



Current Dist: dx
 Course $S \rightarrow D$: $\phi_x (x)$
 Course Src: $\phi_s (s)$
 dist Src $\rightarrow X$: da
 Course Dest: $\phi_d (d)$
 dist Dest $\rightarrow X$: db

Koordinaten System:

Ursprung: S

x: $S \rightarrow D$

y: senkrecht dazu

$$\alpha = \phi_x - \phi_s$$

$$\beta = \phi_x - \phi_d$$

I: $S(t) = \cos(\alpha) \cdot v_s \cdot t, \sin(\alpha) \cdot v_s \cdot t + \dots$

II: $D(t) = \cos(\beta) \cdot v_d \cdot t, \sin(\beta) \cdot v_d \cdot t + D_0$

mit: $D_0 = dx, 0$

2 Punkte:

1. Kreuzung: $D(t_x) = S(t_x)$

2. Minimaler

Abstand
3. Front/Back

Minimum Entfernung \rightarrow Ableitung \rightarrow Nullst.

1. Kreuzung:

$$I = II$$

$$\cos \alpha \cdot v_s \cdot t_g = \cos \beta \cdot v_d \cdot t_D + dx$$

$$\sin \alpha \cdot v_s \cdot t_g = \sin \beta \cdot v_d \cdot t_D$$

$$t_s = \frac{\sin \beta}{\sin \alpha} \cdot \frac{v_d}{v_s} \cdot t_D$$

$$I \rightarrow II'$$

$$\cos \alpha \cdot v_s \cdot \frac{\sin \beta}{\sin \alpha} \cdot \frac{v_d}{v_s} \cdot t_D = \cos \beta \cdot v_d \cdot t_D + dx$$

$$dx = \frac{\cos \alpha}{\sin \alpha} \cdot \sin \beta \cdot v_d \cdot t_D - \cos \beta \cdot v_d \cdot t_D$$

$$= t_D \cdot v_d \left(\frac{\cos \alpha}{\sin \alpha} \cdot \sin \beta - \cos \beta \right)$$

T1:

$$t_D = \frac{dx}{V_D \left(\frac{\cos \alpha}{\sin \alpha} \cdot \sin \beta - \cos \beta \right)}$$

mit II'

$$t_S = \frac{\sin \beta}{\sin \alpha} \cdot \frac{V_D}{V_S} \cdot \frac{dx}{V_D \left(\frac{\cos \alpha}{\sin \alpha} \cdot \sin \beta - \cos \beta \right)}$$

T2:

$$t_S = \frac{dx}{V_S} \cdot \frac{1}{\left(\cos \alpha - \frac{\sin \alpha}{\sin \beta} \cdot \cos \beta \right)}$$

Abstand - wir nehmen D^2 - um Brin zu finden

$$D1: D^2(t) = (\cos \alpha \cdot v_s \cdot t - \cos \beta \cdot v_D \cdot t - dx)^2 + (\sin \alpha \cdot v_s \cdot t - \sin \beta \cdot v_D \cdot t)^2$$

$$D^2(t)' = 2 \cdot (\cos \alpha \cdot v_s \cdot t - \cos \beta \cdot v_D \cdot t - dx) \cdot (\cos \alpha \cdot v_s - \cos \beta \cdot v_D) + 2(\sin \alpha \cdot v_s \cdot t - \sin \beta \cdot v_D \cdot t) \cdot (\sin \alpha \cdot v_s - \sin \beta \cdot v_D)$$

$$0 = \cancel{\cos^2 \alpha \cdot v_s^2 \cdot t} - \cancel{\cos \alpha \cdot \cos \beta \cdot v_D \cdot v_s \cdot t} - \cancel{\cos \beta \cdot v_D \cdot t \cdot \cos \alpha \cdot v_s} + \cos^2 \beta \cdot v_D^2 \cdot t - dx \cdot \cos \alpha \cdot v_s + dx \cdot \cos \beta \cdot v_D + \cancel{\sin^2 \alpha \cdot v_s^2 \cdot t} - \cancel{\sin \alpha \cdot \sin \beta \cdot v_s \cdot v_D \cdot t} - \cancel{\sin \beta \cdot \sin \alpha \cdot v_s \cdot v_D \cdot t} + \sin^2 \beta \cdot v_D^2 \cdot t$$

($\cos^2 \alpha + \sin^2 \alpha = 1$)

$$= v_s^2 t + v_D^2 t + t \cdot v_s \cdot v_D (-2 \cos \alpha \cdot \cos \beta - 2 \sin \alpha \cdot \sin \beta) + dx (-\cos \alpha \cdot v_s + \cos \beta \cdot v_D)$$

$$t_M = \frac{dx (\cos \alpha \cdot v_s - \cos \beta \cdot v_D)}{v_s^2 + v_D^2 + 2v_s \cdot v_D (\cos \alpha \cdot \cos \beta + \sin \alpha \cdot \sin \beta)}$$

Distance dann aus D1 mit $t = t_M$

3. Front / Back

3.1. "Normal"

d.h. Kurse unbeschädigt sich, ~~X~~ in Limit (an um?
oder Kurs bindiff? - oder t_{\max} f. t_s, t_D)

- Zeit am Kreuzungspunkt $(T1, T2)$ $t < 0$ ist möglich!

$t_s \leq t_D$ - Front

$t_D > t_s$ - Back

? critical?

3.2. "Parallel / Ruhe"

$T1, T2$ sehr groß

- $t_M \geq 0$ Parallel

$t_M < 0$? x u ? or empty