**Obsah**

[1. Arduino 3](#_Toc34521199)

[1.1 Vývojové desky Arduino 3](#_Toc34521200)

[Arduino Uno 3](#_Toc34521201)

[Arduino Nano 4](#_Toc34521202)

[Arduino Mega 4](#_Toc34521203)

[Vývojové prostředí (Arduino IDE) 4](#_Toc34521204)

[Vybrané moduly 4](#_Toc34521205)

[2. Vybrané kapitoly z fyziky 5](#_Toc34521206)

[1.2 Hallův jev 5](#_Toc34521207)

[Využití Hallova jevu 6](#_Toc34521208)

[1.3 Proudění tekutin 6](#_Toc34521209)

[Bernoulliho rovnice 6](#_Toc34521210)

[Pitotova trubice 7](#_Toc34521211)

[Prandtlova trubice 8](#_Toc34521212)

[Praktické využití Prandtlovy trubice 9](#_Toc34521213)

[Další způsoby měření rychlosti tekutin 10](#_Toc34521214)

[1.4 Rádiové navigační systémy 11](#_Toc34521215)

[Metody rádiového určování polohy 11](#_Toc34521216)

[Historie družicových navigačních systémů 13](#_Toc34521217)

[Družicové navigační systémy 14](#_Toc34521218)

[Další druhy navigací 14](#_Toc34521219)

[1.5 Vztažné soustavy a vliv volby vztažné soustavy na popis pohybu tělesa 14](#_Toc34521220)

[1.6 Vypařování vody 14](#_Toc34521221)

[1.7 Kinetická energie 14](#_Toc34521222)

[2 Praktická část 15](#_Toc34521223)

[Bibliografie 16](#_Toc34521224)

# Arduino

Arduino je otevřená, tzv. open source, elektronická platforma, která využívá uživatelsky jednoduchý hardware a software. V užším pojetí bychom jako Arduino mohli označit malý jednodeskový počítač od společnosti Arduino. V širším pojetí tento pojem označuje celou platformu, která zahrnuje jak výrobu počítačových desek, tak i řadu přídavných komponentů, tzv. shieldů, a vývojové programovací prostředí, anglická zkratka IDE (Integrated Development Environment). Protože Arduino je platforma otevřená, existuje celá řada napodobenin a kopií (tzv. klony) desek i dalších komponentů, které jsou často dostatečnou a levnější alternativou k „pravému“ Arduinu. Jedinou věcí, která je chráněna zákonem a nelze ji využívat či kopírovat je samotná značka Arduino, aby uživatelé věděli, co je skutečné Arduino a co ne. Arduino ovšem není jedinou platformou svého typu, podobná je např. platforma PICAXE, Arduino je nicméně ve světě nejrozšířenější. (1)

Arduino kombinuje věci, které jsou sami o sobě těžko použitelné, tak něco o tom (Proccesing, Java…)

Vývoj platformy Arduino má počátek v roce 2005 v Institutu interakčního designu (Interaction Design Institute) v Italském městě Ivrea. Pracovníci institutu tehdy hledali nástroj, který by byl dostatečně jednoduchý a pro studenty institutu cenově dostupný. Toto hledání nakonec vedlo k vytvoření vlastního projektu. Jeho autory jsou Italové M. Banzi a G. Martino, Američané D. Mellis a T. Igoe a Španěl D. Cuartielles.

## Vývojové desky Arduino

### Arduino Uno

Arduino Uno je pravděpodobně nejčastěji užívaná deska a poslední produkt z řady desek hlavní vývojové linie. Jejími předchůdci byly Arduino Extreme, NG, Diecimila a Duemiano.

Jejím jádrem je mikroprocesor ATmega328 od firmy Atmel pamětí 32 KB, dále deska disponuje 14 digitálními vstupními/výstupními piny, z nichž 6 lze využít jako výstupy PWM[[1]](#footnote-1), 6 analogovými vstupy, keramickým rezonátorem s frekvencí 16 MHz, připojením USB, napájecím konektorem a resetovacím tlačítkem.

Desku lze napájet elektrickým proudem skrze USB kabel přímo z počítače, stejným kabelem lze nahrávat do desky kódy z vývojového prostředí IDE. Další možností je desku zásobovat energií pomocí AC-DC adaptéru[[2]](#footnote-2) nebo baterie. Externí zdroj se dá k Arduinu připojit přes zabudovaný konektor nebo v případě baterie přímo k pinům GND a Vin. Pracovní napětí desky Arduino Uno je 5V, přičemž externí napětí může být od 6 do 20 voltů. Součástí desky je zabudovaný regulátor napětí, který ho upraví na požadovanou hodnotu. Doporučené napájení je ale mezi 7 a 12 volty, při nižším napětí může být deska nestabilní a při napětí vyšším může dojít k přehřátí regulátoru a poškození desky. (2)

### Arduino Nano

Arduino Nano je druhá nejmenší oficiální arduino deska, menší je pouze model Mini. Největší rozdíl mezi deskami je přítomnost USB portu na modelu Nano, který usnadňuje programování. Menší verze Mini je určena k pevnému zabudování do projektů a nepočítá se s tím, že by se znovu používala k jinému účelu. Hlavní částí desky Nano je procesor ATmega328 s frekvencí 16 MHz a pamětí 32 KB. První možností napájení desky je připojení přes Mini-B USB, druhou možností je napájení přes převodník napětí, který dovoluje připojit napětí od 6 do 20 voltů. Převodník využívá pin 30. Třetí cestou je napájet desku z již na 5 voltů regulovaného zdroje a využít pin 27. (3)

### Arduino Mega

Deska Arduino Mega vznikla prodloužením designu desky Arduino Uno. Zvětšení plochy desky přineslo prostor pro větší a výkonnější procesor a přidání připojovacích pinů, uplatnění najde proto hlavně v projektech, kde je zapotřebí větší výpočetní výkon nebo připojení více externích shieldů.

Poslední verzí tohoto typu desky je Arduino 2560, která, jak název napovídá, je založená na procesoru ATmega2560 s frekvencí 16 MHz. Tento procesor disponuje pamětí 256 KB pro uložení kódu, což je osmkrát více než u desky Uno. Dále deska disponuje 54 digitálními piny, které mohou být použity jako vstup či výstup, a piny analogovými. Z 54 digitálních pinů lze 15 použít pro výstup PWM, k pinu číslo 13 je připojená led dioda, která je součástí desky.

Deska Mega pracuje s napětím 5 V a napájení desky Mega je možné třemi způsoby, pomocí USB kabelu přímo z počítače, adaptérem střídavého napětí nebo baterií. Externí zdroj se dá k Arduinu připojit přes zabudovaný konektor nebo v případě baterie přímo k pinům GND a Vin. Před připojením externího zdroje je třeba věnovat pozornost napětí, se kterým zdroj pracuje, to by se mělo pohybovat mezi 6 a 20 volty, jinak mohou nastat potíže s fungováním desky. Doporučené napětí se pohybuje od 7 do 12 voltů. Při nižším napětí může být deska nestabilní a při překročení doporučené hranice je možné přehřátí napěťového regulátoru a poškození desky. (4)

### Vývojové prostředí (Arduino IDE)

### Vybrané moduly

# Vybrané kapitoly z fyziky

## Hallův jev

doplnit: Hallův odpor

Pokud je elektrický vodič umístěn do magnetického pole a vodičem protéká elektrický proud, je na okrajích tohoto vodiče měřitelné elektrické napětí, toto napětí je nazýváno Hallovo napětí a celý tento úkaz je pojmenován Hallův jev na počest jeho objevitele Američana Edwina Herberta Halla. Edwin Hall byl absolventem Johns Hopkinsovy Univerzity a efekt objevil v roce 1879, když tehdy jako 24letý pracoval na své doktorské fyzikální práci. S jeho pomocí je možné zjistit, jestli částice proudu mají kladný nebo záporný náboj, ale i počet těchto částic na objemovou jednotku vodiče. (5)

Hallův jev se nejčastěji měří na tenkém kovovém pásku. Tento kovový pásek je umístěn do magnetického pole, které se co nejvíce blíží homogennímu, tak, aby siločáry pole byly orientovány kolmo k rovině pásku. Na elektrony pohybující se vodičem driftovou rychlostí pak působí Lorentzova síla, která je kolmá ke směru magnetického pole i vůči směru pohybu elektronů. Lorentzova síla je dána vztahem:

|  |  |  |
| --- | --- | --- |
|  |  | (2.1) |

kde q je velikost elektrického náboje, v jeho rychlost a B magnetická indukce.

V důsledku toho jsou elektrony nuceny pohybovat se ve směru jejího působení a seskupují se na jednom z okrajů pásku, přičemž se stále pohybují vpřed driftovou rychlostí. Tímto přeskupením elektronů na jednu stranu, ale na straně opačné vzniknou nevykompenzované kladné náboje. Díky tomu vzniká mezi první a druhou stranou pásku elektrické pole, které má intenzitu **E**, a elektrická síla Fe, která působí proti síle Lorentzově. Elektrická síla postupně roste, až se obě síly vyrovnají a navzájem vyruší. Potenciálový rozdíl, který vznikne na okrajích pásku se nazývá Hallovo napětí UH a je přímo měřitelné pomocí voltmetru. Velikost tohoto napětí je rovna součinu intenzity elektrického pole E a vzdálenosti d mezi okraji.

|  |  |  |
| --- | --- | --- |
|  |  | (2.2) |

S využitím veličin, které můžeme přímo měřit, lze vyjádřit koncentraci nosičů náboje n. Platí rovnost výše zmíněných sil:

|  |  |  |
| --- | --- | --- |
|  |  | (2.3) |

kde e je elementární náboj.

Pro driftovou rychlost, kterou se pohybují elektrony ve směru elektrického proudu platí

|  |  |  |
| --- | --- | --- |
|  |  | (2.4) |

kde J = I/S je velikost hustoty proudu v pásku, S je obsah příčného průřezu pásku.

Jestliže z rovnice (2.4) vyjádříme n a dosadíme z rovnice (2.3) za vd a následně z rovnice (2.2) za E, dostáváme se ke vztahu

|  |  |  |
| --- | --- | --- |
|  |  | (2.5) |

Obsah příčného průřezu pásku S = d · h, kde h je tloušťka pásku. Dosazením lze vztah ještě o něco zjednodušit:

|  |  |  |
| --- | --- | --- |
|  |  | (2.6) |

Je zřejmé, že koncentraci n lze vypočítat s využitím veličin, které je možné přímo měřit.

Hallova jevu lze také použít k měření rychlosti elektrického proudu, resp. driftové rychlosti. Při tomto experimentu se pohybuje kovovým páskem uvnitř magnetického pole v opačném směru, než teče elektrický proud a zároveň se měří Hallovo napětí na okrajích pásku. Ve chvíli, kdy Hallovo napětí je nulové, je nulová i rychlost nosičů náboje vůči magnetickému poli. Velikost rychlosti pohybu pásku a driftové rychlosti se za tohoto stavu rovnají, ale mají opačnou orientaci. (6)

### Využití Hallova jevu

## Proudění tekutin

### Bernoulliho rovnice

Bernoulliho rovnice popisuje princip zachování mechanické energie stále proudící ideální kapaliny. Rovnici formuloval nizozemský matematik a fyzik Daniel Bernoulli v roce 1738 ve svém díle *Hydrodynamica*, kde popsal proudění kapalin a v omezené míře také proudění plynů. Díky svým objevům je Bernoulli považován za zakladatele hydrodynamiky. (7)

Bernoulliho rovnice je definována vztahem

|  |  |  |
| --- | --- | --- |
|  |  | (2.7) |

kde: ρ hustota kapaliny

v rychlost proudění kapaliny

U potenciál kapaliny

p tlak kapaliny

Předpokládáme-li, že proudící kapalina se nachází v tíhovém poli Země, pak potenciální energie vztažená vůči libovolné nulové hladině je a potenciál Po dosazení vztah nabyde následující tvar.

|  |  |  |
| --- | --- | --- |
|  |  | (2.8) |

Rovnice vyjadřuje, že součet energie (kinetické a potenciální ) objemové jednotky kapaliny a jejího tlaku je konstantní. Tlak kapaliny klesá s její rostoucí rychlostí a naopak roste, pokud se rychlost snižuje. V závislosti na obsahu průřezu trubice, kterou kapalina proudí, je v místech s větším průřezem rychlost kapaliny menší a tlak větší než v místech s menším průřezem. Tomuto jevu se říká hydrodynamické paradoxon a v praxi je využíván např. u rozprašovačů, lakovacích stříkacích pistolí, karburátoru a ejektoru. (8)

### Pitotova trubice

Pitotova trubice je zařízení zkonstruované francouzským inženýrem a vynálezcem Henri Pitotem v 18. století. V roce 1724 se Henri Pitot stal členem Akademie věd a začal se věnovat problematice proudění vody v kanálech a řekách. Při svých měřeních zjistil, že tehdejší poznání je chybné, mezi nejvýznamnější omyly patřila představa, že rychlost vody se zvyšuje společně s hloubkou. Významnou pomůckou mu při tom byla tato trubice, která umožňuje změření rychlosti proudění kapaliny, která trubicí protéká. (9)

Pitotova trubice se skládá z hlavní vodorovné trubice, která je do tekoucí kapaliny umístěna rovnoběžně s proudnicemi, a dalších dvou trubiček, které jsou napojeny seshora na hlavní trubici. Jedna z trubiček je do hlavní trubice umístěna kolmo, zatímco druhá trubička má na svém konci krátký pravoúhlý ohyb, který je nasměrován proti proudění. Kapalina má v každém bodě trubice určitý tlak, který je závislý na rychlosti proudění kapaliny. Tento tlak se projeví tím, že voda v připojených trubičkách vystoupá do určité výšky. Z rozdílu výšek mezi hladinami v první a druhé trubičce, můžeme potom vypočítat rychlost, kterou protéká voda hlavní trubicí.

Sem přijde schéma Pitotovy trubice.

Podle Bernoulliho rovnice (2.8) platí zákon zachování energie. Sečteme-li energii a tlak v místě připojení první trubičky, musíme dojít ke stejnému výsledku i v místě, kde je připojena druhá trubička. Úvahu vyjadřuje vztah

|  |  |  |
| --- | --- | --- |
|  |  | (2.9) |

V případě, že trubice je umístěna ve vodorovné poloze, potenciální energie kapaliny způsobená tíhovým polem se nemění a členy na obou stranách rovnice můžeme vykrátit. Dále člen na pravé straně rovnice je roven nule, protože voda, která vstoupí do trubičky s kolmým ohybem, ztratí veškerou rychlost a proudění se zastaví. Tato ztráta kinetické energie se projeví zvýšením tlaku a nárůstem vodního sloupce. Dostáváme vztah

|  |  |  |
| --- | --- | --- |
|  |  | (2.10) |

Tlak kapaliny v obou trubičkách můžeme vypočítat jako hydrostatický tlak vodního sloupce. Podle vtahu pro hydrostatický tlak platí

|  |  |  |
| --- | --- | --- |
|  |  | (2.11) |
|  |  | (2.12) |

Dosazením rovnic (2.11) a (2.12) do rovnice (2.10) a vyjádřením rychlosti dospějeme k finálnímu vztahu pro její výpočet (10)

|  |  |  |
| --- | --- | --- |
|  |  | (2.13) |

### Prandtlova trubice

Prandtlova trubice, někdy nazývaná pitot-statická trubice, je zařízení pro měření rychlosti vzduchu nebo jiného plynu, který proudí dovnitř a kolem trubice. Něco o Prandtlovy

Prandtlova trubice využívá stejného fyzikálního principu jako Pitotova trubice (měří rychlost na základě rozdílu tlaku), ale konstrukční řešení je rozdílné. Prandtlova trubice je dvouplášťová, do vnějšího pláště jsou kolmo vyvrtány drobné otvory, kterými je snímán tzv. statický tlak . Protože tyto otvory jsou kolmé vůči směru proudění, jsou natlakovány náhodnou složkou rychlosti vzduchu. V porovnání s Pitotovou trubicí, která je popsána výše, plní tyto otvory podobnou funkci jako trubička, která byla do Pitotovy trubice zavedena kolmo k proudění.

Další otvor trubice, který je orientován přímo proti proudícímu vzduchu, je vystaven jednak tlaku náhodné složky rychlosti, ale také tlaku uspořádané rychlosti vzduchu. Tento tlak se nazývá celkový nebo totální tlak . Rozdíl totálního tlaku a statického tlaku se rovná tlaku dynamickému.

|  |  |  |
| --- | --- | --- |
|  |  | (2.14) |

Protože v části trubice, kde je měřen , je rychlost vzduchu rovna nule, platí podle Bernoulliho rovnice vztah

|  |  |  |
| --- | --- | --- |
|  |  | (2.15) |

a pro rychlost vzduchu po vyjádření platí

|  |  |  |
| --- | --- | --- |
|  |  | (2.16) |

Hodnoty statického i totálního tlaku jsou obvykle z trubice snímány pomocí diferenciálního tlakoměru. (11)

### Praktické využití Prandtlovy trubice

Prandtlova trubice nachází využití zejména v letectví, kde je využívána k měření rychlosti letadla vůči okolnímu vzduchu. Trubice bývají asi 25 cm dlouhé s průměrem asi 1 cm a umisťují se buď na nos, nebo na křídlo letadla. (11)

Jiným a velmi zajímavým využitím Prandtlovy trubice je její využití týmy závodních formulí. Pro závodní vozy jsou velmi důležitým faktorem aerodynamické vlastnosti jejich konstrukcí. Od vozu se vyžaduje, aby měl co nejnižší hmotnost, kladl co nejnižší odpor vzduchu a zároveň, aby dostatečně přilnul k vozovce v prudkých zatáčkách. To je možné díky vysokému aerodynamickému přítlaku, který zajišťuje řada aerodynamických prvků v konstrukci vozů. Prandtlova trubice je nepostradatelným nástrojem, který konstruktérům pomáhá ve zkoumání proudění vzduchu v okolí vozu. Další využití trubice např. nachází při měření efektivity chladiče motoru. (12)

Přestože Pitotova a Prandtlova trubice jsou velmi praktické nástroje v některých oborech nepostradatelné, nese jejich použití některá praktická omezení:

1. Pokud je rychlost pohybu tělesa, na kterém je trubice umístěna, příliš nízká, je rozdíl měřených tlaků velmi malý a chyby přístroje mohou být větší než měření samotné. Trubice fungují s větší přesností pro větší rychlosti.
2. Naopak, pokud je rychlost příliš vysoká a přesáhne rychlost zvuku, na ústí trubice se vytvoří rázová vlna, která ovlivní hodnotu celkového tlaku. Vlivy rázové vlny je možno ošetřit korekcemi a trubice tak lze využívat i pro nadzvukové letouny.
3. Další nevýhodou je, že pokud se trubice ucpe nečistotou nebo ve vyšších nadmořských výškách zamrzne ledem, měří přístroj nereálné hodnoty. Taková chyba v letovém provozu může dojít až k ohrožení lidských životů. V červenci 2009 došlo právě kvůli zamrznutí leteckého rychloměru k havárii letu 447 z Brazilského Rio de Janeira do Paříže. Kvůli rozcházejícím se hodnotám z rychloměrů se odpojil nastavený autopilot a následně se letou ztrativší rychlost zřítil do moře. Zamrzání leteckých rychloměrů se nyní předchází jejich vyhříváním. (11)

### Další způsoby měření rychlosti tekutin

* Plováčkové průtokoměry – jsou konstruovány jako svislé odzdola nahoru se rozšiřující trubice. Uvnitř je umístěn volně se pohybující plováček vyrobený z materiálu o větší hustotě, než je hustota proudící tekutiny. Její proudění trubicí vyzvedá plováček do výšky h, která je závislá na velikosti průtoku.
* Anemometry – Anemometry mohou být mechanické nebo elektrické a slouží k měření rychlosti větru (anemos znamená řecky vítr). Mechanické anemometry jsou založeny na principu přenosu mechanické energii větru na lopatky vrtule nebo misky rotoru. Ze znalosti rozměrů rotoru a počtu otáček lze poté dopočítat rychlost větru. U miskových anemometrů nezáleží na směru větru, vítr musí být pouze kolmý k ose rotoru. Tyto anemometry se často používají v meteorologii.

Elektrické neboli zchlazovací anemometry měří rychlost plynu na základě ochlazování žhaveného drátku kolem proudícím plynem. Drátek je buď žhavený stále na stejnou teplotu a rychlost plynu je pak úměrná topnému příkonu, nebo je topný příkon stálý a rychlost je úměrná poklesu teploty drátku.

* Turbínové průtokoměry – U průtokoměrů tohoto typu se měří rychlost proudění pomocí rotoru, který je umístěn v trubce velmi podobného průměru. Proudící médium se opírá do lopatek rotoru, roztáčí ho a rychlost jeho otáčení je úměrná rychlosti proudění média. Lopatky rotoru jsou buď plastové a jejich otáčení je snímáno opticky, nebo jsou kovové a k počítání otáček je využita indukce. Nevýhodou může být, že tyto průtokoměry špatně měří tekutiny, které vytváří v potrubí vířivé proudy, a že může dojít k jejich ucpání nečistotami.
* Ultrazvukové průtokoměry – V potrubí jsou za sebou umístěny vysílač a přijímač ultrazvukového signálu. Pokud známe rychlost šíření zvuku v dané tekutině, můžeme z přírůstku rychlosti (pokud se signál šíří po proudu), nebo z úbytku rychlosti (signál se šíří proti proudu) určit rychlost proudění.

Jiná varianta využívá Dopplerova jevu, kdy frekvence signálu se mění v závislosti na rychlosti. Využití tohoto řešení je zvlášť vhodné pro znečistěné kapaliny a taveniny.

* Dále se využívají indukční, tepelné a průtokoměry s optickými vlákny. (13)

## Rádiové navigační systémy

### Metody rádiového určování polohy

Potřebujeme-li určit naši polohu, můžeme k tomu využít rozličných fyzikálních principů, jednou z možností je využití rádiových vln. Rádiové navigační systémy se skládají ze sítě vysílačů (tzv. radiomajáků) vysílajících rádiové signály a z přijímačů (přijímač GPS, telefon). U družicových navigačních systémů je to specifikum, že síť vysílačů je tvořena skupinou družic obíhajících po oběžné dráze Země. Družicové navigační systémy jsou tzv. globální, to znamená, že jejich síť vysílačů dokáže pokrýt rádiovým signálem celou plochu naší planety a umožňují tak určení polohy a navigaci kdekoli na zeměkouli.

K určení zeměpisné polohy s prostřednictvím rádiových signálů můžeme využít jednu ze čtyř metod. Důležitým předpokladem pro úspěšné určení polohy přijímače je vždy znalost polohy vysílače. Metody jsou následující:

1. metoda úhloměrná
2. metoda dopplerovská
3. metoda dálkoměrná
4. metoda měření fáze nosné vlny
5. Metoda úhloměrná

Při určování polohy pomocí pozemních radiomajáků změříme azimut ke každému radiomajáku a do mapy poté nakreslíme přímku pod změřeným úhlem, která prochází místem, kde je radiomaják umístěn. Přímky se protnou v jednom bodě, ve kterém je umístěn rádiový přijímač.

V případě měření s pomocí družic, je potřeba nejdříve znát polohu družice ve chvíli, kdy měříme elevační úhel. Vytvořením pomyslné spojnice mezi bodem, kde se nachází družice, a středem Země, získáme osu kužele, jehož vrchol bude v poloze družice. Množina všech přímek, které procházejí skrze družici pod naměřeným elevačním úhlem, tvoří plášť kužele. Vytvoříme-li v jednom okamžiku stejné kužely pro další alespoň dvě družice a najdeme-li pro všechny kužely společné body se zemským povrchem, zjistíme, že pro všechny kužely a zemský povrch existuje právě jeden společný bod, kde se nachází přijímač.

Úhloměrná metoda je založena na v podstatě velmi jednoduchém principu, pokud však využíváme k určení polohy družice, je v praxi těžko proveditelná a proto se příliš nepoužívá. V případě, že využíváme k výpočtu rádiové majáky umístěné na povrchu Země, je použití této metody mnohem jednodušší.

1. Metoda dopplerovská

Tato metoda se téměř výhradně používá pro měření signálů, které vysílají družice, a méně často pro měření z pozemních vysílačů. Jak název napovídá, metoda je založena na využití Dopplerova efektu - pokud pohybující se zdroj vysílá signál o určité frekvenci, frekvence signálu, kterou zaznamená přijímač, se bude lišit v závislosti na tom, zda se zdroj k přijímači přibližuje, nebo se vzdaluje. Družice vysílá signál se známou frekvencí f v pravidelných intervalech, z něhož přijímač získává informace o parametrech dráhy družice a porovnáváním frekvence přijatého signálu ve více časových okamžicích, je schopen dopočítat svoji zemskou polohu.

1. Metoda dálkoměrná

Dálkoměrná metoda je založena na principu měření vzdálenosti mezi přijímačem, jehož polohu chceme určit, a radiomajáky. Tento systém funguje tím způsobem, že se vyhodnotí čas, který zabere signálu dorazit od vysílače k přijímači, a ze znalosti tohoto času a rychlosti šíření signálu se vypočítá vzdálenost. Některé druhy systémů ani nevyhodnocují čas, který signál potřeboval k uražení vzdálenosti, ale vyhodnocují pouze časový rozdíl mezi registrováním příchozích signálů z více vysílačů.

Družicové navigační systémy fungují jako v prvním ze zmíněných způsobů, měří čas, který signál potřebuje k překonání vzdálenosti družice – přijímač. Polohu družice v souřadně soustavě Země známe, je dána souřadnicemi . Dále známe rychlost šíření rádiových vln (rovná se rychlosti světla) a čas potřebný k překonání zmíněné vzdálenosti. Poloha přijímače, kterou chceme určit je dána souřadnicemi .

Za daných podmínek lze pak získat polohu přijímače řešením následující soustavy rovnic o třech neznámých X, Y a Z:

|  |  |  |
| --- | --- | --- |
|  |  | (2.17) |
|  |  | (2.18) |
|  |  | (2.19) |

Aby bylo možné jednotlivé družice navigačního systému od sebe odlišit a jednotlivé signály navzájem nesplývaly, je potřeba přijmout některé z těchto opatření:

* První možností je rozlišení na základě frekvence vlny vysílaného signálu (tzv. kmitočtové dělení). V tomto případě každá družice systému vysílá na své specifické frekvenci a přijímač musí mít schopnost registrovat signály všech stanovených frekvencí.
* Druhou možností je tzv. kódové dělení. Při tomto nastavení vysílají všechny družice signál na stejné frekvenci, ale signál každé družice je zakódován jiným způsobem. Přijímač tedy musí být schopen rozpoznat jednotlivé kódy.
* Poslední možností je tzv. časové dělení. Při tomto nastavení vysílají všechny družice signál o stejné frekvenci i stejný kód, ale v jiné přesně stanovené časy, nestane se tedy, že by se dva signály překrývaly.

Ke kódování signálů jsou používány tzv. pseudonáhodné signály, které se podobají šumu, jsou však pravidelně generovány pomocí algoritmu. Zveřejněním nebo utajením algoritmů tak může provozovatel navigačního systému zpřístupnit nebo znepřístupnit navigační systém uživatelům, nebo znemožnit užívání pouze některých jeho funkcí.

1. metoda měření fáze nosné vlny

### Historie družicových navigačních systémů

V dnešní době je pro člověka poměrně banální věcí přesné určení jeho polohy na Zemi, je tomu tak proto, že dnešní mobilní telefony mívají již standardně zabudovaný modul GPS. Vždy tomu tak ale samozřejmě nebylo. Určení zeměpisné polohy bylo v minulosti klíčové zejména v námořnictví, kde na správném určení polohy závisela úspěšnost plavby přes oceán, na kterém chyběly jakékoli orientační body, a tedy i životy námořníků na lodi. Jediným prostředkem k orientaci v takových podmínkách byla hvězdná obloha.

Dnes máme k určení naší polohy velmi přesné družicové navigační systémy. Jejich vývoj je jako celá řada jiných fyzikálních a technických objevů spojen s armádou a válečnictvím. V průběhu studené války bylo ve světě velké napětí, svět byl prakticky rozdělen do dvou soupeřících bloků, západního a východního, a zejména vedoucí mocnosti těchto bloků, kterými byly Spojené státy americké a Sovětský svaz se předbíhaly ve zbrojení a vesmírném programu.

Právě v rámci tohoto boje došlo k vytvoření družicového navigačního systému. Prvním krokem k tomu bylo vypuštění sovětské družice Sputnik I. 4. října 1957 na oběžnou dráhu Země. Sputnik I. byl první umělou družicí naší planety a obsahoval jediné vědecké zařízení, vysílačku, která v pravidelných intervalech vysílala rádiový signál. Vypuštěnou družici pozorovali také američtí vědci, kteří zjistili, že pomocí přijímaného rádiového signálu z družice mohou s přihlédnutím k Dopplerovu jevu určit její polohu na oběžné dráze. Brzy dospěli také k tomu, že znají-li polohu obíhající družice, můžou podle ní určit polohu rádiového přijímače na Zemi. Tento objev vedl v roce 1964 ke spuštění programu Transit. Šlo o soustavu šesti družic, které sloužily k navigaci amerického loďstva. Údaje o své oběžné dráze získávaly družice ze tří pozemních stanic. Postupem času se systém Transit stal nevyhovujícím zejména kvůli jeho nedokonalému pokrytí povrchu Země signálem, dvojrozměrností souřadnic, nutnosti pohybujícího se pozorovatele provádět korekce výpočtu a relativně malé přesnosti. (14) (15)

### Družicové navigační systémy

### Další druhy navigací

## Vztažné soustavy a vliv volby vztažné soustavy na popis pohybu tělesa

## Vypařování vody

## Kinetická energie

# Praktická část

# Bibliografie

1. **Voda, Zbyšek.** *Průvodce světem Arduina.* Bučovice : Martin Stříž, 2017. ISBN 978-80-87106-93-8.

2. ARDUINO UNO REV3. *Arduino.* [Online] Arduino, 2020. [Citace: 2. 3. 2020.] https://store.arduino.cc/arduino-uno-rev3.

3. ARDUINO NANO. *Arduino.* [Online] Arduino, 2020. [Citace: 2.. 3. 2020.] https://store.arduino.cc/arduino-nano.

4. ARDUINO MEGA 2560 REV3. *Arduino.* [Online] Arduino, 2020. [Citace: 2. 3. 2020.] https://store.arduino.cc/arduino-mega-2560-rev3.

5. Edwin Herbert Hall. *Prabook.* [Online] World Biographical Encyclopedia, 2020. [Citace: 19. 02 2020.] https://prabook.com/web/edwin\_herbert.hall/1103706.

6. **HALLIDAY, David, WALKER, Jearl a RESNICK, Robert.** *Fyzika: vysokoškolská učebnice obecné fyziky.* Brno : VUTIUM, 2000. ISBN 8021418680.

7. Daniel Bernoulli. *Famous Scientists.* [Online] 2020. [Citace: 22. 02 2020.] https://www.famousscientists.org/daniel-bernoulli/#.

8. Základní kurz fyziky pro distanční studium: Proudění ideální tekutiny. *Matematicko-fyzikální fakulta.* [Online] Univerzita Karlova, Matematicko-fyzikální fakulta. [Citace: 22. 02 2020.] https://physics.mff.cuni.cz/kfpp/skripta/kurz\_fyziky\_pro\_DS/display.php/kontinuum/4\_3.

9. Henri Pitot. *BRITANNICA.* [Online] Encyclopædia Britannica, 2020. [Citace: 22. 02 2020.] https://www.britannica.com/biography/Henri-Pitot.

10. Princip Pitotovy trubice. *Sbírka řešených úloh.* [Online] Katedra didaktiky fyziky Matematicko-fyzikální fakulty UK, 4. 8 2016. [Citace: 22. 2 2020.] http://reseneulohy.cz/1038/princip-pitotovy-trubice.

11. Pitot-Static Tube. *NASA.* [Online] National Aeronautics and Space Administration, 2015. [Citace: 22. 2. 2020.] https://www.grc.nasa.gov/www/k-12/airplane/pitot.html.

12. Pitotovy trubice - Jak pomáhají v mapování aerodynamiky vozů F1? *F1NEWS.* [Online] INCORP, 2012. [Citace: 22. 2. 2020.] https://f1news.autoroad.cz/technika/42191-pitotovy-trubice-jak-pomahaji-v-mapovani-aerodynamiky-vozu-f1#photogalleryInArticle-1.

13. **Formánek, Josef.** Výukové texty pro předmět Měřicí technika: Podklady k principu měření rychlosti a rychlosti proudění. *Západočeská univerzita v Plzni.* [Online] [Citace: 23. 2. 2020.] http://home.zcu.cz/~formanek/mmvyuka/Data/ivk-mt-soubory/12-F.pdf.

14. **Bray, Hiawatha.** *Od kompasu k GPS: jste zde, dějiny a budoucnost toho, jak se nacházíme.* [překl.] Vichnar David. Praha : Matfyzpress, 2017. ISBN 978-80-7378-336-5.

15. **Rapant, Petr.** *Družicové polohové systémy.* Ostrava : VŠB - TU Ostrava, 2002. ISBN 80-248-0124-8.

1. PWM je zkratka anglického Pulse Width Modulation, česky Pulzně šířková modulace. [↑](#footnote-ref-1)
2. Adaptér střídavého proudu na proud stejnosměrný [↑](#footnote-ref-2)