

# La red del buque Krossfjords trim



Patrón George Nicol.



MV Krossfjord

## Detalles del «MV KROSSFJORD»

Patrón: George Nicol  
 Construcción: 1980 en Noruega  
 L.O.A.: 48 metros  
 Motor principal: 4000 hp  
 Control de Captura: ScanBas,  
 Instalado hace 1 año  
 Puertas de arrastre: Thyborøn tipo V  
 (6 metros cuadrados)  
 Tipo de Pesca: Pesca pelágica

*"Observar cómo se comporta la red con los sensores Scanmar es totalmente lo contrario de lo que pensamos cuando arrastramos sin equipos Scanmar. El patrón George Nicol se ha quedado impresionado con el rendimiento de su buque desde que instaló el sistema ScanBas de Scanmar hace un año".*

Este patrón nos dice "Instalamos el Scanmar por una razón. Queríamos probar la Sonda de Red - de la que ya habíamos tenido buenas referencias en Noruega - la instalamos en la manga. También instalamos las puertas nuevas del tipo Thyborøn "V" antes de comenzar la campaña del arenque. Con este tipo de puertas de arrastre, hemos sido capaces de incrementar o disminuir el peso en el extremo inferior de las puertas con sólo añadir o quitar pesos mientras que estamos en la mar"

Krossfjord utilizó las puertas Thyborøn por primera vez durante las pruebas de mar realizadas en Fraserburgh, junto con Seatrionics. El buque también instaló el nuevo sensor combinado de Distancia/Profundidad en las puertas

de arrastre para controlar la actualización de las puertas de arrastre en el mar.

### El sensor de Distancia/Profundidad - un ganador

"Tan pronto como comenzamos a arrastrar, sabíamos que iba a ser un éxito. Antes, en condiciones normales, no habríamos sabido si la puerta de babor o estribor iba a irrumpir en la superficie - ni siquiera con el sonar en la relíngua de corchos", comenta George.

Durante la última prueba de mar, la marea era de 6 nudos de babor a estribor. Pescábamos a una profundidad de 180 - 240 metros, con una longitud de cable entre los 600 -700 metros. La mayor parte de la prueba de mar la dedicamos a observar la información que recibíamos de los sensores por primera vez y en condiciones distintas a las normales.

**Ver cómo la red se comporta a través de los sensores Scanmar es totalmente lo contrario de lo pensábamos cuando arrastrábamos sin ellos"**

### Señales estables

La actualización de los sensores en relación a la distancia de puerta a puerta era estable, y cuando ajustamos el cable, el sistema Scanmar lo mostraba de forma evidente. La actualización de los mismos sensores en relación a la profundidad de cada puerta

con la superficie, como George dijo "te abría los ojos".

### Puertas que se elevan

El primer reto consistió en ver si teníamos el peso correcto en las puertas de arrastre. Pudimos comprobar inmediatamente que este no era el caso.

En el Scanmar vimos que las puertas se estaban elevando de forma muy rápida hacia la superficie. De hecho, con sólo mirar a la pantalla ScanBas podíamos ver perfectamente el momento en el que las puertas estaban a punto de tocar la superficie.

Continuamos largando cable para ver que resultados obteníamos. Las puertas comenzaron a trabajar correctamente ganando distancia entre ellas y bajando hasta conseguir una profundidad normal hasta que paramos de largar cable. Entonces, de repente las puertas se juntaron y comenzaron a subir hacia la superficie a 3-5 metros por minuto.

Recogimos la red e instalamos más pesos en la parte inferior de cada puerta. La tripulación instaló lo que el patrón consideró que era adecuado para largar la red de nuevo. Esta vez, se podía ver en la pantalla Scanmar que las puertas bajaban a la vez y que el barrido incrementaba a medida que se iba largando más cable.

# ada a la perfección

El comportamiento de la red fue mucho más estable esta vez. La distancia entre ambas puertas se mantenía fija y la profundidad era casi idéntica para ambas puertas.

## Sonda de Red Scanmar en la manga

El siguiente sensor en instalarse en la red fue la Sonda de Red Scanmar. Este sensor se instaló en la parte delantera de la sección de 16 pulgadas en la manga de la red.

Una vez instalado en la red se echó a la mar y el proceso comenzó de nuevo. Observamos el comportamiento del sensor mientras la red se estaba largando y todo iba normal.

Una vez que se ajustaron las longitudes de los cables correctas y la red comenzó a pescar observé algo extraño en los datos que presentaba la pantalla Scanmar.

George Nicol se preguntaba: "Como puede ser que tengamos sólo una abertura de 2 metros en la manga. Esta zona de la red debería de ser al menos el doble de los que muestra la pantalla, especialmente cuando acabamos de empezar a arrastrar"

"George Youngson de Seatronics, que también participó en la prueba, le dijo podía deberse a la instalación del sensor. Era como si el sensor se hubiera desplazado por ese área de la red"

"¿Piensas que el sensor se ha caído entre las mallas de la manga? Puede que así sea"

Cuando viramos la red vimos que de hecho, el sensor se había caído entre las mallas y la red tenía un desgarro de 36 pies. Después de que la tripulación hubo reparado la red, en lo que se tardó 15 minutos, pusimos un panel grande de nylon a lo largo de la manga - lugar en el que el sensor iría montando. Después instalamos un saco de nylon y le sujetamos directamente en el panel.

Entonces instalamos la Sonda de Red dentro y solemos la red.

Esta vez el sensor funcionó como debía. En la pantalla se registraba una abertura de 6 metros y un espacio libre de 120 metros.

"No hubiera creído la información que se recibía de la Sonda de Red durante el primer arrastre. El sensor no nos estaba engañando. La Sonda de Red nos decía exactamente lo que estaba ocurriendo".

## Todo lo contrario de lo que hasta ahora se creía

"Ver cómo se comporta la red con los sensores Scanmar es totalmente lo contrario a lo que pensábamos que sucedía cuando arrastrábamos sin el equipo Scanmar. Antes, solíamos alterar la red largando más cable y quizás recogiendo del otro mientras seguíamos las marcas. Entonces quizás conseguíamos enderezar la red (hacer que la longitud de los cables y la tensión fuera la misma), luego arrastrábamos

en línea recta durante diez o quince minutos hasta que veíamos que uno de los cuatro sensores de captura se ponía en rojo.

Una vez que ya creíamos que ya teníamos captura en la red nos referiríamos a las longitudes de los cables y la tensión y enderezábamos la red de acuerdo con dichos datos. Pero desde que comenzamos a utilizar el Sensor Combinado de Distancia/Profundidad, hemos comprobado que lo que pensábamos que era la forma correcta de enderezar la red para conseguir captura, era de hecho, falso.

Antes de tener el equipo Scanmar a bordo, siempre manteníamos los cables con la misma longitud y tensión. Sin embargo, desde que hemos comenzado a utilizar los sensores de Distancia y Profundidad en las puertas, sabemos exactamente cómo está trabajando cada puerta.

Las puertas de arrastre no consiguen un escenario perfecto una vez que las longitudes y tensión de los cables se han variado. Las puertas de arrastre pueden tardar hasta quince minutos en estabilizarse después de haberse alterado los cables.

Sabíamos que nos íbamos a beneficiar del sensor combinado de Distancia Profundidad tan pronto como vimos cómo trabajaban en las pruebas de mar.

## Aprendiendo más todos los días

En lo que a la Sonda de Red se refiere, aprendemos cada vez más de este sensor. Dependiendo de dónde instalemos el sensor en la manga de la red, obtenemos una información realista del tamaño de peces que hemos capturado durante el arrastre.

Hemos comenzado a cronometrar el banco de peces desde el minuto que deja la boca de la red hasta que se registra en la Sonda de Red. Después, cronometramos el banco desde que deja la pantalla Scanmar hasta que el primer Sensor de Captura se pone rojo.

Podemos decir que en arrastres previos, hemos cronometrado el banco de peces en su viaje desde la boca de la red hasta que alcanza la Sonda de Red en la manga y después, desde la Sonda de Red hasta los Sensores de Captura, lo que puede llevar entre 4 y 7 minutos. Cuando esto sucede, sabemos que hemos capturado caballa pequeña.

Si se trata de caballa grade, entonces el tiempo de captura incrementa, tarda entre 8 y 15 minutos hasta que el sensor de Captura se pone rojo.

También podemos saber si ha habido un gran incremento en el volumen de peces que han entrado en la manga, porque no solo vemos el contador de peces en la pantalla que incrementa entre 3 y 7 sino que desde la pantalla vemos que la abertura de la red ha disminuido de forma drástica".



## ¿Qué es un volcado de pantalla?


Ya que Scanmar tiene la buena costumbre de utilizarlas para Scanmar Info, explicaremos otra vez lo que es. Un volcado de pantalla es una copia de la imagen actual en las pantallas del *ScanBas* o *ScanMate*, capturadas en un determinado momento de un arrastre. La razón

para desear ver tales pantallas, es para poder tener la oportunidad de estudiar lo que ha sucedido durante diferentes fases del arrastre. Esto suministra información útil que puede, por ejemplo, ser usada en arrastres siguientes.

# Estudiando los detalles en ratos libres

Con un "volcado de pantalla" Ud. puede: "fotografiar" situaciones específicas y estudiarlas posteriormente, cuando no este ocupado en la evolución de un arrastre.

Utilizando la función " Salvar en disquete" y justo con una pocas pulsaciones, puede copiar imágenes en un disquete, para estudiarlas con más detalle posteriormente. Este es el procedimiento para salvar una imagen en un disquete:

-Insertar el disquete en la disquetera del receptor SRU  
-Ahora, cada vez que Ud. pulse el botón  en la pantalla de su SGM, o en su control remoto, para *ScanMate*, se volcará una imagen de la pantalla en el disquete de 3.5"  
Posteriormente, puede estudiar el arrastre en su PC más minuciosamente, o imprimir la imagen en papel.

La imagen salvada en el disquete es un fichero comprimido que ocupa muy poco espacio en el disco. Esto permite salvar muchas pantallas en un solo disquete. Para ver las imágenes, los ficheros tienen que ser descomprimidos utilizando un descompresor tal como Winzip. Una vez descomprimidos los ficheros, debe darlos un nombre a su elección, y añadir la terminación .bmp

La imagen puede ser visualizada utilizando una gran variedad de programas. El programa estándar para abrir tales ficheros es Microsoft Photo Editor, pero puede que con este programa no se consiguen los colores correctos. Hay muchos programas gráficos que pueden ser descargados en Internet. Uno de los que presenta los colores correctamente es el XnView.

## Últimas noticias del MV Krossfjord

George Nicol nos contactó para decirnos que estaban echando la red a 270 brazas con la corriente moviéndose de estribor a babor.

Le sorprendió ver que aunque las puertas estaban a la misma profundidad, en el cable había una diferencia de 25 metros entre babor y estribor.

## Peces en la boca de la red pero no en la manga

El siguiente arrastre se produjo en línea recta en aguas profundas. Vieron peces en la boca de la red pero no veían ninguno en la Sonda de Red instalada en la manga. A George esta situación le pare-

ció un tanto extraña y se preguntó por qué los peces no se desplazaban hacia la manga de la red.

El le comentó al primer oficial:

"Aquí hay algo extraño, la pesca no baja hacia la manga. Tendremos que virar la red." Cuando subieron la red a bordo, vieron que se había rasgado en la parte frontal de la manga. Los peces habían entrado en la red pero se habían escapado por la parte rasgada de la red en vez de pasar hacia la parte de la manga.

George nos comentó también: "Se debe tener fe en los Sensores de Distancia y Profundidad y creer lo que te dicen ¡ellos no mienten!"

**70% de la superficie de la tierra está cubierta por agua. Scanmar cubre lo que está debajo.**