

**PER L'EQUAZIONE DELL'IPERBOLE SFERICA E TUTTE LE CONSIDERAZIONI
INTRODUTTIVE SULLA RAPPRESENTAZIONE GEOMETRICA DI TALE L_oP SI VEDANO LE
SLIDE PROIETTATE DURANTE IL CORSO ED I PARAGRAFI 3.1 e 3.2 DEL TESTO DI
RIFERIMENTO (DETERMINAZIONE DELLA POSIZIONE IN NAVIGAZIONE - A.RUSSO)**

Linearizzazione dell'Iperbole Sferica - Retta Iperbolica

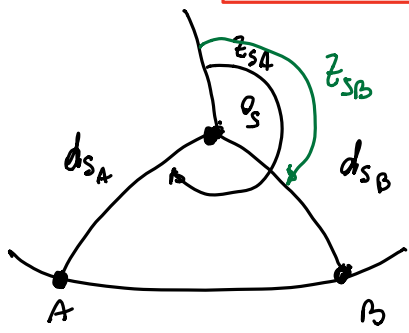
Si ricordi l'equazione di tale LoP $L = f(\psi, \lambda) \Leftrightarrow \Delta d = \underbrace{\cos^{-1} [\sin \psi_A \sin \psi + \cos \psi_A \cos \psi \cos \Delta \lambda]}_{d_A = f_A(\psi, \lambda)} - \underbrace{\cos^{-1} [\sin \psi_B \sin \psi + \cos \psi_B \cos \psi \cos \Delta \lambda]}_{d_B = f_B(\psi, \lambda)}$

Ricordiamo l'eq. generale della lineari. di un LoP

$$L = f(\psi, \lambda) = f_A(\psi, \lambda) - f_B(\psi, \lambda)$$

$$1) d = h_1 d\lambda + h_2 d\psi$$

In questo caso:
 $-L = \Delta d - \Delta d_S$



$$d_{SA} - d_{SB} = \Delta d_S$$

$$-h_1 = \left(\frac{\partial L}{\partial \lambda} \right)_S = \left(\frac{\partial f_A}{\partial \lambda} \right)_S - \left(\frac{\partial f_B}{\partial \lambda} \right)_S = h_{1A} - h_{1B} = -\cos \psi_S \sin z_{SA} + \cos \psi_S \sin z_{SB} = -\cos \psi_S (\sin z_{SA} - \sin z_{SB})$$

$$-h_2 = \left(\frac{\partial L}{\partial \psi} \right)_S = h_{2A} - h_{2B} = -\cos z_{SA} + \cos z_{SB}$$

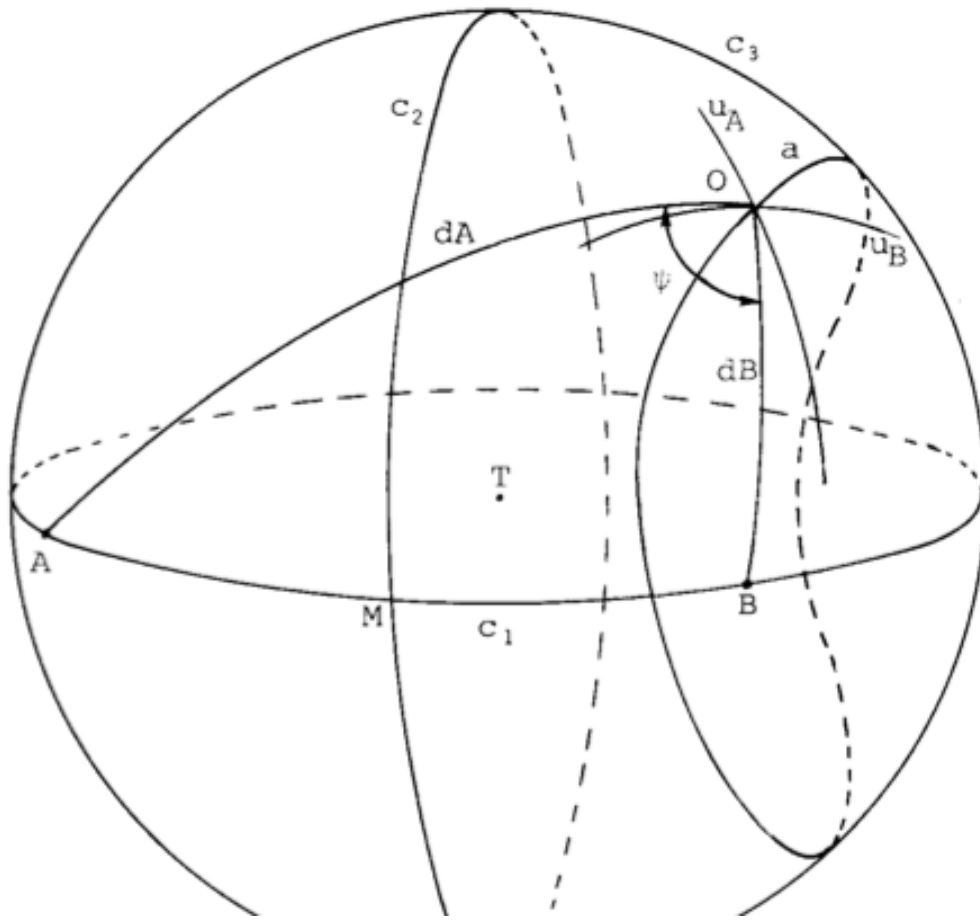
Quindi sost. si ha:

$$\Delta d - \Delta d_S = -(\sin z_{SA} - \sin z_{SB}) \cos \psi_S d\lambda - (\cos z_{SA} - \cos z_{SB}) d\psi$$

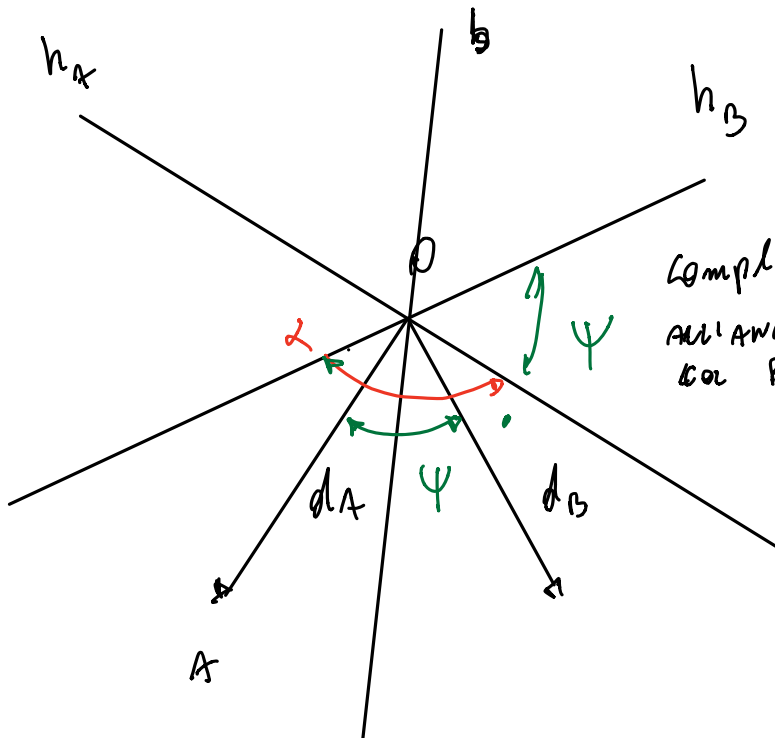
RETTA IPERBOLICA, CHE COINCIDE
 \Downarrow
 BISSETTRICE DI DISTANZA

VEDIAMO IL PERCORSO:

BISERTRICE DL DL STANBY



LN TY TANGENTE AD O SI hA:



Compl.
ALL ANGOLI
COL PUNTO

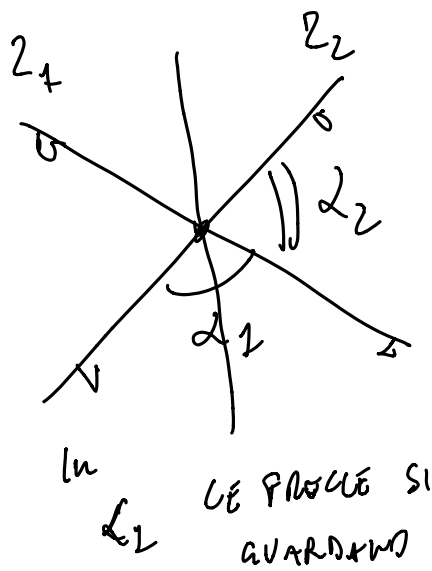
h_i LN. w_i
 b LN. Δd
 b punto di movi
 SISTEMATICI

Posso $\psi = z_A - z_B = \Delta z$

VALIAMO DET. 2 ANGOLO TRA LE RETTE (vedi Fig.)

$\alpha = \pi - \psi = \pi - \Delta z$

DATE 2 RETTE DI DISTANZA

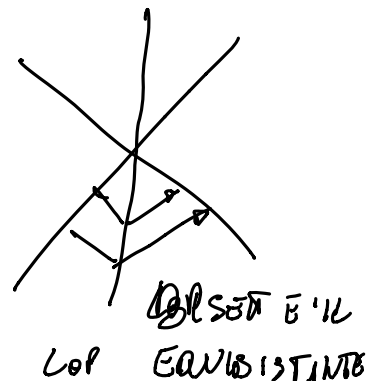


PER CAPIRE DI
QUA LE ANGOLO
TRACCIARE LA BISETTA.
SI CONSIDERAMO LE
PERPENDICOLARI

DIM. ANALITICA BISETTINE E DI DISTANZA
≡ RETTA PERPENDICOLA

$z_A: \sin z_{AS} x + \cos z_{AS} y = d_A - d_{AS}$

$z_B: \sin z_{BS} x + \cos z_{BS} y = d_B - d_{BS}$



$$\sin z_A x + \cos z_A y + (d_A - d_{AS}) = \sin z_B x + \cos z_B y - (d_B - d_{BS})$$

DA CUI

$$(\sin z_A - \sin z_B) x + (\cos z_A - \cos z_B) y = \underbrace{(d_A - d_B)}_{\Delta d} - \underbrace{(d_{AS} - d_{BS})}_{\Delta d_S}$$



~~DETA~~ IPERBOLE

INCERTEZZA IPERBOLE SFERICA

$$\sigma_S = \pm |\Delta L|^{-1} \sigma_L$$

$-\sigma_L = \sigma_{\Delta d} =$ ERRORE ACCIDENTALE (AMMESSO CHE I SISTEMI SIANO
 DUE MISURE SONO IDENTICI E SI
 ANNULLANO)

$$|\Delta L| = \sqrt{\left(\frac{h_1}{\cos z_S}\right)^2 + (h_2)^2} = \left[(\sin z_A - \sin z_B)^2 + (\cos z_A - \cos z_B)^2 \right]^{1/2}$$

$$= \left[\sin^2 z_A + \sin^2 z_B - 2 \sin z_A \sin z_B + \cos^2 z_A + \cos^2 z_B - 2 \cos z_A \cos z_B \right]^{1/2}$$

$$= \left[2 - 2(\cos z_A \cos z_B + \sin z_A \sin z_B) \right]^{\frac{1}{2}} = \left[2 [1 - \cos(z_A - z_B)] \right]^{\frac{1}{2}}$$

$$\text{RLC} \quad \sin \frac{\alpha}{2} = \sqrt{\frac{1 - \cos \alpha}{2}}$$

↓

$$2 \sin^2 \frac{\alpha}{2} = (1 - \cos \alpha)$$

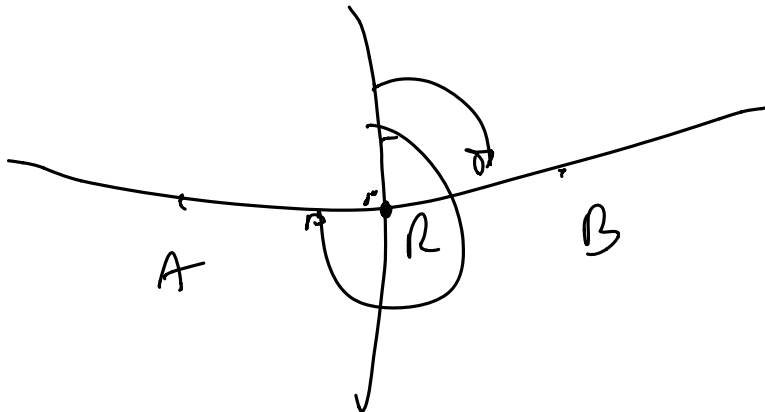
QUINDI

$$|\Delta L| = \sqrt{4 \sin^2 \frac{\Delta z}{2}} = 2 \sin \frac{\Delta z}{2}$$

SOSTITUENDO SI HA:

$$\delta S = \pm \frac{1}{2} \cos \frac{\Delta z}{2} \delta \Delta z = \pm \Delta \delta \Delta z$$

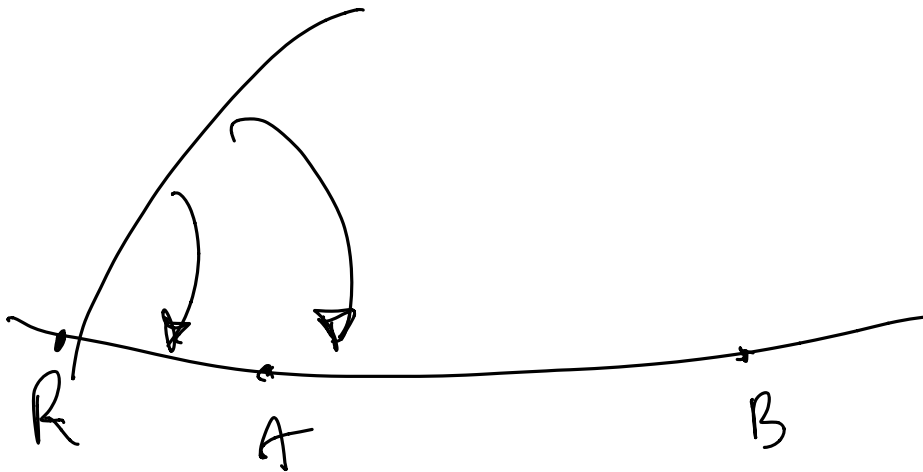
STUDIAMO IL MAX ED IL MIN. DELL'EQUAZIONE PRECEDENTE
 CASO I SIA IL NOSTRO MOVIMENTO R SULLA LINEA DI BASE TRA A e B



$$z_A = z_B + \pi \Rightarrow \Delta z = \pi \Rightarrow \delta S = \pm \frac{1}{2 \sin \frac{\pi}{2}} \delta \Delta z \Rightarrow \text{MIN. ERRORE}$$

Caso II

R APPARTIENE AL Prolungamento DELLA LINEA DI BASE DAL LATO DI A (O DI B)



$$z_A = z_B \Rightarrow \Delta z = 0 \Rightarrow \sigma_s = \pm \frac{1}{2}$$

$\sigma_{\Delta d} \Rightarrow \text{MAX. ERRORE}$

$\frac{1}{2}$
 $\sin \left(\frac{\Delta z}{2} \right)$

$\rightarrow +\infty$