

# Le Point avec un sextant.

Michel Talon

Février 2018

## 1 Géométrie sphérique.

On suppose connues les formules usuelles de trigonométrie plane élémentaire, et on va déduire les formules fondamentales de la trigonométrie sphérique.

### 1.1 Relations fondamentales.

On assimile la Terre à une sphère de rayon 6371 km. Elle tourne autour d'un axe NS à la vitesse d'un tour par 24 h, soit  $15^\circ$  par heure (et donc  $15'$  par minute). Pour les calculs relatifs au sextant, trois points à la surface de la Terre sont en cause : le pôle N (ou S), la position supposée de l'observateur, et le "pied" de l'astre observé, c'est à dire l'intersection de la ligne qui joint le centre de la Terre avec le centre de l'astre, et la surface de la Terre. Ce qui nous amène à l'étude des triangles sphériques. Soient A, B, C trois points sur la sphère et O son centre. La "droite" joignant A à B est le plus court chemin à la surface de la sphère joignant ces deux points. C'est en fait l'arc de grand cercle entre A et B, celui ci étant l'intersection de la sphère avec le plan OAB, sur lequel on choisit l'arc le plus court. Le triangle sphérique est donc formé par trois arcs de grand cercle,  $\widehat{AB}, \widehat{BC}, \widehat{CA}$ .

A ce triangle sont attachées deux séries de nombres  $a, b, c$  et  $\alpha, \beta, \gamma$ . Les longueurs :  $a$  est la longueur du côté  $\widehat{BC}$ , idem  $b$  pour  $\widehat{CA}$  et  $c$  pour  $\widehat{AB}$ . En fait ces longueurs sont mesurées par des angles, car considérant le "triangle" OAB, l'arc de cercle  $\widehat{AB}$  a pour longueur le produit du rayon de la sphère par l'angle au centre (OA,OB). Dans notre cas on mesure les distances en mille marins. Un mille est la distance sous tendue par un angle au centre de 1 minute, c'est à dire :

$$\pi \times 6371 / (180 \times 60) \simeq 1852\text{m}$$

La distance est donc directement exprimée par les angles au centre. Dans la suite on raisonne donc sur une sphère de rayon 1.

On définit l'angle  $\alpha$  entre les arcs  $\widehat{AB}$  et  $\widehat{AC}$  comme l'angle formé par les tangentes respectives en A aux arcs AB et AC. Comme ces tangentes sont perpendiculaires à OA et respectivement dans les plans OAB et OAC, c'est aussi l'angle formé par ces deux plans, et donc par les traces de ces

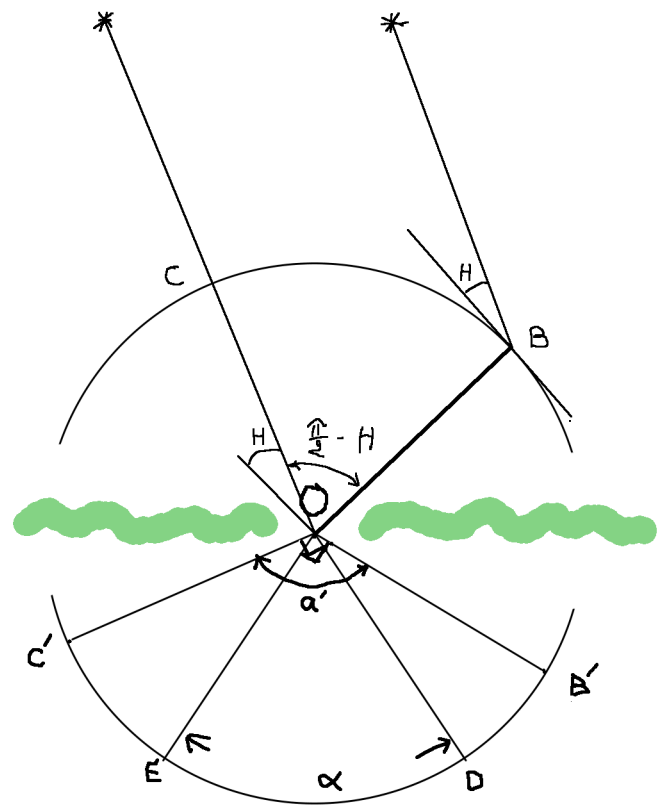
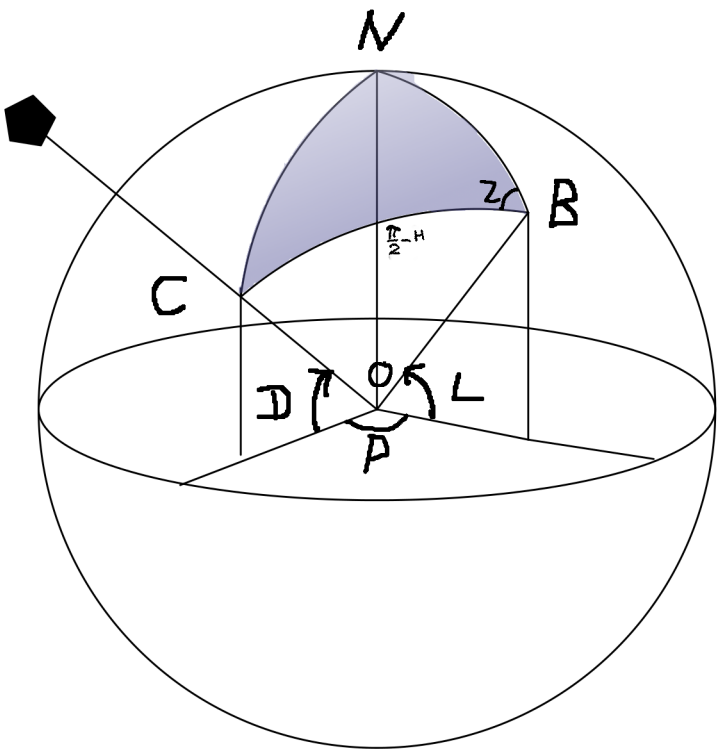
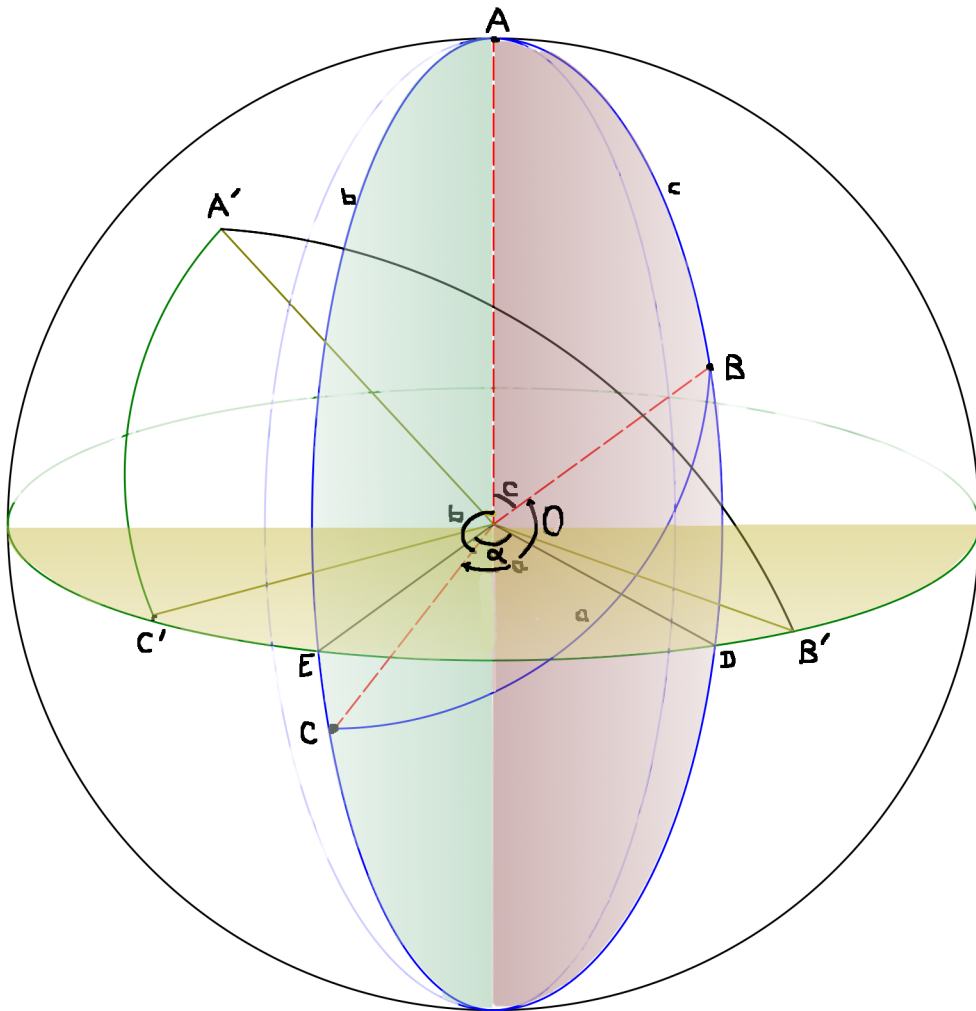
deux plans sur le plan perpendiculaire à OA en O. Sur le dessin  $\alpha$  est l'angle entre les traces OD et OE. Idem pour les angles  $\beta$  (entre BA et BC en B) et  $\gamma$  (entre CA et CB en C).

Comme la sphère est symétrique par rotation on peut toujours représenter A au pôle Nord, donc le plan perpendiculaire à OA en O est le plan équatorial. Le grand cercle AB le coupe en D, et le grand cercle AC le coupe en E. On peut toujours choisir un repère orthonormé Oz selon OA, et Ox selon OD, dans le plan OAB. On aura alors Oy dans le plan équatorial, on peut le choisir, comme sur le dessin selon OC' (alors Oxyz n'est pas direct, mais cela ne nous importe pas). Dans ce repère on a  $A = (0,0,1)$  et  $B = (\sin c, 0, \cos c)$ . Le point C se projette sur OE en  $\sin b$  et sur OA en  $\cos b$ . L'angle (OE,OD) étant  $\alpha$ , C a pour coordonnées  $C = (\sin b \cos \alpha, \sin b \sin \alpha, \cos b)$ . Alors le produit scalaire vaut :

$$\left(\vec{OB}, \vec{OC}\right) = \cos a = \cos b \cos c + \sin b \sin c \cos \alpha$$

Par symétrie on a les trois relations qui sont les seules relations indispensables pour l'application au calcul du point nautique :

$$\begin{aligned} \cos a &= \cos b \cos c + \sin b \sin c \cos \alpha \\ \cos b &= \cos c \cos a + \sin c \sin a \cos \beta \\ \cos c &= \cos a \cos b + \sin a \sin b \cos \gamma \end{aligned}$$



$$\alpha + \alpha' = \pi$$

## 1.2 Deuxième et troisième formule fondamentale.

On va néanmoins déduire d'autres relations de géométrie sphérique. Définissons d'abord le triangle dual au triangle ABC. Le point A' est défini de sorte que OA' est perpendiculaire à OB et OC et est choisi dans le même demi-espace que A déterminé par le plan OBC. De même B' est polaire par rapport OCA et C' par rapport à OAB. En particulier OB' et OC' sont perpendiculaires à OA donc B' et C' sont sur l'équateur sur le dessin. Comme OC' est perpendiculaire à OD il complète bien le trièdre (ODC'A) utilisé ci-dessus.

La notion de dualité est involutive, c'est à dire que le triangle ABC est le dual de A'B'C'. En effet OA est perpendiculaire à OB' et OC' et A est du même coté que A' par rapport à l'équateur. Idem pour OB et OC. Au triangle A'B'C' sont attachées deux séries de nombres  $a', b', c'$  et  $\alpha', \beta', \gamma'$ , définis comme ci-dessus. Cependant il existe des relations simples entre eux. Sur le dessin on voit que

$$\alpha + a' = \widehat{C'D} + \widehat{EB'} = \pi$$

et donc par dualité  $\alpha' + a = \pi$ . Finalement par symétrie on a toutes les relations :

$$\alpha + a' = \alpha' + a = \beta + b' = \beta' + b = \gamma + c' = \gamma' + c = \pi$$

Notons que le produit scalaire  $(OC, OC')$  vaut dans le système de coordonnées ci-dessus, avec le point  $C' = (0, 1, 0)$ ,  $(\vec{OC}, \vec{OC}') = \sin b \sin \alpha$ . Par dualité il vaut aussi  $\sin b' \sin \alpha' = \sin \beta \sin \alpha$  en appliquant  $b' = \pi - \beta$  etc. Donc on trouve  $\sin b \sin \alpha = \sin \beta \sin \alpha$  et par symétrie on a la relation des sinus :

$$\frac{\sin \alpha}{\sin a} = \frac{\sin \beta}{\sin b} = \frac{\sin \gamma}{\sin c}$$

Enfin on peut appliquer la relation des cosinus au triangle A'B'C'  $\cos a' = \cos b' \cos c' + \sin b' \sin c' \cos \alpha'$  ce qui en remplaçant  $\alpha' = \pi - \alpha$  etc. donne  $\cos \alpha = -\cos \beta \cos \gamma + \sin \beta \sin \gamma \cos \alpha$ . Par symétrie on a les relations des cosinus entre les angles :

$$\begin{aligned} \cos \alpha &= -\cos \beta \cos \gamma + \sin \beta \sin \gamma \cos \alpha \\ \cos \beta &= -\cos \alpha \cos \gamma + \sin \alpha \sin \gamma \cos b \\ \cos \gamma &= -\cos \alpha \cos \beta + \sin \alpha \sin \beta \cos c \end{aligned}$$

## 1.3 Relation des cotangentes.

Par les relations des cosinus sur les cotés on a  $\sin c \cos \beta = (\cos b - \cos a \cos c) / \sin a$ . On remplace  $\cos b$  par  $(\sin^2 a + \cos^2 a) \cos b$  ce qui donne  $\sin a \cos b + \cot a (\cos a \cos b - \cos c)$ . Utilisant encore

la relation des cosinus pour transformer la dernière parenthèse en  $-\sin a \sin b \cos \gamma$  on obtient :  $\sin c \cos \beta = \sin a \cos b - \cos a \sin b \cos \gamma$ . Par dualité on obtient :  $\cos b \sin \gamma = \sin a \cos \beta + \cos a \sin \beta \cos c$ . On divise par  $\sin \beta$  pour obtenir la relation des cotangentes :

$$\sin c \cot b = \sin a \cot \beta + \cos a \cos c$$

et bien sûr les relations obtenues par permutation de A,B,C.

#### 1.4 Haversines.

Ce qui suit n'a d'intérêt que si on envisage de faire les calculs à la main.

Les formules de cosinus nécessitent d'effectuer 4 multiplications à 4 chiffres (c'est la précision requise), aussi pour les calculs manuels il a été jugé utile d'introduire des quantités qui se tabulent en peu de place et nécessitent moins d'opérations. En outre elles souffrent moins de problèmes d'arrondis. On définit l'haversine :

$$\text{hav} \theta = (1 - \cos \theta)/2 = \sin^2(\theta/2)$$

Noter que  $\text{hav} \theta$  est toujours compris entre 0 et 1 et est une fonction paire. Dans la table de haversines jointe on trouve par exemple en regard de  $37^\circ 22'$  la valeur 1026, qu'il faut lire .1026. Pour  $23'$  il faut interpoler entre 1026 et 1028 (pour  $24'$ ) donc on prend .1027. On voit qu'il est aisé d'obtenir 4 chiffres significatifs. Attention pour les petits angles on a des valeurs comme 1 pour les angles  $0^\circ 0'$  jusqu'à  $22'$  ce qu'il faut lire comme .0001, bien sûr. Pour les petits angles  $\text{hav}$  varie en  $(\theta)^2$  donc reste longtemps très petit.

On peut reformuler la relation des cosinus en termes de haversines comme l'a fait R. Doniol (Table de point miniature, Institut français de navigation 1955). On verra que dans le domaine nautique les angles utilisés sont complémentaires de ceux que nous utilisons, et la relation de cosinus prend la forme :

$$\sin H = \sin L \sin D + \cos L \cos D \cos P$$

et il s'agit de calculer H connaissant L, D et P. On utilise  $\cos(L \mp D) = \cos L \cos D \pm \sin L \sin D$  donc

$$\sin H = \cos(L - D) - (\cos(L - D) + \cos(L + D)) \text{hav} P$$

Il a été observé par Hanno IX qu'on peut tout exprimer sur des haversines en calculant  $\hat{H} = \pi/2 - H$  de sorte que  $\sin H = \cos \hat{H}$ . Simplement on remplace  $\cos \theta = 1 - 2 \text{hav} \theta$  partout. Finalement :

$$\text{hav} \hat{H} = \text{hav}(L - D) + \left(1 - \text{hav}(L - D) - \text{hav}(L + D)\right) \times \text{hav} P$$

Il existe une autre formule utile au calcul du point qui s'exprime aussi entièrement avec des haversines (formule de l'azimut, due à L. Bergman, voir plus bas) :

$$\text{hav} Z = \frac{\text{hav}(\pi/2 - D) - \text{hav}(L - H)}{1 - \text{hav}(L - H) - \text{hav}(L + H)}$$



deg	90	91	92	93	94	95	96	97	98	99	100	101	102	103	104	105	106	107	108	109	110	111	112	113	114	115	116	117	118	119	120	121	122	123	124	125	126	127	128	129	130	deg																										
0	5000	5007	5174	5262	5349	5436	5523	5609	5696	5782	5868	5954	6040	6125	6210	6294	6378	6462	6545	6628	6710	6792	6873	6956	7036	7113	7192	7270	7347	7424	7500	7575	7650	7726	7801	7876	7950	8023	8095	8167	8238	8308	8378	8448	8518	8588	8657	8726	8794	8862	8930	9000	9068	9136	9204	9271	9338	9404	9470	9536	9602	9668	9733	9798	9862	9926	9990	10000
1	5001	5008	5175	5263	5350	5437	5524	5610	5697	5783	5869	5955	6041	6126	6211	6295	6379	6463	6546	6629	6711	6793	6874	6957	7037	7114	7193	7271	7348	7425	7501	7576	7651	7727	7802	7877	7951	8024	8096	8168	8239	8309	8379	8449	8519	8589	8658	8727	8795	8863	8931	8999	9067	9134	9201	9268	9334	9400	9466	9532	9598	9664	9729	9794	9859	9924	9989	10000
2	5002	5009	5176	5264	5351	5438	5525	5611	5698	5784	5870	5956	6042	6127	6212	6296	6380	6464	6547	6630	6712	6794	6875	6958	7038	7115	7194	7272	7349	7426	7502	7577	7652	7728	7803	7878	7952	8025	8097	8169	8240	8310	8380	8450	8520	8590	8659	8728	8796	8864	8932	9000	9067	9134	9201	9268	9334	9400	9466	9532	9598	9664	9729	9794	9859	9924	9989	10000
3	5003	5010	5177	5265	5352	5439	5526	5612	5699	5785	5871	5957	6043	6128	6213	6297	6381	6465	6548	6631	6713	6795	6876	6959	7039	7116	7195	7273	7350	7427	7503	7578	7653	7729	7804	7879	7953	8026	8098	8170	8241	8311	8381	8451	8521	8591	8660	8729	8797	8865	8933	9001	9068	9135	9202	9269	9335	9401	9467	9533	9599	9665	9730	9795	9860	9925	9990	10000
4	5004	5011	5178	5266	5353	5440	5527	5613	5700	5786	5872	5958	6044	6129	6214	6298	6382	6466	6549	6632	6714	6796	6877	6960	7040	7117	7196	7274	7351	7428	7504	7579	7654	7730	7805	7880	7954	8027	8099	8171	8242	8312	8382	8452	8522	8592	8661	8730	8798	8866	8934	9002	9069	9136	9203	9270	9336	9402	9468	9534	9600	9666	9731	9796	9861	9926	9991	10000
5	5005	5012	5179	5267	5354	5441	5528	5614	5701	5787	5873	5959	6045	6130	6215	6300	6384	6467	6550	6633	6715	6797	6878	6961	7041	7118	7197	7275	7352	7429	7505	7580	7655	7731	7806	7881	7955	8028	8100	8172	8243	8313	8383	8453	8523	8593	8662	8731	8799	8867	8935	9003	9070	9137	9204	9271	9337	9403	9469	9535	9601	9667	9732	9797	9862	9927	9992	10000
6	5006	5013	5180	5268	5355	5442	5529	5615	5702	5788	5874	5960	6046	6131	6216	6301	6385	6468	6551	6634	6716	6798	6879	6962	7042	7119	7198	7276	7353	7430	7506	7581	7656	7732	7807	7882	7956	8029	8101	8173	8244	8314	8384	8454	8524	8594	8663	8732	8800	8868	8936	9004	9071	9138	9205	9272	9338	9404	9470	9536	9602	9668	9733	9798	9863	9928	9993	10000
7	5007	5014	5181	5269	5356	5443	5530	5616	5703	5789	5875	5961	6047	6132	6217	6302	6386	6469	6552	6635	6717	6799	6880	6963	7043	7120	7199	7277	7354	7431	7507	7582	7657	7733	7808	7883	7957	8030	8102	8174	8245	8315	8385	8455	8525	8595	8664	8733	8801	8869	8937	9005	9072	9139	9206	9273	9339	9405	9471	9537	9603	9669	9734	9799	9864	9929	9994	10000
8	5008	5015	5182	5270	5357	5444	5531	5617	5704	5790	5876	5962	6048	6133	6218	6303	6387	6470	6553	6636	6718	6800	6881	6964	7044	7121	7200	7278	7355	7432	7508	7583	7658	7734	7809	7884	7958	8031	8103	8175	8246	8316	8386	8456	8526	8596	8665	8734	8802	8870	8938	9006	9073	9140	9207	9274	9340	9406	9472	9538	9604	9670	9735	9799	9865	9930	9995	10000
9	5009	5016	5183	5271	5358	5445	5532	5618	5705	5791	5877	5963	6049	6134	6219	6304	6388	6471	6554	6637	6719	6801	6882	6965	7045	7122	7201	7279	7356	7433	7509	7584	7659	7735	7810	7885	7959	8032	8104	8176	8247	8317	8387	8457	8527	8597	8666	8735	8803	8871	8939	9007	9074	9141	9208	9275	9341	9407	9473	9539	9605	9671	9736	9799	9866	9931	9996	10000
10	5010	5017	5184	5272	5359	5446	5533	5619	5706	5792	5878	5964	6050	6135	6220	6305	6389	6472	6555	6638	6720	6802	6883	6966	7046	7123	7202	7280	7357	7434	7510	7585	7660	7736	7811	7886	7960	8033	8105	8177	8248	8318	8388	8458	8528	8598	8667	8736	8804	8872	8940	9008	9075	9142	9209	9276	9342	9408	9474	9540	9606	9672	9737	9799	9867	9932	9997	10000
11	5011	5018	5185	5273	5360	5447	5534	5620	5707	5793	5879	5965	6051	6136	6221	6306	6390	6473	6556	6639	6721	6803	6884	6967	7047	7124	7203	7281	7358	7435	7511	7586	7661	7737	7812	7887	7961	8034	8106	8178	8249	8319	8389	8459	8529	8599	8668	8737	8805	8873	8941	9009	9076	9143	9210	9277	9343	9409	9475	9541	9607	9673	9738	9799	9868	9933	9998	10000
12	5012	5019	5186	5274	5361	5448	5535	5621	5708	5794	5880	5966	6052	6137	6222	6307	6391	6474	6557	6640	6722	6804	6885	6968	7048	7125	7204	7282	7359	7436	7512	7587	7662	7738	7813	7888	7962	8035	8107	8179	8250	8320	8390	8460	8530	8600	8669	8738	8806	8874	8942	9010	9077	9144	9211	9278	9344	9410	9476	9542	9608	9674	9739	9799	9869	9934	9999	10000
13	5013	5020	5187	5275	5362	5449	5536	5622	5709	5795	5881	5967	6053	6138	6223	6308	6392	6475	6558	6641	6723	6805	6886	6969	7049	7126	7205	7283	7360	7437	7513	7588	7663	7739	7814	7889	7963	8036	8108	8180	8251	8321	8391	8461	8531	8601	8670	8739	8807	8875	8943	9011	9078	9145	9212	9279	9345	9411	9477	9543	9609	9675	9740	9799	9869	9934	9999	10000
14	5014	5021	5188	5276	5363	5450	5537	5623	5710	5796	5882	5968	6054	6139	6224	6309	6393	6476	6559	6642	6724	6806	6887	6970	7050	7127	7206	7284	7361	7438	7514	7589	7664	7740	7815	7890	7964	8037	8109	8181	8252	8322	8392	8462	8532	8602	8671	8740	8808	8876	8944	9012	9079	9146	9213	9280	9346	9412	9478	9544	9610	9676	9741	9799	9869	9934	9999	10000
15	5015	5022	5189	5277	5364	5451	5538	5624	5711	5797	5883	5969	6055	6140	6225	6310	6394	6477	6560	6643	6725	6807	6888	6971	7051	7128	7207	7285	7362	7439	7515	7590	7665	7741	7816	7891	7965	8038	8110	8182	8253	8323	8393	8463	8533	8603	8672	8741	8809	8877	8945	9013	9080	9147	9214	9281	9347	9413	9479	9545	9611	9677	9742	9799	9869	9934	9999	10000
16	5016	5023	5190	5278	5365	5452	5539	5625	5712	5798	5884	5970	6056	6141	6226	6311	6395	6478	6561	6644	6726	6808	6889	6972	7052	7129	7208	7286	7363	7440	7516	7591	7666	7742	7817	7892	7966	8039	8111	8183	8254	8324	8394	8464	8534	8604	8673	8742	8810	8878	8946	9014	9081	9148	9215	9282	9348	9414	9480	9546	9612	9678	9743	9799	9869	9934	9999	10000
17	5017	5024	5191	5279	5366	5453	5540	5626	5713	5800	5886	5972	605																																																							

Il n'y a qu'une seule table à consulter, et une seule multiplication à 4 chiffres à effectuer. On peut la raccourcir par la "méthode Védique" qui consiste à faire le produit (où  $x=10$ ) :

$$(ax^3 + bx^2 + cx + d)(a'x^3 + b'x^2 + c'x + d') = aa'x^6 + (ab' + a'b)x^5 + (ac' + bb' + a'c)x^4 + \dots$$

où on s'arrête quand on est convaincu d'avoir 4 chiffres significatifs. Exemple, avec 3 chiffres,  $456 \times 789$ . Les termes partiels sont  $4 \times 7 = 28$ ,  $4 \times 8 + 5 \times 7 = 67$ ,  $4 \times 9 + 5 \times 8 + 6 \times 7 = 118$ ,  $5 \times 9 + 6 \times 8 = 94$ , ... On

pose l'opération en commençant par la gauche :

$$\begin{array}{r}
 \phantom{000} 4 \phantom{00} 5 \phantom{000} 6 \\
 \phantom{000} 7 \phantom{00} 8 \phantom{000} 9 \\
 \hline
 \phantom{00} 8 \phantom{00} 7 \phantom{000} 8 \phantom{0000} 4 \\
 \phantom{00} 2 \phantom{000} 6^1 \phantom{0000} 1 \phantom{00000} 9 \\
 \hline
 \phantom{00} 3 \phantom{00} 5 \phantom{000} 9 \phantom{0000} 7 \phantom{00000} \dots
 \end{array}$$

La procédure consiste à d'abord poser 28, avec le 8 en haut et le 2 en retenue, en bas décalé. De même on pose 67 avec le 7 en haut et le 6 décalé en bas. Un problème se pose avec 118, on pose le 8 en haut, puis le 1 en retenue en bas, mais il reste un 1 qui vient en retenue sur le 6, idem pour le reste. Ensuite il ne reste plus qu'une addition simple où la retenue est au plus 1. Il est donc facile d'identifier les 3 chiffres significatifs 359. Le résultat exact est 359784 alors que l'approximatif est 359000. Il a fallu pousser plus loin que le minimum à cause de la retenue sur le 6, due à une somme partielle  $>$  à 100, ce qui est le pire qui peut se produire sur 4 chiffres.

## 2 Calcul du point.

Le principe de la navigation consiste à évaluer approximativement la position du navire en partant d'une position connue qu'on fait évoluer sur la carte en tenant compte de la vitesse et du cap du navire. Il existe de nombreuses incertitudes : vents, courants, etc. de sorte que la position ainsi estimée diffère de plus en plus de la vérité. On fait alors le point en procédant à des observations astronomiques qui permettent de recalculer la position sur la carte avec une précision raisonnable (quelques milles) et aussi de recalculer l'estime. C'est le départ d'une nouvelle navigation à l'estime suivie par un nouveau point, etc. Contrairement à l'estime il n'y a pas de raison pour les erreurs de point s'accumulent, et on peut espérer qu'elles s'annulent statistiquement, donc que la route complète est correcte à quelques mille près.

### 2.1 Position d'un astre à une heure donnée.

La méthode est basée sur la considération d'un triangle sphérique BNC comme sur le dessin, où N est le pôle Nord (ou Sud), B est la position estimée du navire ou plus probablement un point fixé sur la carte situé sur une intersection du quadrillage et proche de la position estimée du navire. Finalement C est le "pied" de l'astre observé. On utilise traditionnellement des coordonnées différentes des angles que nous avons considérés plus haut. Le point B est repéré par sa longitude et sa latitude. La latitude est l'angle L entre le plan équatorial et OB, c'est donc le complémentaire de l'angle c considéré plus haut. Si B est dans l'hémisphère Sud, la latitude est comptée négativement, au total elle est donc comprise entre  $-\pi/2$  et  $\pi/2$ . La longitude est l'angle entre le méridien de B et un méridien conventionnel d'origine, le méridien de Greenwich, c'est à dire l'angle entre



le plan NOB et le plan similaire pour Greenwich. Elle est comptée positivement vers l'Ouest et négativement vers l'Est, et atteint  $\pm 180$  degrés à l'opposé de Greenwich. Dans le repère lié à la Terre ces coordonnées sont stables (du moins si B est considéré immobile).

L'astre observé (Soleil, Lune, Etoile, ...) est caractérisé de façon similaire. L'angle qu'il forme avec le plan équatorial est appelé déclinaison et noté  $D$ . C'est le complémentaire de l'angle  $b$  ci-dessus. En fait il s'agit de la ligne OC visant le centre de l'astre, et cette ligne est parallèle à la ligne de visée de l'astre à partir du point B car l'astre est très lointain, sauf dans le cas de la lune où d'autres planètes proches pour lesquelles il faut introduire une correction de parallaxe. L'angle entre le plan ONC contenant l'axe et le plan du méridien de Greenwich est la "longitude" du pied de l'astre qu'on appelle GHA (Greenwich hourly angle). On peut en effet mesurer les longitudes en décalage horaire par rapport à Greenwich. Comme la Terre tourne alors que l'astre est fixe, le GHA évolue rapidement, de 15' toutes les minutes, donc pour avoir une précision d'une minute il faut déterminer le temps avec une précision de moins de 4 secondes. Il faut donc dater la mesure avec un chronomètre précis à la seconde. Cette exigence a causé des problèmes dans les mesures de longitude jusqu'à la réalisation de chronomètres précis. Ce qui nous intéresse directement c'est l'angle entre le méridien du point d'observation B et celui du pied de l'astre C, qui s'appelle LHA (local hourly angle), et que nous notons  $P$ . C'est aussi la différence (algébrique) entre le GHA et la longitude de B. Cet angle varie donc de 15' par minute.

Pour une heure précise donnée on peut calculer exactement la position des astres (sachant que la Terre tourne autour du Soleil en un an, la Lune autour de la Terre en environ un mois, la Terre est animée outre sa rotation de mouvements de précession et de nutation, comme une toupie) c'est le rôle des éphémérides, soit sur papier soit calculés en machine. Il existe en outre des "incertitudes" sur la mesure du temps (introduction de "leap seconds" etc.) qui font que les données des éphémérides calculés nécessitent une correction de temps  $\Delta T$  difficilement modélisable, mais non négligeable. Elle vaut 69 secondes en ce moment. Pour ce qui concerne l'éphéméride papier on peut se procurer librement par exemple l'Almanach Nautical 2018 compact, pdf qui n'est pas très volumineux (6.8 Mo pour 154 pages) dont on peut extraire quelques pages pour une navigation donnée. Pour exemple voici une page :



Pour chacun de nombreux astres sont donnés heure par heure le GHA et la déclinaison (il faudra donc effectuer des interpolations pour les temps intermédiaires). Pour les étoiles fixes on donne le GHA pour Aries, et pour les autres étoiles on donne le SHA (sideral hourly angle) c'est à dire la différence de longitude entre l'étoile en question et Aries, et qui donc ne varie pas rapidement avec le temps. Ainsi pour avoir le GHA d'une étoile à une heure donnée il faut ajouter son SHA au GHA d'Aries. La table donne d'autres informations comme le semi-diamètre du Soleil SD, le semi-diamètre de la Lune, ou la différence entre le midi de Greenwich (le moment où le soleil est à la verticale du méridien) et le 12h du temps universel valant 14' en bas à droite.

Ainsi à une heure précisément donnée, on peut connaître la déclinaison exacte  $D$  de l'astre et l'angle exact  $P$ , le LHA. Dans le triangle sphérique NBC (où  $A = N$ ) on peut alors déterminer exactement la distance entre B et C et l'angle au sommet entre BC et BN. Comme on le voit sur le dessin l'arc  $a = \widehat{BC}$  vaut  $\pi/2 - H$  où  $H$  est l'angle sous lequel on voit l'astre par rapport au plan horizontal en B, c'est à dire l'angle entre l'horizon et la visée de l'astre que fournit le sextant avec une précision théorique de l'ordre de une minute. Cet angle s'appelle hauteur de l'astre. En outre on peut déterminer l'angle en B entre les arcs  $\widehat{BA}$  et  $\widehat{BN}$ , c'est à dire l'angle sous lequel on voit en B l'astre par rapport au Nord. Cet angle s'appelle l'azimut de l'astre et est noté  $Z$ . Il est mesurable avec une précision médiocre avec une boussole, et est calculable aisément avec une précision suffisante de 1 degré. Il s'identifie à l'angle  $\beta$  ci-dessus. Appliquant les formules de cosinus on a de suite, avec  $a = \pi/2 - H, b = \pi/2 - D, c = \pi/2 - L, \alpha = P, \beta = Z$  le hauteur  $H$  :

$$H = \arcsin \left( \sin D \sin L + \cos D \cos L \cos P \right)$$

puis connaissant  $H$ , on a l'azimut :

$$Z = \arccos \frac{\sin D - \sin L \times \sin H}{\cos L \times \cos H}$$

Avec une calculatrice qui calcule sur 10 chiffres il n'y a pas de problème pour obtenir  $H$  et  $Z$  avec 4 chiffres significatifs quelles que soient les singularités du calcul, à condition de garder les valeurs intermédiaires dans la mémoire de la calculatrice et de ne pas les tronquer. Avec un calcul à la main c'est moins évident.

Notons qu'il existe une formule permettant de calculer l'azimut sans passer par le calcul de la hauteur. On utilise la formule des cotangentes :

$$\sin c \cot b = \sin a \cot \beta + \cos a \cos c$$

avec  $\alpha = P, \beta = Z, c = \pi/2 - L, b = \pi/2 - D$ , ce qui donne :

$$\cot Z \sin P = \tan D \cos L - \cos P \sin L$$

## 2.2 Utilisation du sextant.

### 2.2.1 Principes.

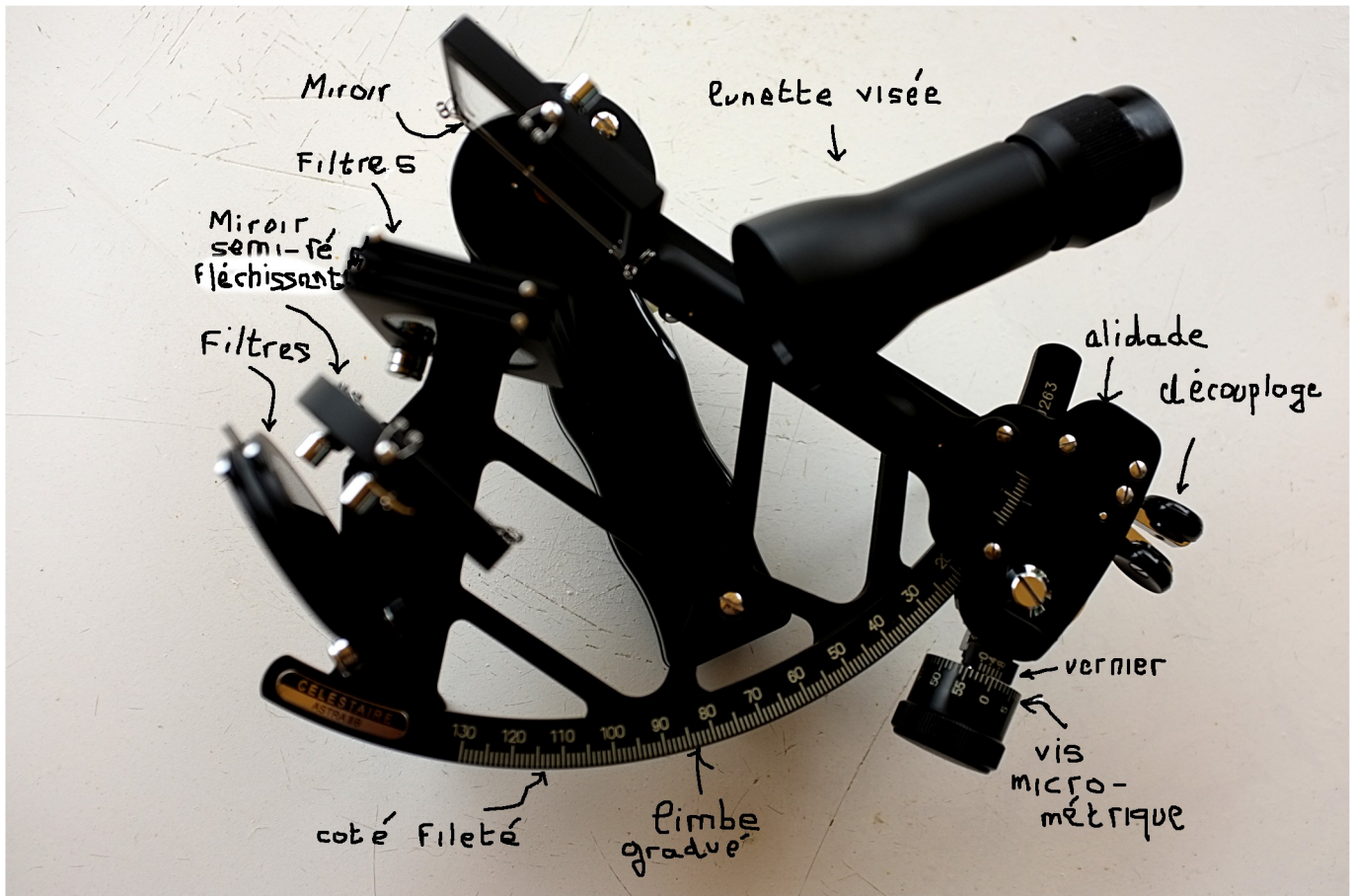
Le sextant est un instrument possédant deux miroirs, l'un est fixe et semi-réfléchissant et l'autre tourne avec le déplacement de l'alidade. Il en résulte un déplacement du rayon lumineux corres-

pendant à deux fois celui de l'alidade, voir le dessin. Quand les miroirs sont parallèles on vise l'horizon. Si on tourne le miroir d'un angle  $\alpha$  pour observer l'astre à une hauteur  $H$  on voit que l'angle entre la normale au miroir et la ligne verticale est  $\pi/4 + \alpha$  donc la symétrique par rapport à la normale fait encore un angle  $\pi/4 + \alpha$ , si bien que la direction de l'astre fait un angle  $\pi/2 + 2\alpha$  avec la verticale, et donc un angle  $2\alpha$  avec l'horizontale. Les graduations du limbe du sextant sont donc en fait des demi-degrés, c'est ce qui permet de mesurer des hauteurs jusqu'à 120 degrés avec un arc faisant un peu plus de 60 degrés.

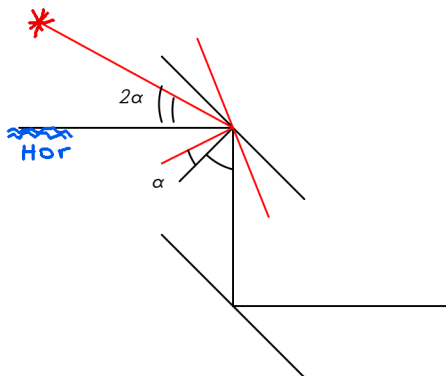
Le principe de la mesure est donc de viser l'horizon à travers le miroir semi-réfléchissant, dégager l'alidade et la pousser jusqu'à faire apparaître l'astre au niveau de l'horizon, engager la vis micrométrique et parfaire le réglage. On doit balancer le sextant pour s'assurer qu'il est bien vertical, si bien que l'image de l'astre est la plus basse possible. Pour un astre non ponctuel, on règle de façon à obtenir la tangence du "limbe" supérieur ou inférieur, et on ajuste en ajoutant ou soustrayant le semi-diamètre de l'astre. Quand le réglage est parfait on note immédiatement l'heure exacte, à la seconde près. On peut ensuite lire l'indication de hauteur, d'abord les degrés sur le limbe, puis les minutes sur le tambour micrométrique, éventuellement les dixièmes de minute sur le vernier du tambour. Il faut ensuite appliquer les corrections expliquées ci-dessous pour obtenir la hauteur mesurée correcte au point où on se trouve. On peut alors comparer à la hauteur calculée exactement par la trigonométrie sphérique à partir de la position supposée  $B$  et de l'heure mesurée, et en déduire la valeur de l'intercept. Le sextant porte des filtres colorés permettant de masquer la lumière trop forte du soleil devant les deux miroirs. Les filtres sont de force variable ce qui permet d'ajuster à une égale luminosité les images directes et réfléchies sur le miroir semi-réfléchissant. Sans cela l'une des deux images peut être difficilement visible.

A terre on peut aussi utiliser le sextant, mais cette fois on utilise un horizon artificiel constitué par une cuve d'eau. Cette fois au lieu de viser l'horizon on vise le reflet du soleil dans la cuve, et comme précédemment on avance l'alidade pour amener l'image du soleil sur le reflet. On utilise encore la tangence du limbe inférieur de l'image du soleil et du limbe supérieur du reflet. Cette tangence est facile à observer, et la verticalité du sextant est aussi facile à déterminer car les deux images du soleil doivent être alignées verticalement. Il faut noter que dans cette mesure la direction horizontale est médiatrice des rayons issus directement du soleil ou via le reflet, et l'écart angulaire que l'on mesure est donc le double de la hauteur du soleil. En ce qui concerne les corrections ci-dessous il ne faut pas appliquer la correction "dip" car ici l'horizon est exact. Par contre la réfraction a lieu pour le rayon direct ainsi que celui issu du reflet. Il faut donc retirer  $R$  à la hauteur mesurée (à la moitié de l'indication du sextant).

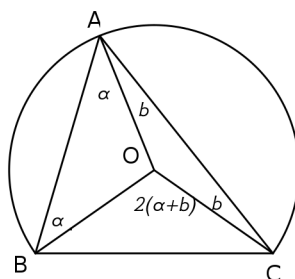
Enfin on peut utiliser le sextant horizontalement pour déterminer l'écart angulaire entre deux amers au bord de la côte et plus généralement pour déterminer la distance angulaire entre deux astres, particulièrement entre la lune et une étoile. La lune tournant de manière régulière alors que l'étoile est fixe, ceci permet de connaître l'heure de façon précise et de recalibrer l'horloge de bord qui ne serait pas assez précise. L'astronome Nevil Maskelyne avait préparé des tables à cet usage, et les marins ont utilisé cette méthode tard dans le 19<sup>ème</sup> siècle, car les horloges précises étaient très onéreuses.



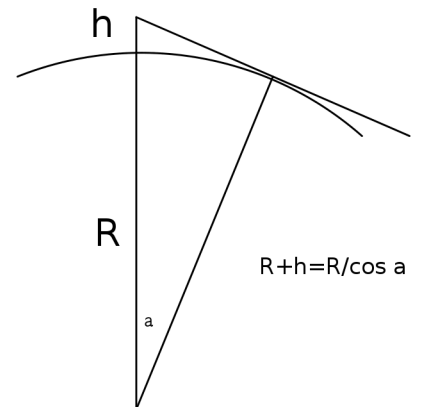
### Mesure de hauteur



### Arc capable



### Dip



En conclusion, le sextant est un instrument précis, qui permet des mesures angulaires de 1' sur plus de 60 degrés, c'est à dire mieux que 3/10000. Ses miroirs doivent donc être parfaitement plans, et parfaitement réglables, les filtres colorés doivent être parfaitement plans, le bâti doit être parfaitement rigide, et surtout le limbe gradué avec beaucoup de précision, 1 degré occupe environ 1,4 mm sur le limbe, et se trouve subdivisé en 60' par la vis micrométrique, il faut donc une précision de la graduation au 1/100 de mm, idem pour le crantage du limbe sur lequel s'appuie la vis micrométrique sans fin. De telles précisions sont aisément à la portée des machines modernes mais devaient être difficiles à atteindre autrefois. L'optique de la lunette et le tain des miroirs doivent être de qualité pour permettre une bonne visée.

### 2.2.2 Corrections.

La hauteur mesurée par le sextant doit être corrigée de plusieurs effets, erreur de calibrage, dip, réfraction, avant d'obtenir la valeur mesurée correcte. L'erreur de calibrage consiste en ce que le zéro du sextant, c'est à dire la position où les deux miroirs sont parallèles et un objet distant n'est pas vu dédoublé par le miroir semi-réfléchissant, ne correspond pas exactement au zéro de la vis micrométrique. Si c'est le cas et s'il n'est pas possible d'améliorer le réglage des miroirs, il est toujours possible d'ajouter ou soustraire systématiquement le décalage observé au zéro, ce qui corrige l'erreur de mesure.

L'erreur de "dip" ou de plongée correspond à ce que l'oeil de l'observateur étant à une certaine hauteur  $h$  au dessus du niveau de la Terre, l'horizon observé apparaît plus bas d'un angle  $\alpha$  et Il faudra donc soustraire  $\alpha$  à la hauteur  $H$  de l'astre. Selon le dessin on a  $R + h = R/\cos \alpha$ , comme  $h$  est petit  $R/(R + h) = 1 - h/R$  et  $\cos \alpha = 1 - \alpha^2/2$  d'où  $\alpha = \sqrt{2h/R}$ , en radians. En degrés ceci donne  $180/\pi\sqrt{2/R} = 0.0321\sqrt{h}$  numériquement. Soit en minutes le dip vaut  $1.926\sqrt{h}$  avec  $h$  en mètres. Pour une valeur raisonnable de  $h = 2m$  ceci donne  $2.72'$  ce qui est loin d'être négligeable quand on demande une précision à la minute. Si on est placé à une hauteur importante la correction devient considérable, et il n'est pas évident d'avoir une valeur fiable de la hauteur  $h$  au dessus de la mer. Notons que si on utilise le sextant avec un horizon artificiel, aucune correction de dip n'est à appliquer.

L'erreur de réfraction vient de ce que les rayons venant de l'astre sont courbés par la densité variable de l'atmosphère et l'astre paraît donc plus haut que ce qu'il n'est réellement. Il est évidemment difficile de calculer la trajectoire exacte du rayon, mais il existe des formule empiriques permettant d'évaluer cet effet. Une formule récente (G.G. Bennett, 1982, Journal of the institute of Navigation) est :

$$R = \cot \left( H + \frac{7.31}{H + 4.4} \right)$$

où  $H$  est la hauteur apparente de l'astre en degrés, et la correction est en minutes. Par exemple pour  $H = 20$  degrés, la réfraction est de  $2'44''$ , pour 45 degrés elle est de  $1'$  et au delà elle est faible, mais pour les petits angles elle est très importante, comme  $10'$  pour 5 degrés. Voir une discussion approfondie dans <https://sites.google.com/site/miragesetrefraction/2—refraction-astronomique>.

En outre comme l'effet dépend de la densité, cette formule est valable pour une pression de 1010 hpa et une température de 10 degrés soit 283 Kelvins, et doit être multipliée par  $(P/P_0)(T_0/T) = 0.28P/(t+273)$  numériquement pour d'autres valeurs de  $P$  et  $T$  en application de  $PV = nRT$  comme

la densité est comme  $1/V$ . Une fois  $R$  calculé et corrigé il faut la soustraire à la hauteur mesurée.

Ce n'est pas tout, pour des astres de fort diamètre apparent, Soleil, Lune, on observe le moment où l'astre est vu tangent à l'horizon dans le sextant, soit vers le haut soit vers le bas, car il est difficile d'apprécier la position du centre. Il faut donc ajouter le semi-diamètre si on observe la tangence du limbe inférieur (il faudrait augmenter  $H$  pour amener le centre sur l'horizon) et le soustraire pour le limbe supérieur. Le semi-diamètre est typiquement de l'ordre de  $16'$  pour le Soleil et  $14'$  pour la Lune et figure dans l'éphéméride.

Et enfin pour les astres proches de la Terre, typiquement la Lune il faut tenir compte de l'erreur de parallaxe qui vient de ce qu'on observe à partir de la surface de la Terre et non pas du son centre ce qui fausse la mesure angulaire. L'astre paraît plus bas que ce qu'il est vu du centre et il faut donc ajouter la correction de parallaxe. Cette correction est tabulée dans l'almanach nautique compact à la colonne HP. Elle est de l'ordre de  $56'$  et change légèrement au cours du temps à cause de l'ellipticité de la trajectoire de la Lune.

En conclusion il existe de nombreuses corrections dont chacune peut être de plusieurs minutes, chacune est déterminée avec beaucoup d'incertitudes, il est donc quelque peu aléatoire d'avoir une précision de  $1'$  sur la mesure de hauteur,  $5'$  est sûrement très bien.

### **2.3 La méthode de la droite de hauteur.**

Cette méthode est due à Marc de Saint Hilaire (1875) et au physicien Lord Kelvin. Pour une hauteur donnée, l'angle de  $OB$  avec la direction de l'astre est constant :  $\pi/2 - H$ . La droite  $OB$  génère donc un cône de pointe en  $O$ , et sa trace sur la Terre est un cercle, le cercle de hauteur. En général le pied de l'astre est à plusieurs milliers de milles de la position  $B$  du vaisseau (estimée ou proche) alors qu'on recherche une position à quelques milles près. On peut donc remplacer ce cercle par un segment de droite localement, appelé droite de hauteur. Comme on connaît la direction de l'astre, l'azimut  $Z$ , ce segment de droite est perpendiculaire à la direction de l'astre, et la seule question est de connaître sa position exacte, c'est à dire la distance entre  $B$  et le segment, mesurée le long de l'azimut  $BC$ . Cette distance s'appelle l'intercept.

Or on connaît la hauteur exacte  $Hex$  de l'astre à partir de  $B$ , donnée par les formules de hauteur ci-dessus utilisant l'éphéméride. Et le sextant permet de mesurer  $Hmes$  avec une précision de l'ordre de  $1'$  soit un mille. Aussi bien  $Hex$  que  $Hmes$  sont de l'ordre de  $10^3$  milles, tandis que la différence entre eux, due justement au fait que la position estimée de  $B$  n'est pas exacte est de l'ordre de quelques milles. La différence de deux grands nombres produisant un petit nombre est un cas classique de perte de précision, c'est pourquoi  $Hex$  doit être calculé précisément. Théoriquement on connaît la différence à 1 mille près, on peut donc tracer la droite de hauteur sur la carte : à partir du point choisi  $B$  on trace une droite selon l'azimut, on porte la différence ( $Hmes - Hex$ ) sur cette droite. Si la différence est positive c'est qu'on est plus près de l'astre que  $B$  et on porte cette différence en direction de l'astre. Si ( $Hmes - Hex$ ) est négative c'est qu'on est plus loin de l'astre que  $B$  et on porte la différence à l'opposé de l'astre. A partir du point porté on trace la perpendiculaire à la ligne d'azimut, c'est la droite de hauteur. A priori on sait que le navire est en fait sur cette droite. Si on refait le calcul de  $Hmes$  à partir d'un point de référence sur cette droite, la nouvelle valeur  $Hex$  sera égale à  $Hmes$  (localement bien sûr).

Pour connaître la position exacte de B il faut donc effectuer deux mesures de hauteur avec deux astres différents dont les azimuts sont distants si possible de plus de 45 degrés de façon que les droites de hauteur correspondantes s'intersectent nettement et la position exacte est alors leur point d'intersection. De jour on peut prendre deux mesures de hauteur du soleil à plusieurs heures d'écart. Le problème est alors que pendant ce temps le navire s'est translaté d'un vecteur estimé  $\vec{V}$  il faut donc prendre l'intersection de la deuxième droite de hauteur avec la première translatée de  $\vec{V}$ . Évidemment le procédé souffre d'imprécision. De nuit on peut prendre deux étoiles suffisamment distantes à peu près à la même heure, ce qui élude le problème du mouvement de B. Par contre il n'est plus évident de distinguer l'horizon. Par pleine lune on peut à la fois faire une mesure correcte de hauteur sur la lune et distinguer l'horizon.

On peut faire le calcul de manière complètement automatique avec un programme informatique. Par exemple on peut utiliser le programme Sun Sight de Henning Umland qui calcule la position du Soleil et les corrections de sextant et donne l'azimut et l'intercept. L'intérêt est qu'il s'agit d'une page html comprenant un programme javascript qui fait tout le travail, mais est accessible de n'importe quel ordinateur ou téléphone portable et a une présentation claire ce qui n'est pas le cas général. Dans la suite on va évoquer les méthodes permettant de faire le calcul à la main avec efficacité.

## 2.4 Problèmes de signes et de précision.

Les formules fondamentales calculent H comme un arc sinus et Z comme un arc cosinus. Comme le cosinus est pair les angles  $\theta$  et  $2\pi - \theta$  ont le même cosinus. On peut donc être amené à remplacer Z ->  $360 - Z$ . Apparemment la règle est que si  $Z \leq 180$  on remplace Z par  $360 - Z$ . En ce qui concerne les éléments du calcul on note que  $P = \text{GHA} - \text{Longitude}$ , ce qui est une différence algébrique. Les deux quantités sont prises positivement vers l'Ouest et négativement vers l'Est, donc si elle ont des signes différents il s'agit d'une somme. Le signe global importe peu puisqu'on forme  $\cos P$ . Quand H est voisin de  $90^\circ$ ,  $\sin H$  varie peu avec H (la dérivée vaut  $\cos H \approx 0$  et donc H est mal défini par  $\sin H$ , la précision devient mauvaise. Dans le calcul de l'azimut, on doit prendre un arc cosinus, donc le même effet se produit si Z est voisin de 0 ou  $180^\circ$ . En outre il y a une division par  $\cos L \cos H$  donc par presque zéro si L ou H sont voisins de  $90^\circ$ . Comme  $|\cos Z| \leq 1$  le numérateur  $\sin D - \sin L \sin H$  doit aussi être petit, or  $\sin L$  ou  $\sin H$  sont voisins de  $\pm 1$  si bien que l'autre doit être voisin de  $\pm D$ . Le calcul se présente comme une forme 0/0 et il y a perte de précision. Les problèmes de signe se trouvent multipliés dans la méthode des tables de Ageton (voir plus bas) car dans ce cas il devient impossible de distinguer  $\theta$  et 3 autres valeurs  $-\theta$   $\theta + \pi$   $-\theta + \pi$ . Il vaut donc mieux se représenter la position du triangle NBC sur la sphère ...



Sight Reduction for the Sun V1.39 – Copyright © 1999-2016 Henning Umland

**Date and Time:**

Year  Month  Day   
 UT1  h  m  s

**Assumed position:**

Longitude  °  '  E  W  
 Latitude  °  '  N  S

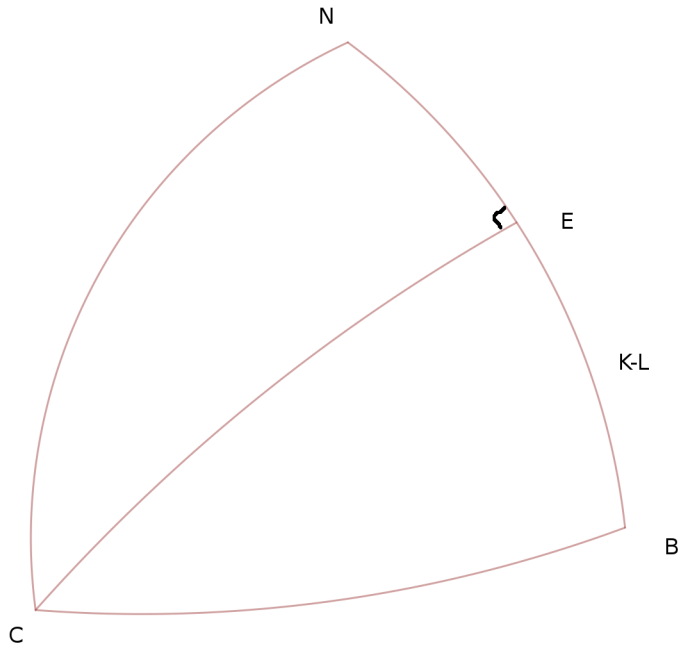
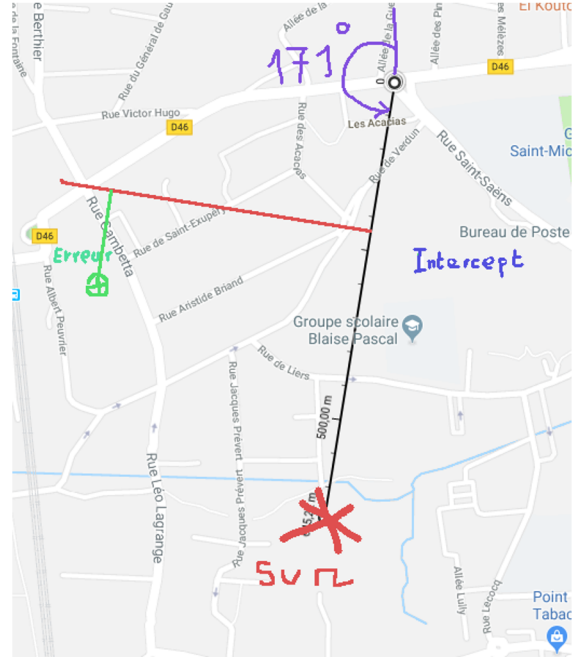
**Instrument reading:**  °  '

**Altitude correction parameters:**

Index error\*  '  m  ft  
 Height of eye   m  ft  
 Air temperature   C  F  
 Atm. pressure

**Results:**

Observed altitude  °  '  
 Computed altitude  °  '  
 Azimuth  °  '  
 Intercept  nm



## 2.5 Utilisation des haversines.

Nous avons déjà montré que le hauteur peut se calculer par la formule :

$$\text{hav}\hat{H} = \text{hav}(L - D) + \left(1 - \text{hav}(L - D) - \text{hav}(L + D)\right) \times \text{hav}P$$

où  $\hat{H} = \pi/2 - H$ . Comme une précision de 1' sur H équivaut à une précision de 1 mille sur la position de la droite de hauteur, et aussi à la précision théorique du sextant, et comme la lecture de la table de haversines montre que cette précision correspond à la dernière décimale sur les 4 décimales de la table, on voit que, théoriquement il est possible en utilisant cette technique de faire le point avec la précision typique de quelques milles.

En ce qui concerne l'azimut, il existe une formule similaire, mais notons d'abord que la précision requise est moins grande, clairement on souhaite connaître l'azimut au degré près pour tracer la droite de hauteur, donc une précision de deux décimales est suffisante.

Partant de

$$\cos Z = \frac{\sin D - \sin L \times \sin H}{\cos L \times \cos H}$$

on note que  $\cos L \cos H = (\cos(L - H) + \cos(L + H))/2 = 1 - \text{hav}(L - H) - \text{hav}(L + H)$  et  $\sin L \sin H = (\cos(L - H) - \cos(L + H))/2 = -\text{hav}(L - H) + \text{hav}(L + H)$  Finalement, on introduit  $\hat{D} = \pi/2 - D$  puis  $\cos Z = 1 - 2\text{hav}Z$  et  $\sin D = 1 - 2\text{hav}\hat{D}$ . Réduisant tout, on trouve :

$$\text{hav}Z = \frac{\text{hav}(\pi/2 - D) - \text{hav}(L - H)}{1 - \text{hav}(L - H) - \text{hav}(L + H)}$$

La seule opération à faire est une division gardant deux chiffres significatifs, ce qui est vite fait. Il existe un procédé encore plus rapide, utilisant une abaque créée par Hanno Ix :

On l'utilise de la manière suivante : on commence par porter la déclinaison D à droite et on trace une droite horizontale, puis l'angle LHA, c'est à dire P en haut et on trace une droite verticale. L'intersection des deux droites définit un point A sur une ligne de l'abaque. On porte alors l'altitude H à gauche et on trace une droite horizontale qui coupe la même ligne de l'abaque en un point B. De celui ci on trace une ligne verticale et on lit en bas l'azimut Z. Manifestement ceci suffit pour une précision de 1 degré.

Pour comprendre ce diagramme notons que la loi des sinus appliquée au triangle NBC donne, avec les notations ci-dessus et les angles en N et B :

$$\frac{\sin Z}{\sin \hat{D}} = \frac{\sin P}{\sin \hat{H}}$$

soit encore :

$$\sin Z \cos H = \sin P \cos D$$

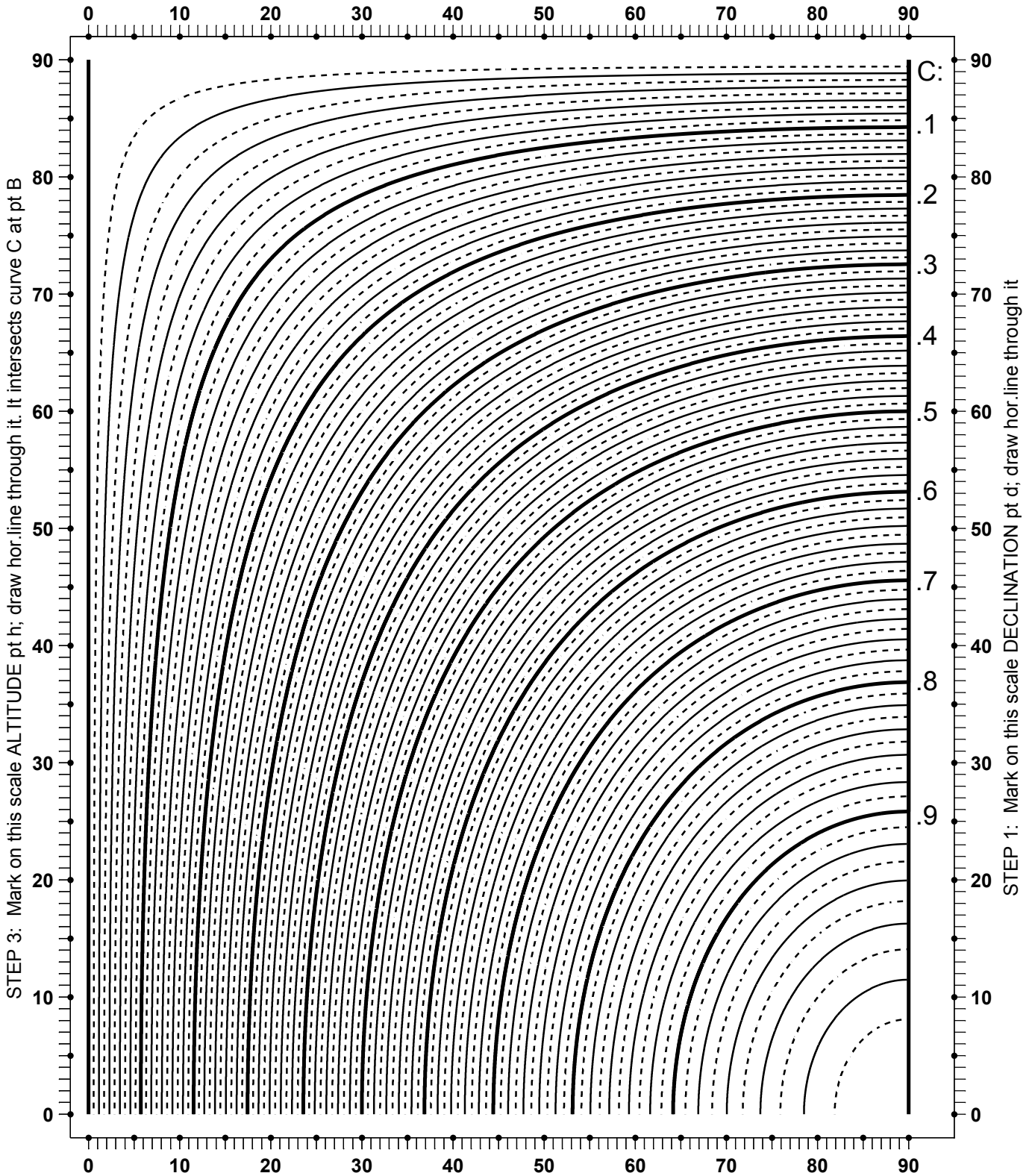
Les lignes figurant sur le diagramme sont des lignes où le produit  $\sin x \cos y$  est constant, pour des axes d'origine en bas à gauche. Le produit tend donc vers 0 dans la zone en haut à gauche et tend vers 1 dans la zone en bas à droite. Les échelles verticales droite et gauche indiquent

des cosinus, les échelles horizontales haute et basse indiquent des sinus, donc rester sur la même courbe implique  $\sin Z \cos H = \sin P \cos D$ , puisque  $Z$  et  $P$  sont mesurés horizontalement, et  $H$  et  $D$  verticalement. Le diagramme peut être recréé aisément avec un logiciel de calcul formel, par exemple avec maxima

```
draw3d(implicit(sin(%pi/180*x)*cos(%pi/180*y),x,0,90,y,0,90),
grid = [10,10],
contour_levels = [0,.01,1],contour = map
)$
draw_file(terminal = eps,dimensions=[5000,5000],file_name = "azidi")$
```

Quelques expériences montrent que ce diagramme fonctionne très bien et rapidement. Évidemment il y a des zones de perte de précision, par exemple si  $B$  et  $C$  sont près du pôle il y a clairement une forte indétermination de la ligne d'azimut. Le diagramme originel de Hanno Ix est joint, car il est particulièrement lisible.

STEP 2: Mark on this scale LOCAL HOUR ANGLE pt t; draw vert.line through it. It intersects curve C at pt A



### Azimuth by Graphical Method

H.O.X

## 2.6 Tables de Ageton.

L'idée de la méthode (Lord Kelvin) est de subdiviser le triangle de navigation NBC en deux triangles NEC et BEC où E est choisi sur le méridien NB de façon que l'angle (EC,EN) soit de  $\pi/2$ , autrement dit les plans ONB et OCE sont perpendiculaires le long de OE, et d'appliquer les formules des sinus et cosinus à ces deux triangles. Avec un angle droit les formules se simplifient.

Soit R la longueur de  $\widehat{CE}$  c'est à dire l'angle (OC,OE). D'autre part on utilise les sécantes et cosécantes définies ainsi :

$$\sec\theta = 1/\cos\theta \quad \csc\theta = 1/\sin\theta$$

— Relation des sinus dans le triangle NEC :

$$\frac{\sin\pi/2}{\sin\hat{D}} = \frac{\sin P}{\sin R}$$

où  $\hat{D} = \pi/2 - D$  comme d'habitude. Soit :

$$\csc R = \csc P \times \sec D$$

— Relation des cosinus dans le triangle NEC :

$$\cos\hat{D} = \cos R \cos\hat{K}$$

soit

$$\csc K = \frac{\csc D}{\sec R}$$

Ceci permet de calculer successivement en fonction des données R puis K.

— Relation des cosinus dans le triangle BEC : se rappelant que l'arc BC a pour longueur  $\pi/2 - H = \hat{H}$  et que l'arc BE a pour longueur K-L on a :

$$\cos\hat{H} = \cos R \cos(K - L)$$

soit encore :

$$\csc H = \sec R \times \sec(K - L)$$

ce qui donne la valeur de la hauteur H. Finalement

— Relation des sinus dans le triangle BEC :

$$\frac{\sin\pi/2}{\sin\hat{H}} = \frac{\sin Z}{\sin R}$$

ce qui s'écrit :

$$\csc Z = \frac{\csc R}{\sec H}$$

ce qui détermine l'azimut Z.

A chaque étape il faut calculer un produit ou un quotient, donc Ageton a créé une table avec les logarithmes des sécantes et cosécantes et réécrit les relations ci-dessus (après avoir pris les valeurs absolues) sous la forme :

$$\begin{aligned}
\log \csc R &= \log \csc P + \log \sec D \\
\log \csc K &= \log \csc D - \log \sec R \\
\log \csc H &= \log \sec R + \log \sec(K - L) \\
\log \csc Z &= \log \csc R - \log \sec H
\end{aligned}$$

de sorte qu'il y a uniquement 4 additions ou soustractions à effectuer. Par contre il faut consulter la table 12 fois. La table présente les log sécantes et log cosecantes (logarithmes décimaux) des angles de 0 à 180 degrés multipliés par 100000. Pour chaque degré il y a des données appelées A ou B, qui sont  $A(\theta) = \log|\csc\theta|$  et  $B(\theta) = \log|\sec\theta|$ . La page en exemple correspond aux degrés de 10° 0' à 10° 60' soit 11° mais sert aussi pour les complémentaires de 79° 0' (en partant du bas) jusqu'à 79° 60' = 80° avec évidemment interchange de A et B. Ceci est indiqué par les positions de A et B en haut et en bas. En outre ces valeurs servent aussi pour les valeurs entre 90° et 180° en utilisant le fait que  $\sin(\pi/2 + \theta) = \cos\theta$  et  $\cos(\pi/2 + \theta) = -\sin\theta$ , et donc les relations similaires pour les inverses, ce qui correspond à un simple interchange de A et B. Finalement chaque page comprend les valeurs pour 5 degrés, ici de 10° à 14°. Par exemple pour 11° 6' on a A = 71552 et B = 820, tandis que pour 101° 6' on a A = 820 et B = 71552. Les mêmes valeurs correspondent à 78° 54'. Il faut par contre tenir compte soigneusement des signes. En particulier dans le calcul de K-L qui se transforme en K+L si les signes sont opposés. La règle est qu'on donne à K le même signe que la déclinaison D. En effet il est évident que l'astre C et le point E sont dans le même hémisphère. Donc si L est Nord et D est Sud il faut prendre la somme de |K| et |L|. Il faut aussi réduire le LHA=P entre -180 et +180 degrés. Finalement pour exprimer l'azimut, il faut d'abord lire la table par le bas et ensuite il y a 4 cas :

- Z -> Z si L est Nord et P est Est
- Z -> 180 - Z si L est Sud et P est Est
- Z -> 180 + Z si L est Sud et P est Ouest
- Z -> 360 - Z si L est Nord et P est Ouest

On calcule donc successivement  $A(P)$ ,  $A(D)$  et  $B(D)$  sur la même ligne, puis  $A(R) = A(P) + B(D)$  et  $B(R)$  sur la même ligne. Ensuite  $A(K) = A(D) - B(R)$  dont on tire K et on calcule K-L avec vigilance sur le signe. On forme alors  $B(K - L)$  et  $A(H) = B(K - L) + B(R)$  d'où on tire H. De là  $A(Z) = A(R) - B(H)$  d'où Z qu'on normalise correctement.

On trouve des tables de Ageton qui ont été recalculées récemment, sous forme compacte similaire à ce qui a été décrit ci-dessus (5 chiffres significatifs) et sous forme détaillée avec 6 chiffres significatifs et calculées pour les dixièmes de minutes (voir <https://www.celnav.de/page3.htm>) ce qui permet de traiter avec plus de sûreté les zones où la méthode se trouve imprécise ( P et D aux environs de 90 degrés, K entre 82 et 98 degrés). Dans ces zones on a des sommes de termes très grands avec des petits d'où perte de précision. Il semble que ces tables permettent de faire tous les calculs avec une précision aussi bonne qu'un calculatrice, mais il faut prendre garde à tous les signes ... En outre la table est assez volumineuse et les recherches dans la table sont fastidieuses et propices à erreurs. L'utilisation directe de la calculatrice est bien plus rapide et sûre, tandis que la méthode des haversines est une solution de secours qui marche bien, avec des tables très compactes et d'utilisation facile.

† AND K ARE BOTH GREATER OR BOTH LESS THAN 90°. Z IS LESS THAN 90° ONLY WHEN K HAS THE SAME NAME AND IS GREATER THAN L.

	A 10° B 100°	B A	A 11° B 101°	B A	A 12° B 102°	B A	A 13° B 103°	B A	A 14° B 104°	B A	
00	76033	565	71940	805	68212	960	64791	1128	61632	1310	60
01	75961	667	875	808	153	962	737	131	582	313	59
02	890	669	810	810	093	965	682	133	531	316	58
03	819	672	746	813	034	968	627	136	481	319	57
04	747	674	681	815	67975	970	573	139	430	322	56
05	75676	676	71616	818	67916	973	64519	1142	61380	1325	55
06	605	678	552	820	857	976	464	145	330	329	54
07	534	681	488	823	798	978	410	148	279	332	53
08	464	683	423	825	739	981	356	151	229	335	52
09	393	685	359	828	681	984	302	154	179	338	51
10	75323	687	71295	830	67622	987	64248	1157	61129	1341	50
11	252	690	231	833	563	989	194	160	079	344	49
12	182	692	167	835	505	992	140	163	029	348	48
13	112	694	104	838	447	995	086	166	60979	351	47
14	042	696	040	840	388	998	032	169	929	354	46
15	74972	699	70976	843	67330	1000	63978	1172	60879	1357	45
16	902	701	913	845	272	003	925	175	830	360	44
17	832	703	850	848	214	006	871	178	780	364	43
18	763	706	786	850	156	009	818	181	730	367	42
19	693	708	723	853	098	011	764	184	681	370	41
20	74624	710	70660	855	67040	1014	63711	1187	60631	1373	40
21	555	712	597	858	66982	017	658	190	582	377	39
22	486	715	534	860	925	020	605	193	533	380	38
23	417	717	471	863	867	022	551	196	483	383	37
24	348	719	409	865	810	025	498	199	434	386	36
25	74279	722	70346	868	66752	1028	63445	1202	60385	1390	35
26	210	724	284	870	695	031	392	205	336	393	34
27	142	726	221	873	638	033	340	208	287	396	33
28	073	729	159	876	580	036	287	211	238	399	32
29	005	731	097	878	523	039	234	214	189	403	31
30	73937	733	70034	881	66466	1042	63181	1217	60140	1406	30
31	869	736	69972	883	409	045	129	220	091	409	29
32	801	738	910	886	353	047	076	223	042	412	28
33	733	740	849	888	296	050	024	226	59994	416	27
34	665	743	787	891	239	053	62972	229	945	419	26
35	73597	745	69725	894	66182	1056	62919	1232	59897	1422	25
36	530	748	664	896	126	059	867	235	848	426	24
37	462	750	602	899	069	062	815	238	800	429	23
38	395	752	541	901	013	064	763	241	751	432	22
39	328	755	479	904	65957	067	711	244	703	435	21
40	73261	757	69418	907	65900	1070	62659	1247	59654	1439	20
41	194	759	357	909	844	073	607	250	606	442	19
42	127	762	296	912	788	076	555	254	558	445	18
43	060	764	235	914	732	079	503	257	510	449	17
44	72993	767	174	917	676	081	451	260	462	452	16
45	72927	769	69113	920	65620	1084	62400	1263	59414	1455	15
46	860	771	053	922	564	087	348	266	366	459	14
47	794	774	68992	925	509	090	297	269	318	462	13
48	727	776	932	928	453	093	245	272	270	465	12
49	661	779	871	930	398	096	194	275	222	469	11
50	72595	781	68811	933	65342	1099	62142	1278	59175	1472	10
51	529	783	750	936	287	102	091	281	127	475	09
52	463	786	690	938	231	104	040	285	079	479	08
53	398	788	630	941	176	107	61989	288	032	482	07
54	332	791	570	944	121	110	938	291	58984	485	06
55	72266	793	68510	946	65066	1113	61887	1294	58937	1489	05
56	201	796	451	949	011	116	836	297	889	492	04
57	136	798	391	952	64956	119	785	300	842	495	03
58	070	800	331	954	901	122	734	303	795	499	02
59	005	803	272	957	846	125	683	306	748	502	01
60	71940	805	68212	960	64791	1128	61632	1310	58700	1506	00
	B 79° A 169°	A B	B 78° A 168°	A B	B 77° A 167°	A B	B 76° A 166°	A B	B 75° A 165°	A B	

## 2.7 Exemple.

On traite ici un exemple simple par les différentes méthodes. On prend une visée du soleil avec un horizon artificiel, à terre, et on prend pour point supposé un point identifié sur la carte (Google maps) voisin d'environ 1 km. Le point supposé B est de Lat = 48°38'16" N et de Long = 2°18'54" E. La mesure est faite à 16h13'10" temps local, soit 15h13'10" TU. On observe une hauteur de 32°49' quand le limbe inférieur du soleil est tangent au limbe supérieur du reflet. La hauteur d'oeil est de 1m, la température de 8° et la pression de 1021 mb.

La solution la plus rapide et la plus sûre est évidemment le programme complètement automatique qui nous apprend que la hauteur observée est 16°37.5' la hauteur calculée 16°35' l'azimut 228° et l'intercept 0.5 milles nautiques. On est donc parfaitement compatibles avec les limites de précision de l'instrument. Notons que la hauteur observée tient compte des corrections de sextant et de semi-diamètre. en effet  $32°49'/2 = 16°24'$  est inférieur de 13' à H obs. tandis que SD = 16'. Le programme a donc soustrait 5' pour la réfraction (noter qu'il n'y a pas de dip).

Passons aux méthodes manuelles. Il faut d'abord calculer la correction de sextant. La formule de réfraction donne 3.278' auquel se retranche la parallaxe. Le SD = 16.2' selon la table donc une correction nette de 3.1' qui finit par donner H = 16°37' comme valeur observée. Il existe une table des corrections d'altitude pour le soleil sur le site de l'almanach nautique, qui donne bien une correction de 13' pour une hauteur de 16° et l'observation du limbe inférieur, ceci tenant compte de tous les effets sauf le dip.

Le calcul avec la calculatrice et les formules basiques redonne évidemment le résultat ci-dessus avec quelques erreurs d'arrondi. Pour éviter celles-ci on a intérêt à stocker les données dans les mémoires de la calculatrice, par exemple avec une Casio

L -> mém A  
D -> mém B  
P -> mém C  
H -> mém D après calcul

et écrire les formules sous forme :  $\sin(D) = \sin(A)\sin(B) + \cos(A)\cos(B)\cos(C)$  et donc  $\arcsin(\text{Rép}) \rightarrow D$  puis  $\cos(Z) = (\sin(B) - \sin(A)\sin(D))/(\cos(A)\cos(D))$  de cette manière les résultats intermédiaires sont stockés avec la précision complète de la machine.

On trouve  $Z = 131°$  ce qui n'est pas correct. Il faut appliquer la règle de signe qui donne  $Z \rightarrow 360° - Z = 228°$ .

La méthode des haversines trouve la même hauteur de façon purement manuelle, rapidement et sans recherches de tables compliquées.  $L-D = 60°29'$   $L+D = 36°47'$ . Noter que L et D sont de signe contraire et ça ne pose pas de problème.

$$\text{hav } \hat{H} = .2536 + (1 - .2536 - .0995) \times .1597 = .3569$$

donc  $\text{hav } \hat{H} = 73°22'$  d'où  $H=17°38'$ . Le diagramme de Hanno Ix donne  $Z = 228°$  immédiatement sans problème.



La seule difficulté est la multiplication : la voici effectuée par la méthode traditionnelle et la méthode védique :

6469	6469
1597	1597
-----	----- "Papillons" 6 34 80 117
45383	6407.. puis 127
58221	3812..
32345	11
6469	-----
-----	10329 ..
10330993	

Par la méthode classique on calcule 4 chiffres inutiles. Pour la méthode védique la retenue (papillons > 100) a été posée sous la deuxième ligne. Si on s'arrête au papillon 117 on va trouver 1031. Si on tient compte de la centaine dans 127 on trouve 1032, et si on tient compte de la dizaine 10329 qui s'arrondit à 1033. En fait la différence ne se traduit pas par une grosse erreur dans l'angle.

En outre la méthode des haversines n'est pas propice aux erreurs de signe. Il faut seulement tenir compte du signe relatif de L et D. Ensuite l'haversine est paire et toujours positive, elle est définie modulo  $360^\circ$ , donc pas de normalisation particulière.

Finalement effectuons le calcul avec les tables de Ageton. Pour commencer il faut normaliser P entre  $-180^\circ$  et  $+180^\circ$ , ici  $P = 47^\circ 6'$ . On forme donc :

A(P)	13517		
+ B(D)	935		et on garde A(D) = 68750
-----			
A(R)	14452		et on garde B(R) = 15666
A(D)	68750		
-B(R)	15666		
-----			
A(K)	53084	on lit	K = -17°8' Sud même signe que D
			Lat = +48°38' Nord
			K-L = 65°46'
B(K-1)	38674		
+B(R)	15666		
-----			
A(H)	54340	et on garde	B(H) = 1852
A(R)	14452		
-B(H)	1852		
-----			
A(Z)	12600		

On lit sur la table H = 16°37' et Z = 131°. En fait Z doit être renormalisé en 360° - Z soit Z = 229°. Aux erreurs d'arrondi près c'est correct.

Les calculs sont faciles, le résultat est précis, mais il faut être très vigilant dans la lecture des tables, noter quand il faut lire à la fois A et B, ne pas faire d'erreur de signe, etc. Comme la méthode utilise des  $|\sin\theta|$  et  $|\cos\theta|$  il n'est pas possible de distinguer entre  $\theta$  et  $\pm\theta \pm \pi$ , et il faut donc fixer ces choses à partir de règles supplémentaires. Le signe relatif de K et L dans (K-L) est particulièrement traître. En outre la méthode devient imprécise près des pôles et il faut soit appliquer une "recette" différente (la technique de Sadler) soit utiliser des tables plus volumineuses à 6 chiffres significatifs.

### 3 Le point près de la côte.

Près de la côte connaître sa position à quelques milles près est absolument insuffisant pour des raisons de sécurité. Par contre si l'on peut observer des amers sur la côte et les identifier sur la carte il est possible d'obtenir la position exacte avec un sextant en mesurant la distance angulaire de deux amers. En effet, si on connaît l'angle  $\gamma$  sous lequel on voit les deux amers, alors on se trouve sur un cercle dont le centre est situé sur la médiatrice des amers, et les voit sous un angle  $2\gamma$ , voir le dessin. Un triangle isocèle ayant ses angles de base égaux, l'angle (BAC) vaut  $\alpha + \beta$  quand l'angle (BOC) vaut  $2\pi - (\pi - 2\alpha) - (\pi - 2\beta) = 2(\alpha + \beta) = 2\gamma$ .

Ainsi OA=OB si et seulement si l'angle en A vaut une valeur constante égale à la moitié de l'angle (BOC). Pour tracer l'arc de cercle il suffit de tracer la ligne BO formant un angle  $\pi - \gamma$  avec BC et la ligne CO formant le même angle avec CB.

Le navire se trouve donc sur un arc de cercle appelé arc capable. Pour fixer sa position il faut observer simultanément un troisième amer, tracer un deuxième arc capable, il est alors à leur intersection.

On peut aussi déterminer la distance à la côte si on observe un objet élevé dont on connaît la hauteur (phare, etc.) et dont on distingue aussi bien le sommet que le pied. Si  $\alpha$  est l'angle sous lequel on le voit et  $h$  sa hauteur, alors la distance est  $h \cot \alpha$ .

Les liens suivants fonctionnent à ce jour. Il est notoire que les liens ont une tendance inévitable à disparaître. Le sites [www.celnav.de](http://www.celnav.de) et [www.siranah.de](http://www.siranah.de) contiennent une foule de renseignements utiles. Le livre espagnol de Andrés Ruiz est aussi passionnant. L'article de Wikipedia sur la trigonométrie sphérique, écrit en large partie par David Madore est très bien. Il y a aussi un livre fort complet par P.Y. Creach.

## Références

- [1] [https://fr.wikipedia.org/wiki/Trigonométrie\\_sphérique](https://fr.wikipedia.org/wiki/Trigonométrie_sphérique)
- [2] <https://www.celnav.de/astro.zip>
- [3] <https://www.celnav.de/sunsight.htm>  
<https://www.celnav.de/ moonsight.htm>
- [4] <https://sites.google.com/site/navigationalalgorithms/books>
- [5] <http://www.oceannavigator.com/July-August-2015/Ultra-compact-sight-reduction/>
- [6] <http://fer3.com/arc/m2.aspx/Azimuth-Diagram-better-copy-HannoIx-oct-2012-g20988>
- [7] <http://fer3.com/arc/m2.aspx/Table-De-Point-Miniature-R-Doniol-FrankReed-jul-2015-g32063>
- [8] <http://fer3.com/arc/m2.aspx/Longhand-Sight-Reduction-Bergman-nov-2014-g29441>
- [9] <https://thenauticalalmanac.com/>  
[https://thenauticalalmanac.com/2018 Nautical Almanac- compact version.pdf](https://thenauticalalmanac.com/2018%20Nautical%20Almanac-compact%20version.pdf)
- [10] <http://www.siranah.de/html/sail040u.htm>
- [11] [http://fer3.com/arc/imgx/Ageton\\_01.pdf](http://fer3.com/arc/imgx/Ageton_01.pdf)
- [12] [http://pycreach.free.fr/archives/Trigonometrie\\_spherique.pdf](http://pycreach.free.fr/archives/Trigonometrie_spherique.pdf)
- [13] <http://fred.elie.free.fr/sextant.pdf>