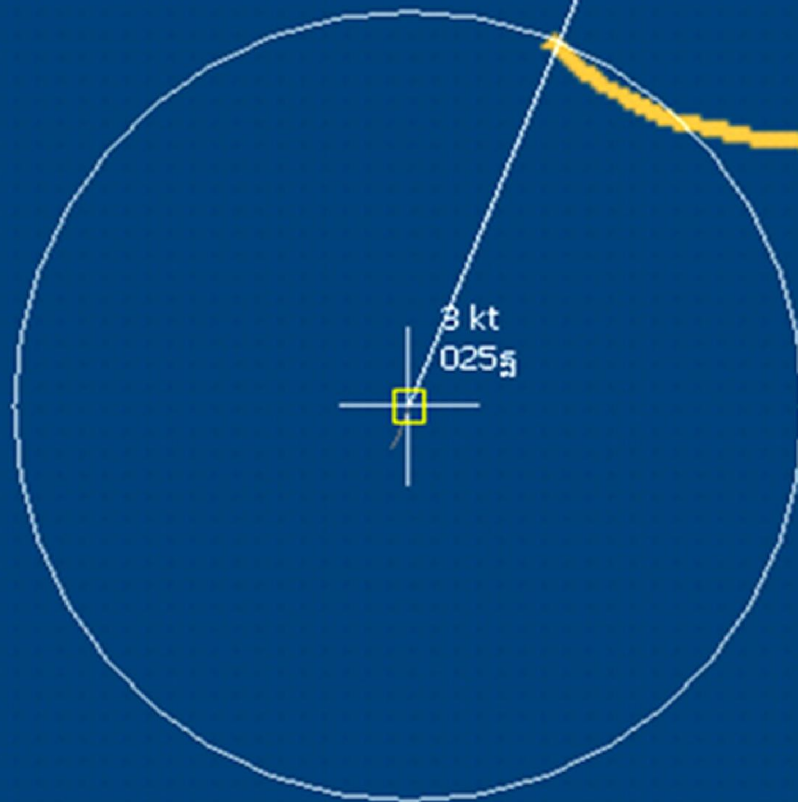
การหาที่เรือแบร้งกับระยะทาง (Bearing and distance)

- รวดเร็ว
- ที่หมายเด่นชัดแห่งเดียว

ระยะทางได้จาก

- กล้องวัดระยะ
 - มุมแนวยืน เครื่องวัดแคด
 - ระยะขอบฟ้า ระยะไฟ+ระยะเรือ(สูงตา)
- จากมาตราระยะทาง
- เรดาร์

แบ่รื่งกั้บ
ระยะทาง
โดยเรดาร์



MARK 025°

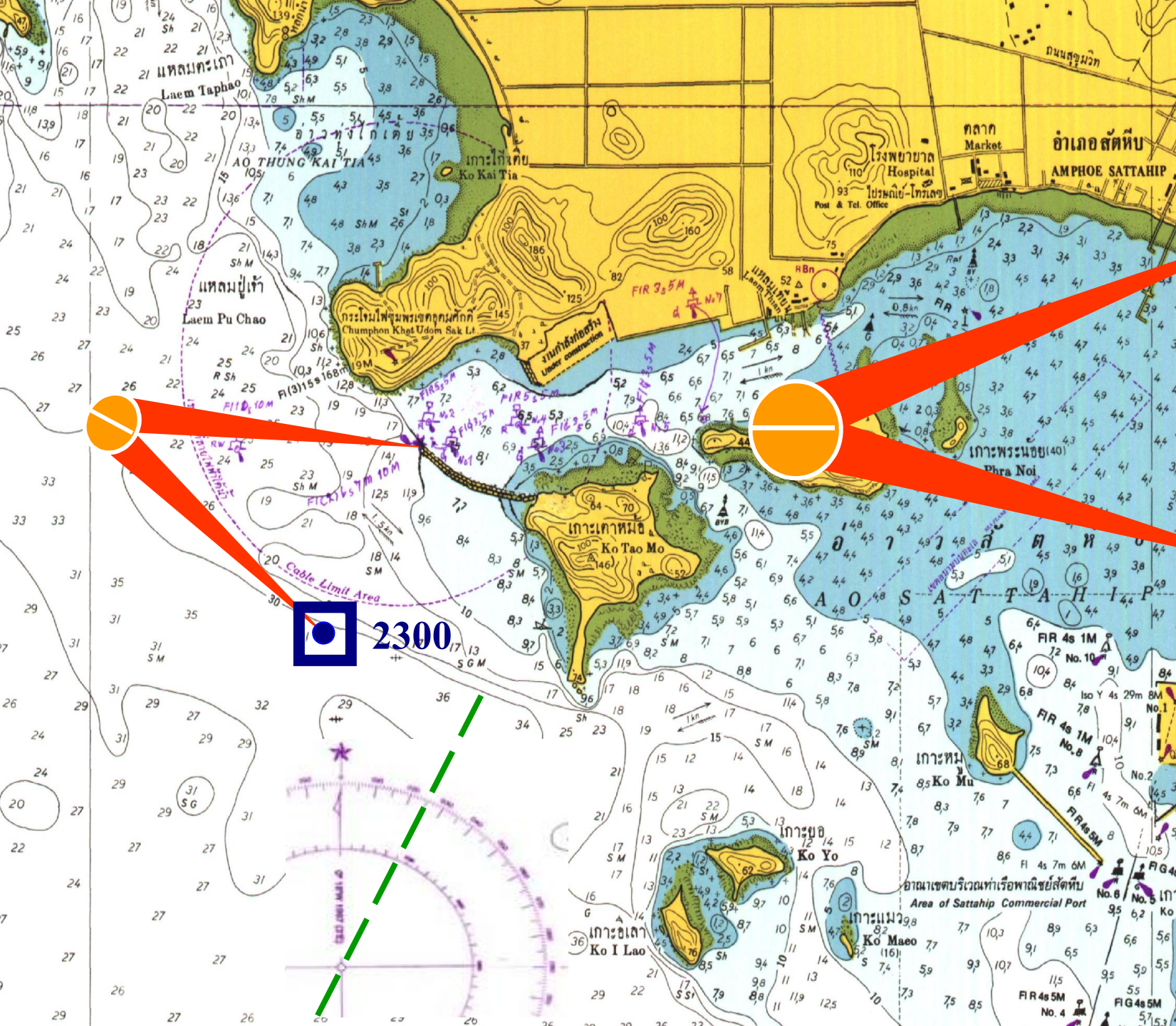
HDG 025°

12:37:49N

VRM 0.8 NM

SPD 3 kt

100:51:19E



2300

C - 030

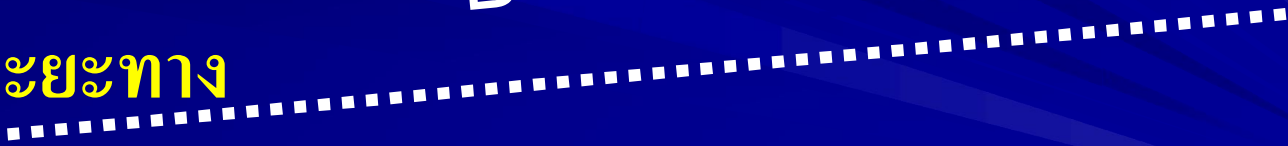


S - 10 Knot R - 10 M

- C = Course = เข็ม

- S = Speed = ความเร็ว

- R = Range = ระยะทาง



- B = Bearing = แบริ่ง

B - 030

R - 1.2 M



คำถาม

