



URZĄD
PATENTOWY
PRL

OPIS PATENTOWY

58005

Patent dodatkowy
do patentu

Zgłoszono: 15.IX.1967 (P 122 610)

Pierwszeństwo:

Opublikowano: 25.VIII.1969

Kl. 21 a⁴, 48/62

MKP G 01 s

5/00

UKD

Współtwórcy wynalazku: mgr inż. Jerzy Skrzela, mgr inż. Ryszard Krajewski, mgr inż. Jan Stolz

Właściciel patentu: Politechnika Gdańska (Katedra Elektrotechniki Morskiej), Gdańsk (Polska)

Sposób orientacji osi obiektu ruchomego

1

Przedmiotem wynalazku jest sposób orientacji osi obiektu ruchomego (pomiar kursu) z wykorzystaniem do tego celu fazowego systemu hiperbolicznego.

Dotychczas pomiaru kursu dokonywano za pomocą kompasów, a fazowe systemy hiperboliczne nie były wykorzystywane do tych celów.

Celem wynalazku jest opracowanie sposobu dokonania dokładnego pomiaru kursu obiektu ruchomego.

Cel ten został osiągnięty przez zainstalowanie na obiekcie ruchomym w możliwie największej odległości od siebie dwóch urządzeń fazonamiarowych dokonujących pomiaru położenia anten tych urządzeń w stosunku do urządzeń wytwarzających siatkę hiperboliczną, a następnie, przez porównanie ich wskazań, obliczenie kursu.

Wynalazek będzie bliżej objaśniony na przykładzie wykonania przedstawionym na rysunku, na którym fig. 1 przedstawia siatkę hiperboliczną i obiekt ruchomy z urządzeniami fazonamiarowymi, a fig. 2 przedstawia szczególny sposób prowadzenia obiektu wzdłuż jednej z hiperbol.

W punktach A i B znajdują się urządzenia wytwarzające fazonamiarową siatkę hiperboliczną, a w punktach C i D obiektu ruchomego 1 anteny

2

urządzeń fazonamiarowych określających położenie punktów C i D względem punktów A i B. Znajac położenie punktów C i D można obliczyć orientację obiektu w stosunku do punktów A i B.

5 Równość wskazań indykatorów urządzeń fazonamiarowych umieszczonych na obiekcie ruchomym wskazuje na to, że oś obiektu jest styczna do hiperboli wytworzonej z punktów A i B.

10 Podstawową zaletą postępowania wg wynalazku jest orientacja obiektu względem punktów A i B z dużą dokładnością. Sposób jest szczególnie przydatny dla orientacji osi obiektu tak, aby styczna była ona do hiperboli. W tym wypadku jest osiągnięta największa dokładność i zbędne są wszelkie przeliczenia odczytów urządzeń fazonamiarowych 15 znajdujących się w punktach C i D.

Zastrzeżenie patentowe

20 Sposób orientacji osi obiektu ruchomego wykorzystujący system fazonamiarowy **znamienny tym**, że na obiekcie ruchomym (1) umieszcza się dwa urządzenia fazonamiarowe (C) (D) w pewnej odległości od siebie, a orientację osi obiektu (kurs obiektu) ustala się na podstawie odczytów z indykatorów 25 urządzeń fazonamiarowych.

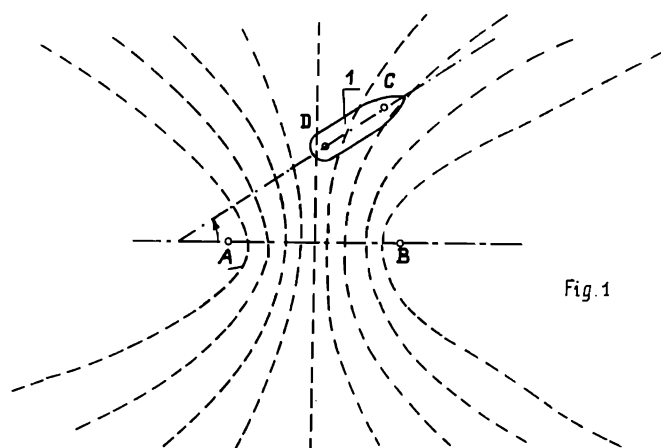


Fig. 1

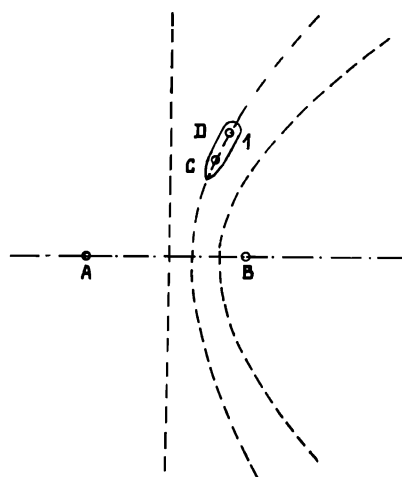


Fig. 2.