1st order non-linear Nomoto model compared to ship response Ship, $\delta = 5$ Nomoto1 Non-linear, $\delta = 5$ 0.5 Ship, $\delta = 15$ Nomoto1 Non-linear, $\delta = 15$ Ship, $\delta = 25$ Nomoto1 Non-linear, $\delta = 25$ 0.4 Yaw rate [deg/s] 0.3 ения положения подника (положения положения положения на положения положения (положения положения положения по Стата положения (положения положения 0.2 0.1 200 400 600 800 1000 1200 1400 1600 1800 Rudder [deg]