

Prédiction de l'heure probable du passage du Soleil au méridien du navire (TI-82 ou TI 83)

:DISP «**R.FOND**» : Input R
:DISP «**V.FOND**» : Input V
:DISP «**LATITUDE ESTIMEE DU LIEU**»
:DISP «**DEGRES**» : Input L
:DISP «**MINUTES**» : Input O
: L + O/60 $\Rightarrow$ L
:(sin (R) * V) / cos(L) / 60 $\Rightarrow$ G
:DISP «**GAIN EN G**» , abs(G)
:DISP «**VIT.ROT.TERRE**»: Input T
:If R>180 :THEN :Goto Θ :Else:Goto: Z
:Lbl Θ :T-G $\Rightarrow$ X
:Lbl Z:T+G $\Rightarrow$ X
:DISP «**GAP BRIDGE SPEED**» , X
:DISP «**INSTANT COURANT** »
:DISP «**HEURES**»: Input H
:DISP «**MINUTES**»: Input M
:DISP «**SECONDES**»: Input S
:H + M/60 + S/3600 $\Rightarrow$ H
:DISPLAY «**T.PASS**»
:DISP «**HEURES**»: Input J
:DISP «**MINUTES**»: Input K
:DISP «**SECONDES**»: Input L
:J + K/60 + L/3600 $\Rightarrow$ J
:abs(H-J) $\Rightarrow$ W
:W*T $\Rightarrow$ W
:DISP «**LONGITUDE ESTIMEE DU NAVIRE**»
:DISP «**DEGRES**» : Input P
: DISP «**MINUTES**» : Input U
:P + U/60 $\Rightarrow$ P
:(P+W) / X $\Rightarrow$ P
: H + P $\Rightarrow$ P
:DISP «**MERIDIENNE LOCALE A...**»
locale
:DISP P ► DMS

Exploitation

saisir -> Route / fond du navire
saisir -> Vitesse / fond du navire

saisir -> degrés de Latitude
saisir -> minutes de Latitude

lecture -> gain engendré en longitude du navire
saisir -> vitesse angulaire de rotation de la terre

lecture -> Vitesse de rencontre des méridien du Soleil et du lieu du navire
Instant (du jour courant) où on décide de connaître l'heure de la méridienne
saisir -> heures
saisir -> minutes
saisir -> secondes

Instant (du même jour courant), du midi solaire à Greenwich
saisir -> heures
saisir -> minutes
saisir -> secondes

saisir -> degrés de longitude
saisir -> minutes de longitude

lecture -> instant d'observation probable de la méridienne