Cartographie -Géolocalisation-

I/ La triangulation, une méthode ancestrale

1/ Une méthode approchée

Matériel: règle graduée, rapporteur

Thalès, 600 ans avant notre ère, a réussi à évaluer des distances qu'on ne pouvait pas mesurer. Deux observateurs A et B sur le rivage observent un bateau C.

- 1/ Sachant que AB = 500 m , l'angle \widehat{CBA} = 70°et \widehat{CAB} = 50°, **construire** un triangle ABC en prenant 1 cm pour 100 mètres. Quelle est la **mesure** de l'angle \widehat{BCA} ?
- 2/ **Mesurer** la distance BC sur la figure. **En déduire** une <u>valeur approchée</u> de la distance entre l'observateur B sur le rivage et le bateau au large.

2/ Vérification par le calcul

On considère la figure à droite.	
1/ Donner la relation entre sin \hat{C} , HB et BC. Justifier .	
	# /2
2/ Donner la relation entre sin \widehat{A} , HB et AB. Justifier .	Â
	A B

3/ En déduire la relation BC = AB $\times \frac{\sin A}{\sin \hat{c}}$. Vérifier alors la valeur obtenue au I/1/.

cin Â

II/ La trilatération, la méthode GPS

A regarder sur You Tube un tutoriel sur la géolocalisation ici :

https://www.youtube.com/watch?v=iTfNhcC2vBA

On peut y accéder via You Tube à l'aide des mots clés « MOOC SNT géolocalisation ». Durée : 6'14".

Logiciel: Géogébra en ligne

La trilatération consiste à déterminer -non pas des angles- mais les distances minimales entre le récepteur et chaque satellite dont on connaît exactement la position. Ceci se fait à l'aide de la durée de trajet d'ondes électromagnétiques (comme un laser par exemple) avec une précision inférieure au milliardième de seconde.

Travail à faire:

On considère trois émetteurs notés respectivement A ; B et C. On cherche la position d'un récepteur noté D.

Dans un RON (Repère OrthoNormé) d'unité un kilomètre, voici les coordonnées respectives des émetteurs : A(6,5 ; 2) ; B(1 ; 1) et C(2 ; 4).

Attention à prendre un RON cohérent et qui assure une précision maximale.

L'émetteur A indique : « le récepteur D est à 2,5 kilomètres environ». L'émetteur B indique : « le récepteur D est à 3,4 kilomètres environ». L'émetteur C indique : « le récepteur D est à 2,5 kilomètres environ ».

En utilisant les outils à votre disposition, **montrer** <u>par construction</u> que le récepteur D semble avoir pour coordonnées D(4 ; 2,5) environ.

Appeler le professeur quand la construction par Géogébra est terminée.

III/ Aller plus loin -Effets relativistes-

Matériel: calculatrice du site https://web2.0calc.fr/

Dans les systèmes de positionnement par GPS, on mesure des durées t de parcours de signaux électromagnétiques pour calculer des distances t de t de

« c » étant la célérité de lumière dans le vide c'est à dire 3 x 108 m/s.

L'extrême précision temporelle exigée (du milliardième de seconde) ainsi que la vitesse des satellites en orbite (autour de 15 000 km/h) doivent prendre en compte la théorie de la relativité restreinte d'Einstein. En effet, le temps « propre » écoulé à l'intérieur d'un objet en mouvement sera ralenti par rapport au temps écoulé mesuré du point fixe visé par cet objet.

Selon la relativité d'Einstein, la relation entre durée propre Tp et durée mesurée Tm est Tm = γ x Tp.

Données :

- « γ » (gamma) est appelé coefficient de Lorentz et vaut $\gamma = \frac{1}{\sqrt{(1-\left(\frac{Vs}{C}\right)^2)}}$
- « Tm » et « Tp » sont en secondes.
- « Vs » est la vitesse du satellite en mètres par seconde.
- Un satellite « GPS » a une vitesse d'environ 14 000 km/h.

1/ Vérifier que le satellite « GPS » a une vitesse moyenne d'environ 3890 m/s.
2/ Vérifier que sur <u>une journée</u> , l'écart entre Tm et Tp est d'environ 0.000000000840672.
3/ Convertir l'écart en microsecondes et vérifier qu'il est de 7,26 µs environ.
Ecrire le calcul :
4/ Quelle erreur de l'estimation d'une position d'un récepteur d'une durée de 7,26 μs entraîne-t-il ? Cela est-il acceptable ? Justifier alors l'utilisation d'un quatrième satellite muni d'une horloge atomique.

source: https://lewebpedagogique.com/physique/