



UNIVERSIDADE FEDERAL DO ESTADO DO RIO DE JANEIRO
CENTRO DE CIÊNCIAS EXATAS E TECNOLOGIA
CURSO DE PÓS-GRADUAÇÃO EM MATEMÁTICA

MESTRADO PROFISSIONAL EM MATEMÁTICA EM REDE NACIONAL - PROFMAT



PROFMAT

DISSERTAÇÃO DE MESTRADO

A TRIGONOMETRIA ESFÉRICA COMO SOLUÇÃO
PARA A NAVEGAÇÃO ASTRONÔMICA

LUIZ FERNANDO DA SILVA BEZERRA

RIO DE JANEIRO

2019

LUIZ FERNANDO DA SILVA BEZERRA

A TRIGONOMETRIA ESFÉRICA COMO SOLUÇÃO PARA A
NAVEGAÇÃO ASTRONÔMICA

Trabalho de Conclusão de Curso apresentado
ao Programa de Pós-graduação em Matemática
PROFMAT da UNIRIO, como requisito para a
obtenção do grau de MESTRE em Matemática.

Orientador: Prof. Dr. Fábio Xavier Penna
Doutor em Matemática - IMPA

Rio de Janeiro
2019

B574 BEZERRA, LUIZ FERNANDO
A GEOMETRIA ESFÉRICA COMO SOLUÇÃO PARA A
NAVEGAÇÃO ASTRONÔMICA / LUIZ FERNANDO BEZERRA. --
Rio de Janeiro, 2019.
96p.

Orientador: FÁBIO PENNA.
Dissertação (Mestrado) - Universidade Federal do
Estado do Rio de Janeiro, Programa de Pós-Graduação
em Matemática, 2019.

1. Geometria Esférica. 2. Navegação Astronômica.
3. Geometria não-Euclidiana. 4. Trigonometria
Esférica. 5. Navegação . I. PENNA, FÁBIO, orient.
II. Título.

Luiz Fernando da Silva Bezerra

A TRIGONOMETRIA ESFÉRICA COMO SOLUÇÃO PARA A NAVEGAÇÃO
ASTRONÔMICA

Trabalho de Conclusão de Curso apresentado
ao Programa de Pós-graduação em Matemática
PROFMAT da UNIRIO, como requisito para a
obtenção do grau de MESTRE em Matemática.

Aprovado em 13 de dezembro de 2019.

Prof. Dr. Fábio Xavier Penna (Orientador) CCET/UNIRIO

Prof. Dr^a. Luzia da Costa Tonon Martarelli CCET/UNIRIO

Prof. MSc. Guilherme Wagner de Azevedo Cordeiro ESCOLA NAVAL

Rio de Janeiro
2019

Agradecimentos

Minha eterna gratidão...

Aos meus pais (*in memoriam*) pelo carinho e educação.

Aos meus queridos filhos: Bruno, Filipe e Fernando Jr., razão de ser da minha vida.

A minha amada esposa Audrey, companheira de todas as horas, incentivadora e eterna fonte de inspiração.

Conduzo também a todos os docentes desse curso de mestrado, aos quais prefiro chamar de matemáticos e a quem devo respeito e admiração, pelo tratamento dispensado e ensinamentos transmitidos. Em especial, ao Prof. Dr. Fábio Xavier Penna, por acreditar nesse projeto e pela orientação profissional e segura.

Aos amigos e colegas de curso, pelo companheirismo, incentivo e diversas risadas ao longo desses dois anos.

A Marinha do Brasil, pela sólida formação acadêmica e por todos os valores morais e intelectuais recebidos.

Ao programa PROFMAT e a Universidade Federal do Estado do Rio de Janeiro pela oportunidade e pela condução desse curso de mestrado.

E por fim a Deus, grande geômetra do universo, por sempre me apontar as melhores soluções.

*Sem a Matemática, não poderia haver
Astronomia; sem os recursos maravilhosos
da Astronomia, seria completamente
impossível a navegação. E a navegação foi o
fator máximo do progresso da humanidade.
(Amoroso Costa)*

Resumo

Este trabalho tem como proposta principal ampliar os conhecimentos de alunos e professores do Ensino Médio acerca dos conceitos fundamentais de Geometria Esférica. A fim de atingir este propósito, foram escolhidos como objetos de estudo os conceitos e modelos da Geometria Esférica empregados na formalização da Navegação Astronômica. Em um primeiro momento é apresentado o contexto histórico dessa geometria, antes e depois de Euclides, para em seguida mostrar a importância do quinto postulado de Euclides na criação das novas geometrias do século XIX, estudadas por Gauss, Bolyai, Lobacheswsky e Riemann dentre outros. Em seguida descreve-se os conceitos mais relevantes da trigonometria esférica com a demonstração dos principais teoremas e fórmulas e uma analogia desses princípios com aqueles empregados na Geometria Plana. Também é realizada uma adequada caracterização da Navegação Astronômica antecedida dos fatos históricos principais que envolvem esta técnica. A parte final dessa dissertação é marcada pelo emprego da trigonometria esférica como ferramenta para a Navegação Astronômica, com demonstrações e justificativas da modelagem matemática utilizada nesse tipo de navegação. Para finalizar foram propostas algumas atividades, em forma de exercícios, relacionadas ao emprego da trigonometria esférica descrita nas seções anteriores.

Abstract

This work has as main proposal to broaden the knowledge of high school students and teachers about the fundamental concepts of Spherical Geometry. In order to achieve this objective, concepts and models of Spherical Geometry employed in the formalization of Astronomical Navigation were selected as objects of study. At first, the historical context of this Geometry is presented, before and after Euclid, to continue showing the importance of Euclid's fifth postulate in the creation of new nineteenth century geometries, studied by Gauss, Bolyai, Lobacheswsky and Riemann. The following describes the most relevant concepts of Spherical Trigonometry with a demonstration of the main Theorems and Formulas and an analogy of these principles with which it uses Flat Geometry. An adequate characterization of Astronomical Navigation preceded by the main historical facts involved in this technique is also performed. A final part of this dissertation is marked by the use of Spherical Trigonometry, as a tool for Astronomical Navigation, with demonstrations and justifications of the mathematical modeling used in this type of navigation. To finalize this work, were presented some activities in the form of exercises, related to the use of Spherical Trigonometry presented in previous sections.

Sumário

INTRODUÇÃO	1
1 A GEOMETRIA PRÉ-EUCLIDIANA	3
2 DESCOBRIMENTO DOS ESPAÇOS NÃO-EUCLIDIANOS	5
2.1 Do V Postulado de Euclides às Geometrias não Euclidianas	5
2.2 Riemann e a base da Geometria Esférica	9
3 GEOMETRIA ESFÉRICA: ELEMENTOS FUNDAMENTAIS	11
3.1 Definições	11
4 TRIGONOMETRIA ESFÉRICA	22
4.1 Fórmula Fundamental ou Lei dos Cossenos	23
4.2 Analogia dos Senos ou Lei dos Senos	26
4.3 Teorema de Pitágoras na Superfície Esférica	28
4.4 Do Triângulo Esférico ao Triângulo Plano	30
5 NAVEGAÇÃO ASTRONÔMICA: CARACTERIZAÇÃO, EVOLUÇÃO HISTÓRICA E CONCEITOS FUNDAMENTAIS	34
5.1 Importância e Caracterização da Navegação Astronômica	34
5.2 Evolução histórica	35
5.3 Conceitos fundamentais	35
6 TRIGONOMETRIA ESFÉRICA NA NAVEGAÇÃO ASTRONÔMICA	38
6.1 Sistema de Coordenadas Horárias	38
6.2 Sistema de Coordenadas Equatoriais ou Uranográficas	40
6.3 Sistema de Coordenadas Horizontais ou Coordenadas Azimutais	42
6.3.1 Elementos da Esfera Local Aparente	42
6.3.2 Coordenadas Horizontais ou Azimutais	44
6.4 O Triângulo Astronômico ou Triângulo de Posição e a Posição Astronômica	45
6.4.1 Como é obtida a Posição Astronômica?	45

6.4.2	O Triângulo de Posição e seus elementos	46
6.4.3	Resolvendo o Triângulo de Posição	48
6.4.4	Dedução da Fórmula 6.4	49
6.4.5	Dedução da Fórmula 6.5	50
6.5	Como obter as Coordenadas dos Astros por meio do Almanaque Náutico .	51
6.5.1	Exercícios práticos envolvendo consultas ao Almanaque Náutico . .	53
6.6	Como Traçar a Linha de Posição Astronômica	59
6.6.1	Circunferência de posição - uma perspectiva geométrica	59
6.6.2	Circunferência de posição - representação em carta náutica	63
6.7	Resolvendo o Triângulo de Posição pela Tábua Radler	70
6.7.1	Tábuas Radler - Trigonometria esférica e instruções de uso	70
6.7.2	Dedução da Fórmula 6.6	71
6.7.3	Dedução da Fórmula 6.7	72
6.7.4	Dedução da Fórmula 6.8	74
6.7.5	Dedução da Fórmula 6.9	75
6.8	Exemplo prático	76
7	ATIVIDADES PROPOSTAS	80
8	CONCLUSÃO	82
9	APÊNDICE	84
9.1	De Girard a Euler passando por Legendre	84
9.2	Demonstração de outras relações trigonométricas	87
9.3	Páginas de correções do Almanaque Náutico	90
9.4	Extratos da Tábua PUB-249 Volume I	93
	REFERÊNCIAS BIBLIOGRÁFICAS	95

Lista de Figuras

1.1	Papiro de Rhind ou Ahmes	3
2.1	Superfície terrestre	5
2.2	Os Elementos de Euclides	6
2.3	Retas paralelas nas superfícies esférica, plana e hiperbólica	8
2.4	hiperbolóide, cilindro e esfera	9
2.5	Pseudo-esferas	9
2.6	Esfera	10
3.1	Esfera de raio r e centro O	11
3.2	Superfície esférica de raio r e centro O	12
3.3	Diâmetro da superfície esférica e pontos antípodas Q e P	12
3.4	Circunferência máxima obtida com um plano passando por O	13
3.5	Elementos da superfície esférica	13
3.6	Ângulo Esférico	14
3.7	Fuso Esférico	14
3.8	Fusos Esféricos Antípodas	14
3.9	Geodésica	15
3.10	Triângulo Esférico	16
3.11	A região hachurada $R = R_1 \cup R_2$ representa um fuso completo com partes pertencentes aos hemisférios H_1 e H_2	17
3.12	O polo do triângulo ABC pode estar dentro ou fora de ABC	18
3.13	Triângulo Esférico ABC	18
3.14	Pseudo-Esfera	21
4.1	Triângulo esférico ABC e triedro $OADE$	23
4.2	Triângulo ABC e triângulo suplementar $A'BC$	25
4.3	Triângulo Esférico retângulo	29
4.4	triângulo retângulo na superfície esférica	30
5.1	Elementos da Esfera Celeste	36

5.2	Triângulo MKO é retângulo com vértice O no centro da Terra	37
6.1	Coordenadas Horárias	39
6.2	Coordenadas Horárias e Distância Polar	40
6.3	Declinação e Ascensão Reta Versa	41
6.4	Relações entre Ângulos Horários e <i>ARV</i>	41
6.5	Elementos da Esfera Local e Horizontes	42
6.6	Horizonte e Vertical do Astro	43
6.7	Horizonte e Meridiano Local	44
6.8	Triângulo de Posição	46
6.9	Ângulo no Pólo e suas relações com <i>AHL</i>	47
6.10	Ângulo no Zênite para observador ao Norte	48
6.11	Ângulo no Zênite para observador ao Sul	48
6.12	Conversão de <i>AHG</i> em <i>AHL</i>	52
6.13	Página diária do Almanaque de 25, 26 e 27 de setembro de 1993	56
6.14	Página diária do Almanaque de 25, 26 e 27 de setembro de 1993	57
6.15	Tábua de Acréscimos e Correções do Almanaque Náutico	58
6.16	Circunferência de igual altura em torno de um mastro	59
6.17	Circunferência de igual altura - na superfície da Terra	60
6.18	Circunferência de igual altura (LDP astronômica)	62
6.19	Posição astronômica - Interseção de duas circunferências de alturas iguais	63
6.20	Circunferência de alturas iguais traçada em uma carta de Mercator	64
6.21	Esquerda-circunferência de altura aproximando para circunferência oscula- triz Direita-circunferência osculatriz aproximando para a reta tangente	64
6.22	Triângulo de Posição projetado na Esfera Terrestre	65
6.23	Circunferência de Posição na Esfera Terrestre e na Carta de Mercator	66
6.24	Traçado da Reta de Altura	67
6.25	Diferença de Alturas	68
6.26	Ponto Determinativo da Reta de Altura e Traçado da LDP	69
6.27	Trigonometria Esférica da Tábua Radler	71
6.28	Modelo de cálculo da reta de altura	78
6.29	DHN-0620	79
7.1	Solstício	81
9.1	Superfície Esférica E contida no Poliedro P	85
9.2	Projeção radial de uma face do Poliedro P	86
9.3	triângulo retângulo na superfície esférica	87
9.4	a_{ap} é a altura dada pelo sextante corrigida do erro instrumental e da depressão	90

9.5	Almanaque Náutico páginas de 6,7 e 8 de novembro de 1993	91
9.6	Tábua de Acréscimos e Correções do Almanaque Náutico	92
9.7	Página da PUB-249 - Latitude 14°	93
9.8	Página da PUB -249 - Correção para Precessão e Nutação	94

Fonte das Figuras

- Figura 1.1: <https://webpages.ciencias.ulisboa.pt/ommartins/seminario/rhind/inicio.htm> - (acesso em 22/04/2019).
- Figura 2.1: <https://pt.wikipedia.org/wiki/Geometria-esférica> - (acesso em 22/04/2019).
- Figura 2.2: <http://matemolivares.blogia.com/2014/090403-elementos-de-geometria-de-euclides..php> - (acesso em 22/04/2019).
- Figura 2.3: <http://astronomy.swin.edu.au/cosmos/C/Critical+Density> - (acesso em 22/04/2019).
- Figura 2.4: <https://pt.wikipedia.org/wiki/Curvatura-gaussiana> - (acesso em 08/05/2019).
- Figura 2.5: <http://geohiperbolica.benditamatematica.com/2016/06/alguns-fatos-historicos-da-geometria.html> - (acesso em 08/05/2019).
- Figura 2.6: <http://astro.if.ufrgs.br/trigesf/trigesf.htm> - (acesso em 08/05/2019).
- Figura 3.1 a 3.6: o autor.
- Figura 3.7: <https://www.educamaisbrasil.com.br/enem/matematica/esfera> - (acesso em 08/05/2019).
- Figura 3.8 a 3.9: o autor.
- Figura 3.10: <https://noic.com.br/trigonometria-esferica/> - (acesso em 08/05/2019).
- Figura 3.11: <https://revista.ufrr.br/rct/article/download/4645/2482> - (acesso em 23/05/2019).
- Figura 3.12: o autor.
- Figura 3.13: <https://docplayer.com.br/10812540-Geometria-esferica-e-trigonometria-esferica-aplicadas-a-astronomia-de-posicao.html> - (acesso em 23/05/2019).

- Figura 3.14: <https://www.obaricentrodamente.com/2012/06/integracao-por-substituicao.html> (acesso em 23/05/2019).
- Figura 4.1 a 4.4: <https://www.obaricentrodamente.com/2012/06/integracao-por-substituicao.html> o autor.
- Figura 5.1: MIGUENS, A. P. (1999). Navegação a Ciência e a Arte - navegação astronômica e rotas - Vol II. Diretoria de Hidrografia e Navegação, Niterói, RJ.
- Figura 5.2: COUTINHO, L. (2001). Convite às geometrias não-euclidianas. Interciência, Rio de Janeiro, RJ.
- Figura 6.1 a 6.12: MIGUENS, A. P. (1999). Navegação a Ciência e a Arte - navegação astronômica e rotas - Vol II. Diretoria de Hidrografia e Navegação, Niterói, RJ.
- Figura 6.13 a 6.15: Almanaque Náutico Brasileiro (ANB) 1993. Diretoria de Hidrografia e Navegação, Niterói, RJ.
- Figura 6.16 a 6.32: MIGUENS, A. P. (1999). Navegação a Ciência e a Arte - navegação astronômica e rotas - Vol II. Diretoria de Hidrografia e Navegação, Niterói, RJ.
- Figura 6.33 a 6.38: Modelos de Cálculos da Diretoria de Hidrografia e Navegação, Niterói, RJ.
- Figura 7.1: <https://www.diferenca.com/solsticio-e-equinocio> - (acesso em 07/10/2019).

INTRODUÇÃO

O surgimento da geometria no antigo Egito relacionada às cheias do Rio Nilo, versão mais aceita, e o seu desenvolvimento e embasamento teórico na antiga Grécia, graças, principalmente, à Euclides de Alexandria, marca os primeiros momentos dessa importante parte da Matemática.

Por quase dois mil anos permaneceu como única e absoluta a geometria grega, ancorada, fundamentalmente, em uma das mais importantes obras da Matemática que foi "Os Elementos de Euclides".

Mas foi essa obra de Euclides, por meio do quinto postulado do livro I, conhecido como o axioma das paralelas, que protagonizou um dos maiores desafios já encontrados pelos matemáticos; - a demonstração do quinto postulado.

Próclo Lício (412 - 485),

Este postulado deve ser riscado da lista, pois é uma proposição com muitas dificuldades que Ptolomeu de Alexandria (90 - 168), em certo livro, se propôs resolver... a asserção de que duas linhas retas, por convergirem mais e mais à medida que forem sendo prolongadas, acabam por se encontrar, é plausível mas não necessária. (...) É claro, portanto, que devemos procurar uma demonstração do presente teorema, e que este é estranho ao carácter especial dos postulados.

Durante séculos, vários matemáticos se debruçaram na tentativa de uma demonstração do postulado das paralelas, até que, no século XIX, Gauss, Janos Bolyai, Bernard Riemann e Nicolai Lobachevski mostraram que realmente se tratava de um axioma. Essa conclusão, acarretou a descoberta de duas outras geometrias: a Geometria Hiperbólica de Lobachevski e a Geometria Elíptica de Riemann, ficando conhecidas como geometrias não euclidianas.

Foi nesse contexto da criação das geometrias não euclidianas que a Geometria Esférica, como caso particular da geometria de Riemann, surgiu de maneira formal e sistemática. Dando origem a diversas aplicações e descrição de fenômenos que não poderiam ser contemplados pela Geometria Euclidiana.

Quando os portugueses iniciaram as grandes navegações surgiu a necessidade de referências para a localização dos navios além da topografia da costa, daí tiveram que

recorrer a métodos astronômicos. Esses métodos, já descobertos na antiguidade grega, supunham que as estrelas eram fixas numa esfera celeste. E foi o estudo dessa esfera celeste, amparado nos conceitos matemáticos da Geometria Esférica, mais precisamente nas relações trigonométricas nos triângulos esféricos, que permitiu uma adequada modelagem da posição dos astros e o conseqüente desenvolvimento da Navegação Astronômica.

A Navegação Astronômica é um método de navegação em que o navegante determina sua posição, ou obtém outras informações úteis para a segurança da navegação, por meio de observações dos astros da esfera celeste.

Pode até ser questionada a relevância da navegação astronômica nos dias atuais, marcados por diversas maravilhas e dispositivos eletrônicos. A resposta é que ainda vale à pena aprender Navegação Astronômica, pois continua havendo inúmeras vantagens neste método de navegação; equipamentos eletrônicos são caros, complexos e sujeitos a avarias, além de necessitarem de energia elétrica estabilizada, o que pode ser uma fonte de problemas, além dos custos de manutenção envolvidos.

Por outro lado, a simplicidade da Navegação Astronômica é admirável. Basta um rudimentar instrumento que permita medir ângulo dos astros, um bom cronômetro e um conjunto de Tábuas para que se consiga determinar sua posição em qualquer ponto da Terra. Energia elétrica não é necessária. Você pode navegar no maior e mais sofisticado dos navios, ou até mesmo em um pequeno veleiro.

O propósito desta dissertação é, por meio de alguns conceitos e teoremas, apresentar adequadamente a Geometria Esférica, para em seguida aplicar as principais relações da trigonometria esférica na obtenção da posição da Navegação Astronômica.

1 A GEOMETRIA PRÉ-EUCLIDIANA

A cultura egípcia se desenvolveu no noroeste da África, no vale do rio Nilo, desde aproximadamente 3200 a.C até os primeiros séculos da era cristã. Nesse período vários acontecimentos deixaram latente o conhecimento e desenvolvimento técnico dessa civilização, a saber:

- O desenvolvimento de três formas de escrita;
- A construção das pirâmides do Egito, imensas estruturas destinadas aos túmulos reais;
- A criação de um calendário solar de 365 dias baseado em constelação celeste relacionada às cheias do rio Nilo;
- O descobrimento dos Papiros de Moscou e de Rhind (Figura 1.1), datados aproximadamente de 1850 a.C e 1650 a.C, respectivamente, onde encontramos diversos problemas matemáticos relacionados a situações práticas.

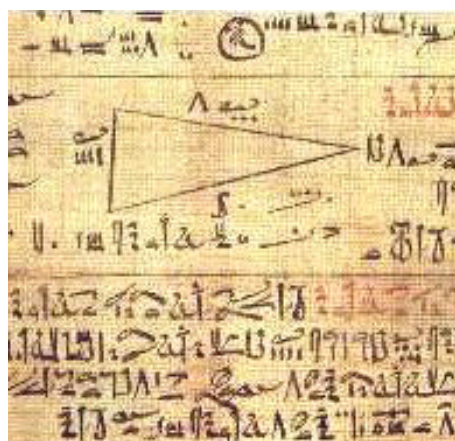


Figura 1.1: Papiro de Rhind ou Ahmes

A geometria nasceu no antigo Egito, segundo registros de filósofos como Heródoto e Aristóteles, e somente no século V, foi trazida pelo filósofo Tales de Mileto para a Grécia. Na Grécia antiga a filosofia ganhou seu embasamento teórico fundamentado na razão,

graças a Euclides de Alexandria, que reuniu em seu tratado "Os Elementos de Euclides" os cinco postulados geométricos que são ensinados até hoje nas escolas.(BICUDO, 2019)

Para Heródoto, conforme registrado no segundo livro da sua obra "História", a geometria teria surgido graças ao Faraó Sesóstris III, que dividiu as terras da região para a agricultura, fazendo com que cada proprietário pagasse tributos conforme o tamanho do terreno. Quando o Nilo transbordava, e tomava parte dessa terra, os agricultores requeriam nova metragem para pagar menos impostos. A partir dessas medições, teria surgido a geometria.

Uma outra versão, segundo Aristóteles, diz que no Egito antigo havia uma classe sacerdotal que se dedicava aos estudos geométricos. Ou seja, nas versões desses filósofos, percebemos claramente origens distintas para o surgimento da geometria, uma calculada na prática e outra simplesmente teórica. É preciso lembrar que as visões filosóficas eram completamente diferentes no Egito e na Grécia. No Egito e na Babilônia, por exemplo, o critério de verdade era a experiência, ou seja, acreditava-se naquilo que a pessoa via, enquanto que na Grécia, não bastava ver para crer, e sim, provar por meio da razão.

Tanto no Egito quanto na Babilônia quem dominava o conhecimento era a classe sacerdotal, que se colocava como intermédio entre os deuses e o povo. Sendo assim, eles "interpretavam" a vontade do deus. Dessa maneira, os acontecimentos eram determinados pela vontade divina e, sendo assim, os sacerdotes não tinham que explicá-los. Quando o conhecimento chegou à Grécia, não havendo a classe sacerdotal, havia a necessidade de explicações pela razão. A geometria não fugiu a isso e era preciso explicar os resultados geométricos pela razão e, para isso, foi estipulada uma base, com definições para objetos geométricos e suas propriedades.(ROQUE, 2019)

Os postulados são as primeiras noções geométricas que são aceitas sem contestações. A partir desses postulados, são apresentadas outras regras. Dessa maneira, a geometria se transformou em uma ciência dedutiva (qualquer afirmação deve ser deduzida logicamente de outras afirmações mais simples, e assim sucessivamente) e baseada em princípios. Nesse contexto, Euclides fez o primeiro grande resumo de tudo que se conhecia antes dele em Matemática. Ele foi um chefe de escola em Alexandria, 300 anos antes de Cristo, e sua obra "Os Elementos de Euclides" resume muito bem tudo que se conhecia em matemática elementar e o desenvolvimento da geometria da época.

2 DESCOBRIMENTO DOS ESPAÇOS NÃO-EUCLIDIANOS

Na Geometria Plana ou Geometria Euclidiana, os conceitos básicos são ponto e reta. Na esfera, os pontos estão definidos no sentido usual. Os equivalentes das retas não estão definidos no sentido usual da "linha reta", mas sim no sentido de "a trajetória mais curta entre os pontos", a qual é chamada de geodésica. Neste capítulo, ao estudarmos a esfera e seus elementos fundamentais, mostraremos inicialmente a evolução da geometria com estudos e contribuições de diversos matemáticos para em seguida apresentarmos algumas relevantes associações com o globo terrestre, remetendo a conceitos geográficos comuns como; meridianos, paralelos, latitudes, longitudes, polos etc, que são comuns tanto à Matemática quanto à Geografia.

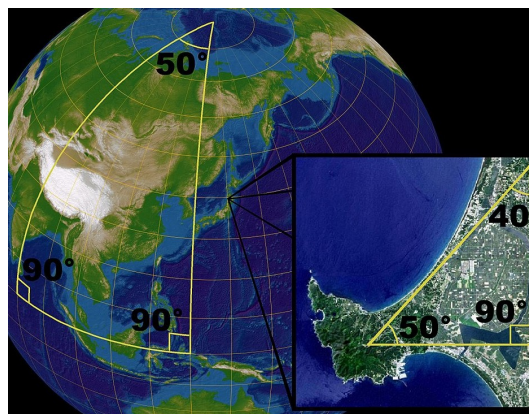


Figura 2.1: Superfície terrestre

2.1 Do V Postulado de Euclides às Geometrias não Euclidianas

Apesar de muitos resultados da Geometria Esférica serem conhecidos desde a antiguidade enquanto sistema axiomático, este tipo de geometria só foi formalizada no séc. XIX após a descoberta das geometrias não euclidianas, pois contrariam o V postulado de Euclides de Alexandria (360 a.C - 295 a.C). Registros bibliográficos mostram que conhecimentos geométricos não triviais já eram dominados no Egito antigo, na Babilônia, na Índia e também na Grécia. Entretanto, pode-se dizer que foi através dos gregos que se difundiram tais conhecimentos geométricos para o resto do mundo. A geometria

grega, difundida por Euclides, permaneceu por quase dois mil anos como única e absoluta e apenas no início do século XIX surgiram outras estruturas, denominadas geometrias não-euclidianas.(BICUDO, 2019)

Postulado 1. *"Se uma linha reta cortar duas outras retas de modo que a soma dos dois ângulos internos de um mesmo lado seja menor do que dois retos, então essas duas retas, quando suficientemente prolongadas, cruzam-se do mesmo lado em que estão esses dois ângulos."*

O quinto postulado do livro I, como descrito acima, é o mais famoso dos postulados de Euclides e aquele que tem dado mais dores de cabeça aos matemáticos. Equivalente ao *axioma das paralelas*, de acordo com o qual, por um ponto exterior a uma reta, apenas passa uma outra reta paralela à dada. Desde cedo este postulado foi objeto de polêmica por não possuir o mesmo grau de "evidência" que os restantes.

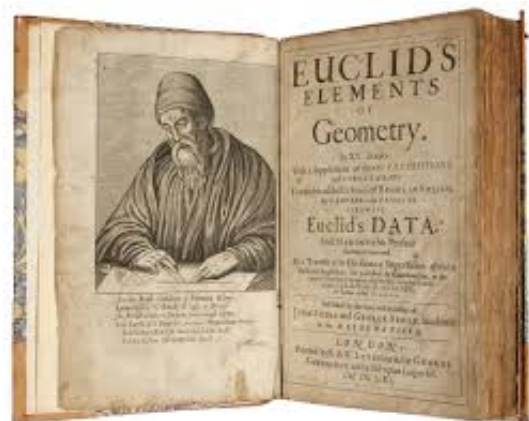


Figura 2.2: Os Elementos de Euclides

Próclo Lício (412 - 485), criticou este postulado nos seguintes termos:

Este postulado deve ser riscado da lista, pois é uma proposição com muitas dificuldades que Ptolomeu de Alexandria (90 - 168), em certo livro, se propôs resolver... a asserção de que duas linhas retas, por convergirem mais e mais à medida que forem sendo prolongadas, acabam por se encontrar, é plausível mas não necessária. (...) É claro, portanto, que devemos procurar uma demonstração do presente teorema, e que este é estranho ao carácter especial dos postulados.

O próprio Euclides e muitos dos seus sucessores tentaram demonstrar esta proposição a partir de outros axiomas da geometria. Mas sempre em vão. Esta impossibilidade foi durante séculos o escândalo da geometria e o desespero dos geômetras. A primeira tentativa de demonstração de que há conhecimento é de Ptolomeu. Outro exemplo de uma tentativa frustrada de contornar o quinto postulado de Euclides é feita por John Wallis (1616 - 1703), matemático britânico antecessor de Isaac Newton (1643 - 1727). De fato, Wallis não fez mais do que propor um novo enunciado do quinto postulado de Euclides.

O padre jesuíta G. Saccheri (1667 - 1733) foi talvez o primeiro a ensaiar uma abordagem inteiramente nova. No seu último livro, "*Ab omni naevo vindicatus*", tentou utilizar a técnica de redução ao absurdo, admitindo a negação do postulado do paralelismo de Euclides com vista a obter algum absurdo ou contradição. Sem saber, Saccheri tinha descoberto a geometria não-euclidiana! O trabalho de Saccheri permaneceu ignorado durante um século e meio.

Outros grandes matemáticos, como Karl Friedrich Gauss (1777 - 1855), o príncipe dos matemáticos, redescobriram e desenvolveram a geometria em bases semelhantes às de Saccheri (negando o quinto postulado), sem nunca chegarem a uma contradição. Gauss chega mesmo a escrever:

Estou cada vez mais convencido de que a necessidade da nossa geometria (euclidiana) não pode ser demonstrada, pelo menos não pela razão humana, nem por culpa dela. Talvez, numa outra vida, consigamos obter a intuição sobre a natureza do espaço que, no presente, é inatingível.

Outros, mais ousados, não recuaram perante o estranho mundo novo que se abria a seus olhos. O jovem húngaro Janos Bolyai (1802 - 1860) admite a negação do postulado do paralelismo de Euclides como hipótese não absurda, isto é, como um novo postulado, a juntar aos postulados habituais da geometria absoluta. Pela mesma época, e trabalhando independentemente, o jovem russo Nicolai Lobachewski (1792 - 1856) publica em 1829 a sua versão da geometria não euclidiana à qual chama, primeiramente "imaginária" e depois "pangeometria". Atualmente, esta geometria é chamada Geometria Hiperbólica.

Foi necessário esperar até ao século XIX para que Gauss, Janos Bolyai, Bernard Riemann e Nicolai Ivanovich Lobachevski conseguissem demonstrar que se trata efetivamente de um axioma, necessário e independente dos outros. Supuseram que o postulado de Euclides não era verdadeiro e substituíram-no por outros axiomas:

- Por um ponto exterior a uma reta, podemos traçar uma infinidade de paralelas a esta reta (geometria de Lobachevski);
- Por um ponto exterior a uma reta não podemos traçar nenhuma paralela a esta reta (geometria de Riemann).

Todos então se deram conta de que, substituindo o axioma das paralelas, era possível construir duas geometrias diferentes da Geometria Euclidiana, igualmente coerentes e que não conduziam a nenhuma contradição. Apesar de serem dificilmente concebíveis, estas duas novas geometrias foram pouco a pouco reconhecidas como alternativas legítimas.

Chegou-se mesmo a demonstrar que, se qualquer das duas pudesse apresentar alguma contradição, a própria Geometria Euclidiana seria também contraditória. Desde então, encontramos-nos perante três sistemas geométricos diferentes:

- A Geometria Euclidiana, por vezes também chamada parabólica;
- A Geometria de Lobachevski, também chamada hiperbólica;
- A Geometria do Riemann, também chamada elíptica ou esférica.

As duas últimas recebem o nome de geometrias não euclidianas. Estas novas geometrias permitiram às ciências exatas do século XX uma série de avanços, entre os quais a elaboração da Teoria da Relatividade de Albert Einstein (1879 - 1955), que evidenciou as aplicações práticas dessas teorias.

De fato, conclui-se que o quinto postulado de Euclides é o que distingue a geometria não euclidiana da Geometria Euclidiana.

As Geometrias Elípticas e Hiperbólicas, ao contrário da Geometria Euclidiana, são definidas sobre a superfície de uma esfera ou de um hiperboloide (algo parecido com a sela de um cavalo), sendo convencionado que uma superfície esférica tem uma curvatura positiva, enquanto que a superfície de um hiperboloide tem curvatura negativa. A Figura 2.3 ilustra a representação de retas paralelas nessas superfícies esféricas.

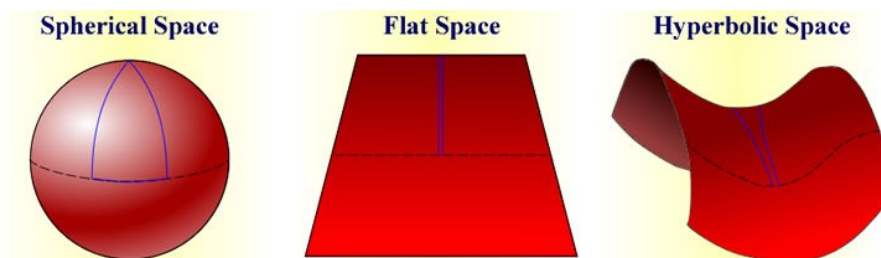


Figura 2.3: Retas paralelas nas superfícies esférica, plana e hiperbólica

Em uma superfície com curvatura negativa a soma dos ângulos internos de um triângulo traçado nessa superfície é menor que 180° . No caso de uma superfície com curvatura nula, a soma desses ângulos internos é igual a 180° e ainda, quando a curvatura é positiva, temos a soma dos ângulos internos maior que 180° . A Figura 2.4 exemplifica essas superfícies.

Na Geometria Hiperbólica, o postulado de Euclides é substituído pelo que afirma que, por um ponto P , fora de uma reta r , existe mais de uma paralela a esta reta r , enquanto que na Geometria Elíptica postula-se que não existe nenhuma paralela.

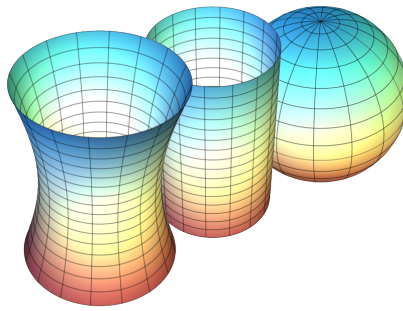


Figura 2.4: hiperbolóide, cilindro e esfera

A **pseudo-esfera** (Figura 2.5) e a **esfera** são as superfícies tridimensionais adequadas á modelagem, respectivamente, das Geometrias Hiperbólica e Elíptica. A esfera tem curvatura positiva e a pseudo-esfera curvatura negativa, enquanto que o plano, superfície de curvatura nula, está ligado à Geometria Euclidiana que pode ser considerada o meio termo entre as duas clássicas geometrias não-euclidianas.

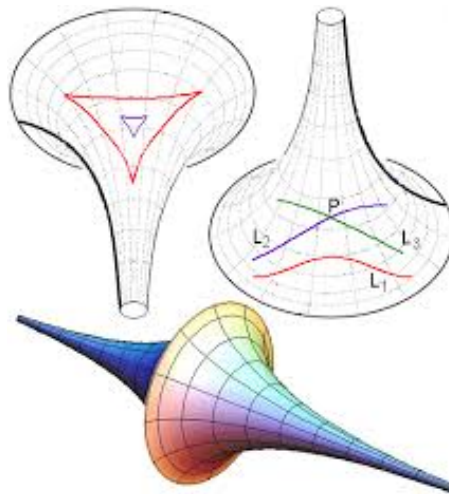


Figura 2.5: Pseudo-esferas

2.2 Riemann e a base da Geometria Esférica

A geometria de Riemann, que abandona a noção de um ponto "estar entre" dois outros, foi considerada pela primeira vez na aula inaugural pronunciada em 1851 por Georg Friedrich Bernhard Riemann (1826 - 1866) para sua admissão como professor-adjunto da Universidade de Göttingen. Na verdade, Riemann, na ocasião, apontou as possibilidades de outras geometrias e, conseqüentemente, outros espaços, o que motivou, a partir de então, os nomes geometrias ou espaços de Riemann.(COUTINHO, 2001)

Postulado 2. *"Quaisquer duas retas em um plano têm um ponto de encontro."*

Uma das maneiras de interpretar o postulado acima, também segundo COUTINHO (2001), seria pensar na superfície esférica, onde "retas" seriam os círculos máximos ou geodésicas da superfície esférica. Nessa superfície, quaisquer dois círculos máximos se interceptam, aliás, em mais de um ponto. Evita-se inconveniências considerando idênticos os dois pontos de interseção. Na Figura 2.6, os círculos máximos, ou seja, as "retas" ACA' e ADA' , perpendiculares à "reta" $BCDE$, intersectam-se nos pontos antípodas A e A' (extremidades de um mesmo diâmetro da esfera). A "reta" perpendicular às retas ACA' e ADA' é a polar comum dos pontos A e A' , e estes dois pontos são os pólos da "reta" $BCDE$. A distância de A ou A' a qualquer ponto da "reta" $BCDE$ é constante. Note-se que duas "retas" secantes como as "retas" ACA' e ADA' da Figura 2.6, têm em comum uma única "reta" perpendicular $BCDE$.

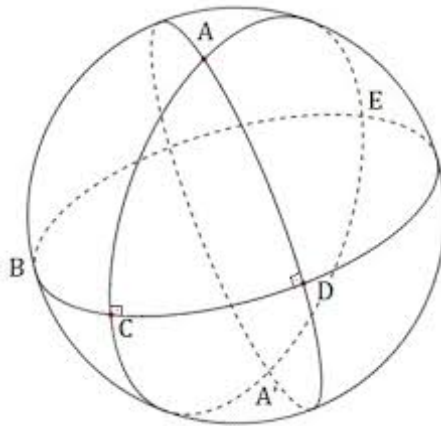


Figura 2.6: Esfera

3 GEOMETRIA ESFÉRICA: ELEMENTOS FUNDAMENTAIS

Nesta seção apresentaremos algumas definições e teoremas fundamentais da Geometria Esférica, muitos deles análogos aos da Geometria Euclidiana, necessários a compreensão das seções e capítulos posteriores.

3.1 Definições

Definição 3.1.1 (Esfera). *Seja O um ponto e r um número real positivo. Chama-se esfera de centro O e raio r ao conjunto dos pontos P do espaço, tais que, a distância entre O e P seja menor ou igual do que r , isto é, $d(O,P) \leq r$.*

Sendo assim, concluímos que a esfera é um sólido geométrico.

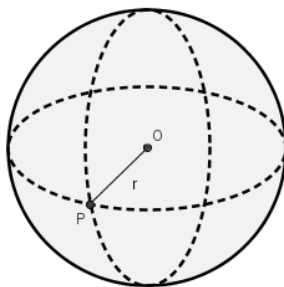


Figura 3.1: Esfera de raio r e centro O

Definição 3.1.2 (Superfície Esférica). *Chama-se superfície esférica de centro O e raio r ao conjunto dos pontos P do espaço, tais que, a distância entre O e P seja igual a r , isto é $d(O,P) = r$.*

Apesar de a definição 3.1.2 se referir a uma superfície esférica, existem outros tipos de superfícies como uma superfície plana definida por uma folha de papel, a superfície definida pela terra, pela casca de um ovo etc. Como definiríamos melhor o conceito de

superfície, para SAMPAIO (2008) superfícies são objetos geométricos de duas dimensões que não existem no mundo real, mas somente na nossa imaginação, pois não possuem espessura. O que acabamos de definir é apenas um conceito intuitivo sem pretensões de formalidade, que só é alcançada com conceitos de topologia e cálculo avançado que extrapolam ao propósito deste trabalho.

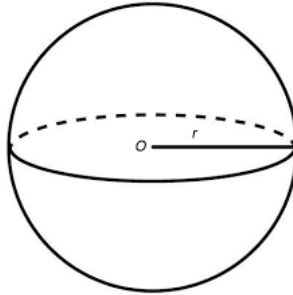


Figura 3.2: Superfície esférica de raio r e centro O

Definição 3.1.3 (Diâmetro da superfície esférica). *É o segmento de reta que contém o centro da esfera e cujos extremos pertencem à superfície esférica. Pontos antípodas são pontos opostos de um mesmo diâmetro situados na superfície esférica.*

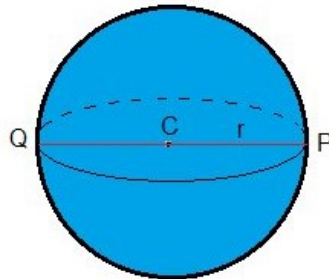


Figura 3.3: Diâmetro da superfície esférica e pontos antípodas Q e P

Teorema 3.1.1 (Circunferência Máxima). *A interseção de uma superfície esférica com um plano passando pelo seu centro é uma circunferência de mesmo centro e mesmo raio, que é o raio da superfície esférica.*

Demonstração. Seja S uma superfície esférica com centro O e raio r e um plano β que passa por O . A interseção $S \cap \beta$ é o conjunto dos pontos de β cuja distância a O é igual a r . E essa definição coincide com a de uma circunferência de centro O e raio r . \square

O plano β da Figura 3.4, divide a superfície esférica em dois hemisférios.

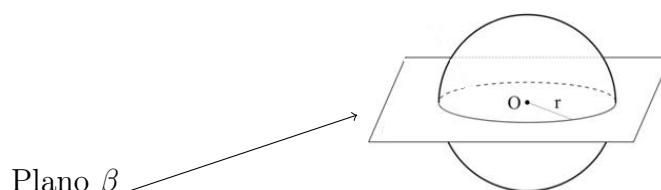


Figura 3.4: Circunferência máxima obtida com um plano passando por O

Definição 3.1.4 (Elementos notáveis da superfície esférica).

- *Eixo - (e): É qualquer reta que contém o centro O .*
- *Polos: São os pontos de interseção do eixo e com a superfície esférica.*
- *Paralelo: É a circunferência cujo plano é perpendicular ao eixo.*
- *Equador: É a circunferência máxima cujo plano é perpendicular ao eixo.*
- *Meridiano: É uma semicircunferência máxima cujo plano contém o eixo e , e liga os polos.*

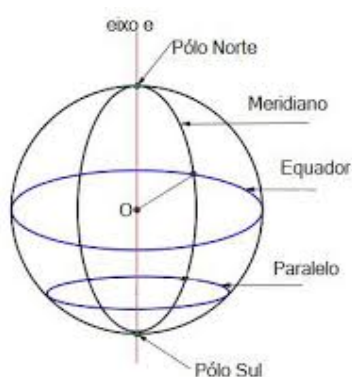


Figura 3.5: Elementos da superfície esférica

Definição 3.1.5 (Ângulo Esférico). *É o ângulo formado por dois arcos de circunferências máximas; quando dois arcos de circunferência máxima se intersectam, o ângulo α formado por esses dois arcos é o ângulo entre as semiretas tangentes a esses arcos.*

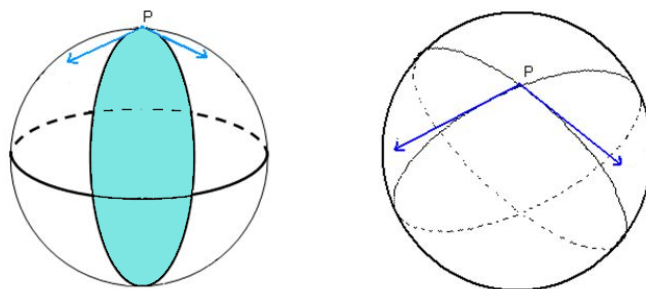


Figura 3.6: Ângulo Esférico

O ponto P (Figura 3.6) é o ponto de intersecção dos dois arcos e, é também, a origem das semirretas que determinam o ângulo α .

Definição 3.1.6 (Fuso Esférico). *Também conhecido como Biângulo Esférico é a região da superfície esférica compreendida entre dois meridianos. Esses meridianos possuem dois pontos em comum, diametramente opostos, que são os vértices do fuso e os meridianos são os lados do fuso.*

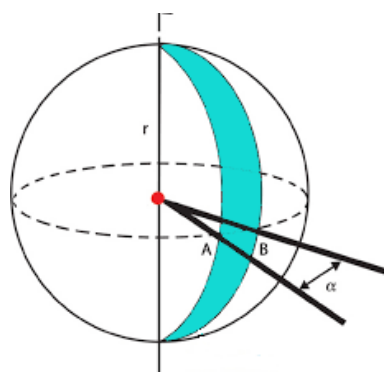


Figura 3.7: Fuso Esférico

Cada meridiano está contido em uma circunferência máxima distinta. Logo, as duas circunferências máximas descritas na figura determinam dois fusos esféricos antípodas, isto é, um fuso completo ou duplo, conforme a Figura 3.8.

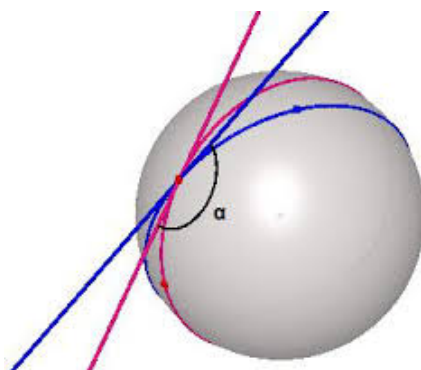


Figura 3.8: Fusos Esféricos Antípodas

Definição 3.1.7 (Geodésica ou Reta). *É a curva, contida na superfície esférica, que minimiza a distância entre dois pontos distintos. Ou seja, é o comprimento do menor arco de circunferência máxima que passa por dois pontos.*

A geodésica, em um sentido amplo, é a linha que estabelece o menor caminho entre dois pontos de uma superfície. Na superfície cilíndrica, por exemplo, temos a reta e a espiral, dependendo das posições dos pontos envolvidos. Na geometria do plano, dois pontos determinam uma única reta. Na Geometria Esférica acontece o mesmo: por dois pontos passa um, e somente um círculo máximo. Conclusão: a reta está para o plano, assim como o círculo máximo está para a superfície esférica. Diz-se, então, que a "reta" da esfera é o círculo máximo, ou, em linguagem técnica: o círculo máximo é a geodésica da superfície esférica. E mais: o círculo máximo, apesar de ilimitado, é finito, enquanto a reta é, também, ilimitada, porém infinita.

Sendo assim, podemos considerar que, uma reta na Geometria Esférica, é a interseção da superfície esférica com um plano que passa pelo centro da esfera.

Entretanto, na superfície esférica, duas de suas "retas", ou melhor, duas geodésicas sempre se intersectam em dois pontos, extremidades de um mesmo diâmetro. Equivale a dizer: não existem círculos máximos paralelos. Nesse sentido, pode-se dizer que a Geometria Esférica não é euclidiana.

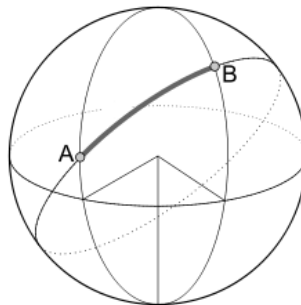


Figura 3.9: Geodésica

Definição 3.1.8 (Triângulo Esférico). *É a superfície limitada por três arcos de circunferências máximas, contida em algum hemisfério, sendo estes arcos menores que uma semicircunferência máxima.*

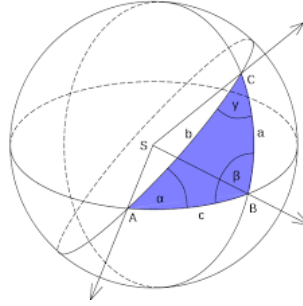


Figura 3.10: Triângulo Esférico

Na Figura 3.10 o triângulo esférico possui vértices A, B e C, ângulos internos α , β e γ e seus lados são as geodésicas a, b e c.

Teorema 3.1.2. A área S de uma superfície esférica de raio r é dada por $S = 4\pi r^2$.

Demonstração. Considere a equação da circunferência $y^2 + x^2 = r^2$ onde podemos concluir que $y = f(x) = \sqrt{r^2 - x^2}$. Tomemos a superfície esférica obtida pela rotação da curva $y = f(x)$, $a \leq x \leq b$, ao redor do eixo Ox, em que f é positiva e tem derivada contínua. A área dessa superfície será obtida pela fórmula

$$S = \int_a^b 2\pi f(x) \sqrt{1 + [f'(x)]^2} dx$$

Derivando $f(x)$ teremos $f'(x) = \frac{1}{2}(r^2 - x^2)^{-\frac{1}{2}}(-2x)$, logo $f'(x) = \frac{-x}{\sqrt{r^2 - x^2}}$

E ainda, $\sqrt{1 + [f'(x)]^2} = \sqrt{1 + \frac{x^2}{r^2 - x^2}} = \sqrt{\frac{r^2 - x^2 + x^2}{r^2 - x^2}} = \frac{r}{\sqrt{r^2 - x^2}}$

Dessa forma, $S = 2\pi \int_{-r}^r f(x) \sqrt{1 + [f'(x)]^2} dx = 2\pi \int_{-r}^r \sqrt{r^2 - x^2} \frac{r}{\sqrt{r^2 - x^2}} dx$

Então, $S = 2\pi r \int_{-r}^r dx = 2\pi r(r) - 2\pi r(-r)$

Logo, $S = 2\pi r^2 + 2\pi r^2$, $S = 4\pi r^2$ □

Corolário 3.1.1. A área S_f de um fuso esférico é dada por $S_f = 2\alpha r^2$, onde r é o raio da superfície esférica e α o ângulo do fuso esférico.

Demonstração. Como a área do fuso esférico é diretamente proporcional ao ângulo α correspondente, tendo o seu valor máximo igual a 2π quando atinge uma superfície esférica completa, podemos de maneira imediata proceder a uma regra de três simples, com efeito

$$\frac{S_f}{4\pi r^2} = \frac{\alpha}{2\pi}$$

$$\text{Logo, } S_f = \frac{4\pi r^2 \alpha}{2\pi} = 2\alpha r^2 \quad \square$$

Teorema 3.1.3. *Dado um fuso esférico completo ϕ cujo ângulo mede α radianos. Qualquer plano que contenha o centro da superfície esférica a decompõe em dois hemisférios H_1 e H_2 . As partes R_1 e R_2 do fuso completo ϕ contidas em cada um desses hemisférios possuem a mesma área igual a $2\alpha r^2$.*

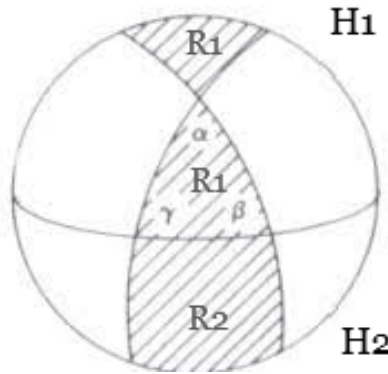


Figura 3.11: A região hachurada $R = R_1 \cup R_2$ representa um fuso completo com partes pertencentes aos hemisférios H_1 e H_2

Demonstração. De acordo com LIMA (2011). Como R_1 e R_2 são figuras antípodas, isto é, cada ponto de R_1 é o antípoda de um ponto em R_2 e vice-versa. Temos ainda que $R_1 = s \cup t$ é a reunião de dois triângulos esféricos com um vértice em comum e $R_2 = s' \cup t'$ é a união dos triângulos antípodas de s e t . Dessa maneira, é suficiente provar que um triângulo esférico t e seu antípoda t' têm a mesma área. Observamos que t e t' têm ângulos iguais e lados congruentes, dois a dois, mas t e t' não são congruentes; não é possível, por um movimento rígido, sobrepor exatamente um ao outro por meio de movimento, a menos que t e t' sejam isósceles. Observamos que se os triângulos esféricos t e t' forem isósceles então t deverá ser congruente ao seu antípoda t' , logo esses dois triângulos terão a mesma área. No caso geral, procede-se da seguinte maneira. Os pontos A , B e C vértice de t , conforme a Figura 3.12, determinam um pequeno círculo e portanto uma calota ¹ esférica que contém o triângulo esférico t . Seja P o polo dessa calota. (P é o ponto de interseção da calota com a perpendicular ao plano ABC tirada pelo centro do círculo). Os arcos de

¹Uma calota esférica, é a parte de uma esfera cortada por um plano. Se tal plano passa pelo centro da esfera, logicamente, a altura da calota é igual ao raio da esfera, e a calota esférica será uma semiesfera.

círculo máximo PA, PB e PC têm o mesmo comprimento, logo os triângulos esféricos PAB, PBC e PAC são isósceles. Se o ponto P estiver no interior do triângulo t (ABC), teremos $S_t = S(PAB) + S(PBC) + S(PAC)$, onde S representa a área. De maneira análoga, pode-se construir o mesmo raciocínio com o triângulo antípoda t'(A'B'C'), decompondo-o como reunião justaposta dos triângulos isósceles P'A'B', P'B'C' e P'A'C', cada um deles antípoda do seu correspondente em t. Dessa forma teremos $S_t = S'_t$.

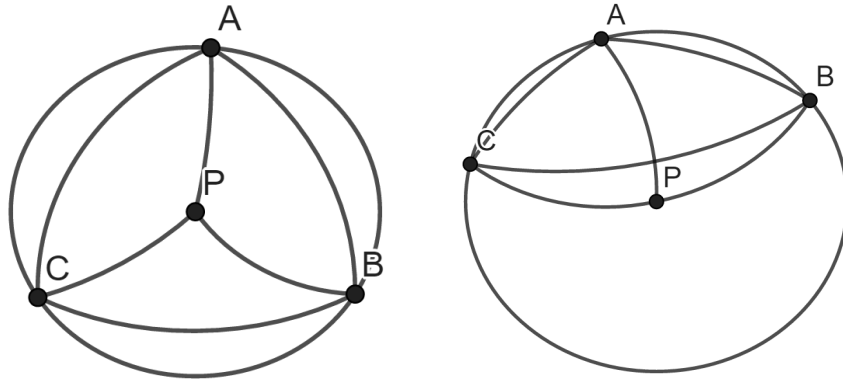


Figura 3.12: O polo do triângulo ABC pode estar dentro ou fora de ABC

Pode ocorrer, entretanto, que o polo P esteja situado fora do triângulo t. Neste caso, $S_t = S(PAB) + S(PAC) - S(PBC)$. Uma situação análoga ocorre em t' e concluiremos também que $S_t = S'_t$.

□

Teorema 3.1.4 (Fórmula de Girard). . *A área de um triângulo esférico com ângulos internos α , β e γ , em uma superfície esférica de raio r , é igual a $r^2(\alpha + \beta + \gamma - \pi)$.*

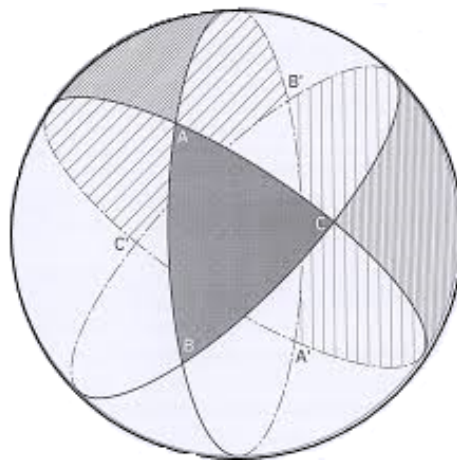


Figura 3.13: Triângulo Esférico ABC

Demonstração. Sejam os ângulos internos α , β e γ de um triângulo esférico, e sejam A, B e C os respectivos vértices correspondentes. As três circunferências de círculo máximo

dividem a esfera em seis fusos, dois deles de amplitude α com polos em A e A' (ponto antípoda de A), dois de amplitude β com polos em B e B' (ponto antípoda de B) e dois de amplitude γ com polos em C e C' (ponto antípoda de C). Um dos fusos de amplitude α contém o triângulo esférico ABC e o outro fuso contém o triângulo A'B'C', triângulo antípoda de ABC. Denotemos a região união destes dois fusos por AA'. O mesmo ocorre com os dois fusos de amplitude β (denotemos a sua união por BB') e os dois de amplitude γ (denotemos a sua união por CC').

$$\text{Então, } AA' \cap BB' = AA' \cap CC' = BB' \cap CC' = ABC \cup A'B'C',$$

Como a esfera pode ser obtida da união das regiões AA', BB' e CC', temos que a área da esfera (S_c) = S(AA') + S(BB') + S(CC') - 2S(ABC) - 2S(A'B'C')

Mas como S(ABC) = S(A'B'C'), pois a aplicação que leva cada ponto P da esfera no seu ponto antípoda P' é claramente uma isometria ², logo também será equiareal ³. Consequentemente,

$$S(ABC) = \frac{1}{4} (S(AA') + S(BB') + S(CC') - S_c)$$

Aplicando o Teorema 3.1.2 e o Corolário 3.1.1 teremos,

$$S(ABC) = \frac{1}{4} (4\alpha r^2 + 4\beta r^2 + 4\gamma r^2 - 4\pi r^2)$$

$$\text{Logo, } S(ABC) = r^2 (\alpha + \beta + \gamma - \pi).$$

□

LIMA (2011) faz as seguintes considerações á respeito da fórmula de Girard:

Na fórmula de Girard, a diferença $\frac{S(ABC)}{r^2} = \alpha + \beta + \gamma - \pi$ é chamada de "excesso esférico". Para um triângulo de área muito pequena, o excesso esférico é insignificante. Por outro lado, se tomarmos um triângulo esférico na superfície da terra com um lado sobre o equador e um vértice no polo norte, os outros dois lados serão arcos de meridianos, logo os dois ângulos serão retos. Se a base for um arco de um quarto do equador, os três ângulos desse triângulos serão todos retos. Pode-se imaginar triângulos esféricos com $\alpha + \beta + \gamma$ tão próximo de 6 ângulos retos quanto se deseje. Basta tomar os três vértices equidistantes

²Uma isometria é uma transformação geométrica do plano que conserva os comprimentos dos segmentos de reta e as amplitudes dos ângulos.

³Aplicação equiareal é aquela que preserva as áreas envolvidas.

e bem próximos do equador. Resulta ainda da fórmula de Girard que se s e t são triângulos situados sobre a mesma esfera e os ângulos de s são iguais aos ângulos de t então s e t possuem a mesma área. Na realidade, pode-se provar bem mais: se os ângulos de s são iguais aos de t (sempre supondo s e t sobre a mesma esfera) então os lados de s também são iguais aos de t . Isto é bem diferente do que acontece na Geometria Plana.

O resultado da fórmula de Girard aponta que, diferentemente do que acontece na Geometria Euclidiana plana, na Geometria Esférica a soma dos ângulos internos de um triângulo sempre é superior a π . Essa conclusão apresenta algumas consequências relevantes, quais sejam:

- Não existe nenhuma isometria entre a esfera e o plano (ou mesmo entre uma parte da esfera e uma parte do plano). Em termos cartográficos, isto significa que é impossível termos um mapa (plano) de uma porção da superfície terrestre que represente distâncias com total precisão. Por que? Porque tal isometria teria que preservar distâncias e ângulos, e teria que aplicar circunferências de círculos máximo (que são as geodésicas na esfera) em retas (que são as geodésicas no plano). Portanto a soma dos ângulos internos de um triângulo esférico teria que coincidir com a soma dos ângulos internos do correspondente triângulo no plano, que é π , e isto implicaria que o triângulo esférico tivesse área nula.
- Em particular, não há semelhança de triângulos sobre a mesma esfera, salvo quando a razão de semelhança é igual a 1. Esta última afirmação também pode ser constatada se lembrarmos que dois arcos de círculos semelhantes subtendem o mesmo ângulo central e a razão entre seus comprimentos (igual a razão de semelhança) é a mesma razão entre os raios dos círculos a que pertencem, portanto arcos de circunferências máximas sobre a mesma esfera só podem ser semelhantes quando têm o mesmo comprimento. Dois triângulos semelhantes na Geometria Euclidiana têm os mesmos ângulos mas podem ser de tamanhos diferentes. Contudo, na Geometria Esférica os ângulos de um triângulo determinam a sua área e portanto o seu tamanho e forma.
- A Fórmula de Girard pode ser estendida a qualquer *polígono esférico convexo* (definido pela interseção de n circunferências de círculo máximo):
se $\alpha_1, \alpha_2, \alpha_3, \dots, \alpha_n$ são os ângulos internos do polígono, a sua área é igual a

$$r^2 \left(\sum_{i=1}^n \alpha_i - (n-2)\pi \right)$$

A fórmula anterior é conhecida como *Fórmula de Gauss-Bonnet* e pode ser facilmente provada dividindo o polígono em triângulos e utilizando a fórmula de Girard. Contudo, foge ao propósito desse trabalho um maior aprofundamento nesse tema. De qualquer maneira, a fim de ilustrar a extensão da fórmula de Girard para qualquer superfície arbitrária, tomemos como exemplo uma pseudo-esfera, isto é, a superfície de revolução definida pela curva geratriz

$$\gamma(u) = \left(e^u, 0, \sqrt{1 - e^{2u}} - \cosh^{-1} \left(\frac{1}{e^u} \right) \right) \text{ com } u \in (-\infty, 0]$$

Esta curva geratriz é conhecida como *tractriz* e pode ser observada na Figura 3.14.

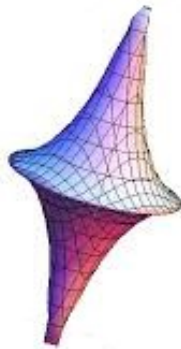


Figura 3.14: Pseudo-Esfera

A superfície mostrada apresenta exemplo de triângulo de ângulos internos α, β, γ cuja área é igual a $\pi - \alpha - \beta - \gamma$, o que significa que na geometria da pseudo-esfera a soma dos ângulos de um triângulo sempre será inferior a π , e isso representa mais um exemplo de *geometria não euclidiana*.

Uma vez demonstrada a fórmula de Girard para triângulos esféricos pode-se vislumbrar uma nova possibilidade de demonstração do famoso Teorema de Euler para poliedros convexos. Diversas outras demonstrações haviam sido apresentadas para esse teorema, dentre elas, destacam-se as demonstrações de Cauchy e do professor "Zoroastro Azambuja Filho", ambas comentadas em LIMA (2011), mas nenhuma é tão clara, simples e inteligível quando a demonstração apresentada por Legendre.

Visando uma melhor sequência didática, apresentaremos a demonstração de Legendre para o Teorema de Euler no apêndice deste trabalho.

4 TRIGONOMETRIA ESFÉRICA

Em Matemática, a trigonometria esférica estuda as propriedades geométricas dos triângulos esféricos, em especial as relações que envolvem ângulos esféricos e arcos esféricos. É a área da Geometria Esférica que estuda os polígonos que se formam sobre a superfície das esferas, em especial, os triângulos. O estudo de trigonometria esférica tem especial relevância em náutica e navegação para determinar a posição de uma embarcação em alto-mar mediante a observação dos corpos celestes, objetivo principal desse trabalho.

No capítulo anterior introduzimos o conceito de triângulo esférico e algumas definições relacionadas aos mesmos deixando para o presente capítulo a apresentação das ferramentas necessárias a resolução desses triângulos, onde serão utilizadas as leis que relacionam seus elementos. Resolver um triângulo esférico é determinar três de seus elementos quando são conhecidos os outros três. Os elementos de um triângulo esférico são:

- Três ângulos: são os ângulos esféricos formados nos vértices do triângulo, que representaremos por A, B e C;
- Três lados: são os arcos de circunferências máximas que unem os três vértices, dois a dois, os quais denotaremos por a, b e c.

Cada elemento desconhecido de um triângulo esférico é calculado em função de outros três, proporcionando, em cada caso, uma combinação de quatro elementos. Como são seis elementos de um triângulo, teremos

$$C_4^6 = \binom{6}{4} = 15$$

O valor obtido acima, representa a quantidade de fórmulas necessárias a contemplar todas as soluções nos triângulos esféricos. Obviamente nos concentraremos nas principais relações de triângulos esféricos procurando, na medida do possível, estabelecer analogias com as relações da Geometria Euclidiana. MIGUENS (1999)

4.1 Fórmula Fundamental ou Lei dos Cossenos

A fórmula fundamental equivale à Lei dos Cossenos da trigonometria esférica, e recebe essa denominação porque todas as outras fórmulas para triângulos esféricos podem ser obtidas a partir dela. A fórmula fundamental pode ser descrita pelo teorema abaixo:

Teorema 4.1.1. *Seja ABC um triângulo esférico com ângulos internos A , B e C e cujos lados opostos medem a , b e c , respectivamente. Então, o cosseno de um lado é igual ao produto do cosseno dos outros dois lados mais o produto dos senos dos mesmos lados pelo cosseno do ângulo por eles formado.*

$$\cos a = \cos b \cos c + \sin b \sin c \cos A \quad (4.1)$$

A fórmula acima, além de fórmula fundamental ainda é conhecida como "fórmula dos quatro elementos-lado".

Demonstração. Considere o triângulo esférico ABC (Figura 4.1) de lados a , b e c , sendo b e c menores que 90° ; $OADE$ o triedro associado ao triângulo; $OA = OB = OC = 1$ raio da esfera; AE e AD tangentes em A aos lados b e c do triângulo. Assim, o ângulo formado por essas tangentes mede A , que é um dos ângulos do triângulo esférico.

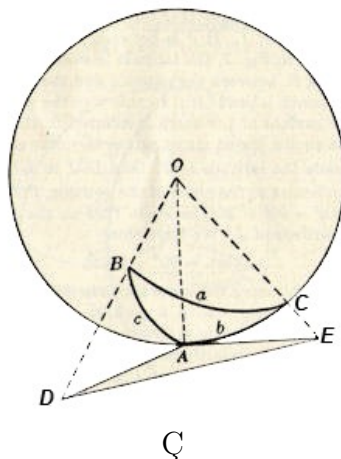


Figura 4.1: Triângulo esférico ABC e triedro $OADE$

Observe que os ângulos $D\hat{O}E$, $A\hat{O}E$, $A\hat{O}D$ das faces do triedro possuem as mesmas medidas dos lados a , b e c do triângulo esférico ABC .

Por outro lado, devido ao fato de as tangentes em A serem perpendiculares ao raio R em A , temos que os triângulos OAE e OAD , formados pelas tangentes AE e AD , e os prolongamentos OE e OD são, ambos retângulos em A .

Aplicando a lei dos cossenos aos triângulos ODE e ADE temos:

$$\overline{DE}^2 = \overline{OE}^2 + \overline{OD}^2 - 2.\overline{OE}.\overline{OD}.\cos a$$

$$\overline{DE}^2 = \overline{AE}^2 + \overline{AD}^2 - 2.\overline{AE}.\overline{AD}.\cos A$$

Igualando os primeiros membros das relações acima teremos:

$$\overline{OE}^2 + \overline{OD}^2 - 2.\overline{OE}.\overline{OD}.\cos a = \overline{AE}^2 + \overline{AD}^2 - 2.\overline{AE}.\overline{AD}.\cos A \quad (4.2)$$

Como os triângulos OAE e OAD são retângulos em A, valem as relações trigonométricas abaixo:

$$\begin{array}{llll} \cos b = \frac{\overline{OA}}{\overline{OE}}; & \cos b = \frac{1}{\overline{OE}}; & \sec b = \overline{OE}; & \sec^2 b = \overline{OE}^2 \\ \tan b = \frac{\overline{AE}}{\overline{OA}}; & \tan b = \overline{AE}; & \tan^2 b = \overline{AE}^2 & \\ \cos c = \frac{\overline{OA}}{\overline{OD}}; & \cos c = \frac{1}{\overline{OD}}; & \sec c = \overline{OD}; & \sec^2 c = \overline{OD}^2 \\ \tan c = \frac{\overline{AD}}{\overline{OA}}; & \tan c = \overline{AD}; & \tan^2 c = \overline{AD}^2 & \end{array}$$

Substituindo os resultados anteriores na Equação 4.2 vem que:

$$\sec^2 b + \sec^2 c - 2 \sec b . \sec c . \cos a = \tan^2 b + \tan^2 c - 2 . \tan b . \tan c . \cos A$$

Por outro lado, temos as identidades trigonométricas $\sec^2 b = 1 + \tan^2 b$ e $\sec^2 c = 1 + \tan^2 c$, dessa forma, o primeiro membro da equação anterior passa a ser:

$$1 + \tan^2 b + 1 + \tan^2 c - 2 . \sec b . \sec c . \cos a = \tan^2 b + \tan^2 c - 2 . \tan b . \tan c . \cos A$$

Que equivale a,

$$2 - 2 . \sec b . \sec c . \cos a = -2 . \tan b . \tan c . \cos A$$

Dividindo os dois membros da equação anterior por $(2 \sec b . \sec c)$, teremos então:

$$\frac{1}{\sec b . \sec c} - \cos a = -\frac{\tan b . \tan c . \cos A}{\sec b . \sec c}$$

Como, $\cos b = \frac{1}{\sec b}; \cos c = \frac{1}{\sec c}; \frac{\tan b}{\sec b} = \sen b$ e $\frac{\tan c}{\sec c} = \sen c$

Teremos então,

$$\cos b . \cos c - \cos a = -\sen b . \sen c . \cos A$$

E finalmente,

$$\cos a = \cos b \cdot \cos c + \sin b \cdot \sin c \cdot \cos A$$

□

De maneira análoga, considerando os lados b e c opostos, respectivamente, aos ângulos B e C , teremos,

$$\cos b = \cos a \cdot \cos c + \sin a \cdot \sin c \cdot \cos B$$

$$\cos c = \cos a \cdot \cos b + \sin a \cdot \sin b \cdot \cos C$$

A prova anterior foi realizada considerando os lados b e c menores que 90° . Mostraremos agora que a mesma fórmula se aplica a qualquer triângulos. Em outros termos, os lados b e c podem ser maiores que 90° .

Qualquer triângulo esférico de uma superfície esférica sempre estará associado ao seu triângulo suplementar, com o qual forma um fuso esférico,

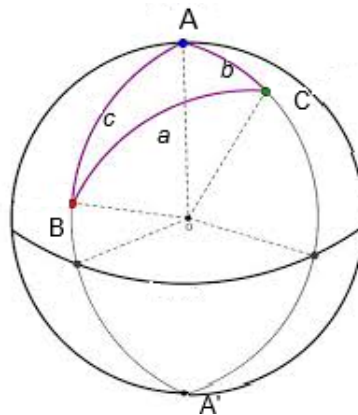


Figura 4.2: Triângulo ABC e triângulo suplementar A'BC

O triângulo ABC representado na Figura 4.2, com b e c menores que 90° , está associado ao triângulo A'BC, com lados $180^\circ - b$, e $180^\circ - c$.

Aplicando a Fórmula 4.2 no triângulo A'BC teremos:

$$\cos a = \cos(180^\circ - b) \cdot \cos(180^\circ - c) + \sin(180^\circ - b) \cdot \sin(180^\circ - c) \cdot \cos A'$$

Como,

$$\cos(180^\circ - b) = -\cos b; \quad \cos(180^\circ - c) = -\cos c; \quad \sin(180^\circ - b) = \sin b \quad \text{e} \\ \sin(180^\circ - c) = \sin c.$$

Teremos então:

$$\cos a = (-\cos b) \cdot (-\cos c) + \operatorname{sen} b \cdot \operatorname{sen} c \cdot \cos A'$$

Por serem ângulos de um mesmo fuso, implicará $A'=A$, logo:

$$\cos a = \cos b \cdot \cos c + \operatorname{sen} b \cdot \operatorname{sen} c \cdot \cos A$$

Observemos que, retirando também a hipótese imposta ao raio de ser unitário, a fórmula sofre pequenas alterações, passando para

$$\cos\left(\frac{a}{R}\right) = \cos\left(\frac{b}{R}\right) \cdot \cos\left(\frac{c}{R}\right) + \operatorname{sen}\left(\frac{b}{R}\right) \cdot \operatorname{sen}\left(\frac{c}{R}\right) \cdot \cos A$$

4.2 Analogia dos Senos ou Lei dos Senos

O termo "*analogia*" é uma denominação arcaica para proporcionalidade. Assim, podemos compreender a analogia dos senos como fórmula da proporcionalidade dos senos, que é apresentada no teorema a seguir,

Teorema 4.2.1. *Seja ABC um triângulo esférico com ângulos internos A, B e C e cujos lados opostos medem a, b e c, respectivamente. Então, os senos dos lados são proporcionais aos senos dos ângulos opostos.*

$$\frac{\operatorname{sen} A}{\operatorname{sen} a} = \frac{\operatorname{sen} B}{\operatorname{sen} b} = \frac{\operatorname{sen} C}{\operatorname{sen} c} \quad (4.3)$$

Apesar da pouca contribuição árabe na Astronomia e ciências do século XI, é atribuída ao matemático árabe Abu Nasr Mansur, que viveu nesse século, a descoberta da lei dos senos. COUTINHO (2001)

Demonstração. Considere um triângulo esférico de lados a, b e c . Partindo-se da fórmula fundamental, Fórmula 4.1, temos

$$\operatorname{sen} b \cdot \operatorname{sen} c \cdot \cos A = \cos a - \cos b \cdot \cos c$$

Elevando ao quadrado os dois membros da equação, temos

$$\operatorname{sen}^2 b \cdot \operatorname{sen}^2 c \cdot \cos^2 A = \cos^2 a - 2 \cdot \cos a \cdot \cos b \cdot \cos c + \cos^2 b \cdot \cos^2 c$$

Como $\cos^2 A = 1 - \sin^2 A$ (identidade trigonométrica), então, substituindo apenas no primeiro membro teremos

$$\sin^2 b \cdot \sin^2 c \cdot (1 - \sin^2 A) = \cos^2 a - 2 \cdot \cos a \cdot \cos b \cdot \cos c + \cos^2 b \cdot \cos^2 c$$

$$\sin^2 b \cdot \sin^2 c - \sin^2 b \cdot \sin^2 c \cdot \sin^2 A = \cos^2 a - 2 \cdot \cos a \cdot \cos b \cdot \cos c + \cos^2 b \cdot \cos^2 c$$

Fazendo também $\sin^2 b = 1 - \cos^2 b$ e $\sin^2 c = 1 - \cos^2 c$ vem que

$$(1 - \cos^2 b)(1 - \cos^2 c) - \sin^2 b \cdot \sin^2 c \cdot \sin^2 A = \cos^2 a - 2 \cdot \cos a \cdot \cos b \cdot \cos c + \cos^2 b \cdot \cos^2 c$$

$$1 - \cos^2 b - \cos^2 c + \cos^2 b \cdot \cos^2 c - \sin^2 b \cdot \sin^2 c \cdot \sin^2 A = \cos^2 a - 2 \cdot \cos a \cdot \cos b \cdot \cos c + \cos^2 b \cdot \cos^2 c$$

Eliminando $\cos^2 b \cdot \cos^2 c$ em ambos os membros, passamos a

$$1 - \cos^2 b - \cos^2 c - \sin^2 b \cdot \sin^2 c \cdot \sin^2 A = \cos^2 a - 2 \cdot \cos a \cdot \cos b \cdot \cos c$$

$$\sin^2 b \cdot \sin^2 c \cdot \sin^2 A = 1 - \cos^2 b - \cos^2 c - \cos^2 a + 2 \cdot \cos a \cdot \cos b \cdot \cos c$$

$$\sin^2 A = \frac{1 - \cos^2 b - \cos^2 c - \cos^2 a + 2 \cdot \cos a \cdot \cos b \cdot \cos c}{\sin^2 b \cdot \sin^2 c}$$

Dividindo ambos os membros da equação por $\sin^2 a$, teremos

$$\frac{\sin^2 A}{\sin^2 a} = \frac{1 - \cos^2 b - \cos^2 c - \cos^2 a + 2 \cdot \cos a \cdot \cos b \cdot \cos c}{\sin^2 a \cdot \sin^2 b \cdot \sin^2 c} \quad (4.4)$$

Como no segundo membro da Fórmula 4.4 as expressões com os arcos a , b e c aparecem de forma semelhante, é razoável que, de forma análoga, tenhamos

$$\frac{\sin^2 B}{\sin^2 b} = \frac{1 - \cos^2 b - \cos^2 c - \cos^2 a + 2 \cdot \cos a \cdot \cos b \cdot \cos c}{\sin^2 a \cdot \sin^2 b \cdot \sin^2 c} \quad (4.5)$$

$$\frac{\operatorname{sen}^2 C}{\operatorname{sen}^2 c} = \frac{1 - \cos^2 b - \cos^2 c - \cos^2 a + 2 \cos a \cos b \cos c}{\operatorname{sen}^2 a \operatorname{sen}^2 b \operatorname{sen}^2 c} \quad (4.6)$$

Dessa maneira, como o segundo membro das Fórmulas 4.4, 4.5 e 4.6 são iguais, é válida a igualdade

$$\frac{\operatorname{sen}^2 A}{\operatorname{sen}^2 a} = \frac{\operatorname{sen}^2 B}{\operatorname{sen}^2 b} = \frac{\operatorname{sen}^2 C}{\operatorname{sen}^2 c}$$

E, finalmente teremos

$$\frac{\operatorname{sen} A}{\operatorname{sen} a} = \frac{\operatorname{sen} B}{\operatorname{sen} b} = \frac{\operatorname{sen} C}{\operatorname{sen} c}$$

□

A fórmula fundamental (Fórmula 4.1) envolve os três lados de um triângulo esférico e o ângulo oposto a um deles. Dessa maneira, possuindo dois lados de um triângulo esférico e o ângulo formado entre eles, é possível determinar o lado oposto ao ângulo. Uma aplicação interessante da fórmula fundamental diz respeito à navegação oceânica quando, na maioria das vezes, a derrota¹ planejada para o navio é navegando através de círculos máximos. A navegação em círculos máximos é denominada navegação ortodrômica ou ortodromia², ao passo que a navegação em círculos menores, quando o rumo do navio é constante, é denominada navegação loxodrômica ou loxodromia³.

4.3 Teorema de Pitágoras na Superfície Esférica

Os triângulos esféricos retângulos, por terem um ângulo igual a 90° , estão sujeitos a fórmulas mais simples, com a vantagem da opção do seu emprego na resolução dos outros tipos de triângulos, pois qualquer triângulo pode ser dividido em dois triângulos retângulos, bastando para isso traçar por um de seus vértices um círculo máximo perpendicular ao lado oposto (Figura 4.3). Apresentaremos nesta seção o Teorema de Pitágoras

¹Derrota — Caminho, carreira ou rumo seguido por um navio, do ponto de partida ao ponto de chegada, não se contando para este efeito os portos ou ancoradouros acidentais. O mesmo que rota, roteiro; relatório de viagem; curva que os astros descrevem, ou o espaço que percorrem.

²Ortodromia, círculo máximo, representa a menor distância entre dois pontos na superfície da terra, mas faz ângulos diferentes com os sucessivos meridianos.

³Loxodromia, linha de rumo, ou simplesmente rumo entre dois pontos, é a linha que une estes dois pontos cortando todos os meridianos segundo um mesmo ângulo. Para navegar na loxodromia o navio deve governar em uma direção constante

para triângulos esféricos retângulos bem como outras relações trigonométricas também empregadas nestes triângulos.

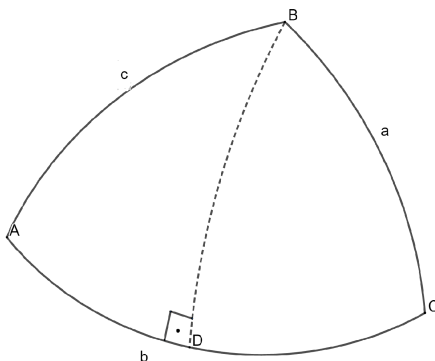


Figura 4.3: Triângulo Esférico retângulo

Teorema 4.3.1. *Seja ABC um triângulo esférico retângulo com ângulos internos A , B e C e cujos lados opostos medem a , b e c , respectivamente. Então, sendo a hipotenusa o lado oposto ao ângulo de 90° , o cosseno da hipotenusa é igual ao produto dos cossenos dos catetos.*

$$\cos a = \cos b \cdot \cos c \quad (4.7)$$

Demonstração. Considere o triângulo retângulo ABC de lados a , b e c pertencentes a uma superfície esférica de centro O e ângulo $A=90^\circ$ (Figura 4.4). Traça-se em B a tangente ao círculo máximo AB ; esta tangente pertence ao plano OAB do círculo máximo AB e, portanto, encontra o prolongamento do raio OA em A' . Também por B traça-se a tangente BC' , que pela mesma razão encontra o prolongamento do raio OC em C' e, em seguida, liga-se A' a C' . Desde que o raio OB é perpendicular às duas tangentes BA' e BC' , segue-se que o plano $A'BC'$ é perpendicular a cada plano que passa por OB e, portanto, ao plano AOB . Por hipótese o plano AOC é perpendicular ao plano AOB , pois o ângulo A é reto. A reta $A'C'$, sendo a interseção dos dois planos AOC e $A'BC'$, é perpendicular ao plano AOB . Logo, os ângulos $OA'C'$ e $BA'C'$ são retos. Assim, a Figura 4.4 ilustra quatro triângulos retângulos planos; $A'BC'$, $A'OC'$, $A'OB$ e $C'OB$, tendo os ângulos $A'BC'$, $C'OA'$, $A'OB$ e $C'OB$ medidas iguais, respectivamente, às dos elementos B , b , c e a do triângulo esférico retângulo ABC . Multiplicando ambos os termos da razão $\frac{OB}{OC'}$ por OA' teremos:

$$\frac{OB}{OC'} = \frac{OA' \cdot OB}{OC' \cdot OA'} = \frac{OA'}{OC'} \cdot \frac{OB}{OA'}$$

como $\cos a = \frac{OB}{OC'}$, $\cos b = \frac{OA'}{OC'}$ e $\cos c = \frac{OB}{OA'}$ segue que,

$$\cos a = \cos b \cdot \cos c$$

□

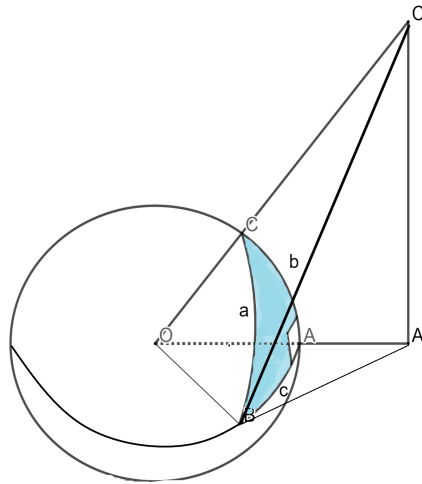


Figura 4.4: triângulo retângulo na superfície esférica

As relações trigonométricas apresentadas abaixo, baseadas na Figura 4.4, são de grande relevância nas publicações de Navegação Astronômica e, por conveniência didática, serão demonstradas no apêndice deste trabalho.

$$\sin b = \sin a \cdot \sin B \quad (4.8)$$

$$\operatorname{tg} c = \cos B \cdot \operatorname{tg} a \quad (4.9)$$

$$\operatorname{tg} b = \operatorname{tg} B \cdot \sin c \quad (4.10)$$

$$\cos a = \operatorname{cotg} B \cdot \operatorname{cotg} C \quad (4.11)$$

$$\cos B = \sin C \cdot \cos b \quad (4.12)$$

4.4 Do Triângulo Esférico ao Triângulo Plano

Quando o triângulo esférico, tratado na Geometria Esférica, está contido em uma superfície esférica de dimensões muito grande em relação às dimensões do triângulo, é razoável inferir que esse triângulo se aproximará de um triângulo plano da Geometria Euclidiana. Podemos, sem perda de generalidade, considerar a superfície terrestre como essa superfície esférica de grande dimensões e utilizar a Geometria Euclidiana para cálculos em triângulos esféricos de pequenas dimensões.

Demonstraremos a seguir que a Lei dos Senos, Lei dos Cossenos e Teorema de Pitágoras, demonstrados anteriormente para a superfície esférica, também valem na Geometria Euclidiana quando consideramos uma superfície esférica de grandes dimensões. Na tentativa de uma demonstração dessa aproximação, SANTOS (2018), na *Revista de Ciência e Tecnologia -RCT*, estabelece o raciocínio à seguir para as Leis dos Senos e Cossenos e, em seguida, COUTINHO (2001), fundamenta uma demonstração para o Teorema de Pitágoras:

Observa-se através do *Limite Trigonométrico Fundamental*, $\lim_{a \rightarrow 0} \frac{\text{sen } a}{a} = 1$, cuja demonstração pode ser encontrada em STEWART (v.1, 2013, p.174), que se o valor de a tornar-se muito próximo de zero, o valor de $\text{sen } a$ torna-se cada vez mais próximo de a . Dessa maneira teremos $\text{sen } a \cong a$, $\text{sen } b \cong b$, $\text{sen } c \cong c$.

E a igualdade
$$\frac{\text{sen } A}{\text{sen } a} = \frac{\text{sen } B}{\text{sen } b} = \frac{\text{sen } C}{\text{sen } c}$$

ficará próxima de
$$\frac{\text{sen } A}{a} = \frac{\text{sen } B}{b} = \frac{\text{sen } C}{c}$$

o que equivale a
$$\frac{a}{\text{sen } A} = \frac{b}{\text{sen } B} = \frac{c}{\text{sen } C}$$

que é a (Lei dos Senos para triângulos planos).

Observamos também, por meio da Série de Maclaurin,⁴ que a representação de $\cos x$ é dada por:

$$\cos x = 1 - \frac{x^2}{2!} + \frac{x^4}{4!} - \frac{x^6}{6!} + \dots \quad (4.13)$$

Fazendo a aproximação até o termo de segunda ordem teremos,

$$\cos x \cong 1 - \frac{x^2}{2} \quad (4.14)$$

A demonstração da Fórmula 4.14 pode ser encontrada em STEWART (v.2, 2013, p.684).

Analogamente ao que ocorre com a Lei dos Senos para triângulos esféricos, se um triângulo têm lados a , b e c com comprimentos muito próximos de zero, aplicando a Fórmula 4.14 e o limite trigonométrico fundamental temos que,

$$\cos a = \cos b \cdot \cos c + \text{sen } b \cdot \text{sen } c \cdot \cos A$$

⁴A série de Maclaurin é assim denominada em homenagem ao matemático escocês Colin Maclaurin(1698-1746) e representa um caso especial da série de Taylor. Mas a ideia de representar funções específicas como somas de séries de potências remonta a Newton e foi popularizada por Maclaurin em seu livro de cálculo *Treatise of Fluxions*, publicado em 1742.

equivalerá a

$$1 - \frac{a^2}{2} = \left(1 - \frac{b^2}{2}\right) \left(1 - \frac{c^2}{2}\right) + bc \cdot \cos A$$

e ainda

$$\left(\frac{2 - a^2}{2}\right) = \left(\frac{2 - b^2}{2}\right) \left(\frac{2 - c^2}{2}\right) + bc \cdot \cos A$$

Multiplicando por 4 teremos,

$$4 - 2a^2 = (2 - b^2)(2 - c^2) + 4bc \cdot \cos A$$

$$4 - 2a^2 = 4 - 2c^2 - 2b^2 + b^2c^2 + 4bc \cdot \cos A$$

$$2a^2 = 2b^2 + 2c^2 - b^2c^2 - 4bc \cdot \cos A$$

Logo,

$$a^2 = b^2 + c^2 - \frac{b^2c^2}{2} - 2bc \cdot \cos A \quad (4.15)$$

Considerando que para os valores de a , b e c muito próximos de zero, a parcela $-\frac{b^2c^2}{2}$ tem um valor desprezível, o que torna a igualdade muito próxima de

$$a^2 = b^2 + c^2 - 2bc \cdot \cos A$$

que é a (Lei dos cossenos para triângulos planos).

Mostraremos agora que, em uma esfera, quando fizermos r tender a infinito, a Fórmula 4.7 transforma-se na relação de Pitágoras para triângulos planos. Senão, vejamos:

Suponha os lados do triângulo expressos em radianos e aplicados na Fórmula 4.7, teremos então:

$$\cos \frac{a}{R} = \cos \frac{b}{R} \cdot \cos \frac{c}{R} \quad (4.16)$$

Desenvolvendo as séries de Maclaurin (Fórmula 4.13) para cada um dos termos, obteremos:

$$\cos \frac{a}{R} \cong 1 - \frac{a^2}{2R^2} + \frac{a^4}{24R^4}$$

$$\cos \frac{b}{R} \cong 1 - \frac{b^2}{2R^2} + \frac{b^4}{24R^4}$$

$$\cos \frac{c}{R} \cong 1 - \frac{c^2}{2R^2} + \frac{c^4}{24R^4}$$

Substituindo os valores na Fórmula 4.16 resulta em:

$$1 - \frac{a^2}{2R^2} + \frac{a^4}{24R^4} \cong \left(1 - \frac{b^2}{2R^2} + \frac{b^4}{24R^4}\right) \cdot \left(1 - \frac{c^2}{2R^2} + \frac{c^4}{24R^4}\right)$$

Aplicando a propriedade distributiva no segundo termo, escreve-se:

$$1 - \frac{a^2}{2R^2} + \frac{a^4}{24R^4} \cong 1 - \frac{c^2}{2R^2} + \frac{c^4}{24R^4} - \frac{b^2}{2R^2} + \frac{b^2c^2}{4R^4} - \frac{b^2c^4}{48R^6} + \frac{b^4}{24R^4} - \frac{b^4c^2}{48R^6} + \frac{b^4c^4}{576R^8}$$

Multiplicando os dois lados por $2R^2$ obteremos:

$$2R^2 - a^2 + \frac{a^4}{12R^2} \cong 2R^2 - c^2 + \frac{c^4}{12R^2} - b^2 + \frac{b^2c^2}{2R^2} - \frac{b^2c^4}{24R^4} + \frac{b^4}{12R^2} - \frac{b^4c^2}{24R^4} + \frac{b^4c^4}{288R^6}$$

Cancelando $2R^2$ em ambos os termos e fazendo R tender a infinito, a esfera passa a ter a curvatura praticamente zero, com isto, os termos da expressão anterior contendo potências de R no denominador anulam-se, ficando, apenas:

$$-a^2 = -c^2 - b^2$$

E por fim, o famoso Teorema de Pitágoras,

$$a^2 = b^2 + c^2$$

Conforme apresentamos acima, as fórmulas obtidas para a Geometria Esférica tornam-se as mesmas da Geometria Euclidiana quando fazemos $r \rightarrow \infty$. Isso nos possibilita afirmar que, sob certos parâmetros, a Geometria Esférica se aproxima da Geometria Plana quando operamos com um raio da esfera excessivamente grande.

5 NAVEGAÇÃO ASTRONÔMICA: CARACTERIZAÇÃO, EVOLUÇÃO HISTÓRICA E CONCEITOS FUNDAMENTAIS

5.1 Importância e Caracterização da Navegação Astronômica

De acordo com (MIGUENS, 1999) a definição de navegação é: "Navegação é a ciência e a arte de conduzir, com segurança, um navio (ou embarcação) de um ponto a outro da superfície terrestre".

Dessa maneira, podemos caracterizar a Navegação Astronômica como um método de navegação em que o navegante determina sua posição, ou obtém outras informações úteis para a segurança da navegação, através de observações dos astros.(MIGUENS, 1999)

Os métodos de Navegação Astronômica usados atualmente são suficientemente simples para serem aprendidos por qualquer um que seja capaz de interpretar uma carta náutica ou fazer as leituras de um instrumento de navegação.

Pode ser questionado se no mundo atual dos equipamentos e maravilhas eletrônicas ainda faz sentido a utilização da Navegação Astronômica. A resposta é sim. Principalmente se considerarmos os caros equipamentos de navegação, de difícil manutenção e totalmente dependentes de geração de energia elétrica. Por outro lado, a simplicidade da Navegação Astronômica é admirável. Bastam um sextante, um bom cronômetro e um conjunto de Tábuas para determinar sua posição em qualquer ponto da Terra. Energia elétrica não é necessária. Você pode navegar num grande navio, num pequeno veleiro ou até mesmo ser um naufrago de uma embarcação salva-vidas em situação de emergência.

5.2 Evolução histórica

No início da era da navegação, as posições eram seguidas por referências terrestres. Entretanto, quando os portugueses começaram as grandes navegações, eles precisavam de pontos além da topografia costeira. Logo, tiveram que recorrer a métodos astronômicos.

Esses métodos foram descobertos pelos gregos, em tempos antes de Cristo, quando aprimoraram a teoria geocêntrica da terra. Os gregos, que supunham que as estrelas se encontravam fixas na esfera celeste, pensavam que, uma vez determinadas as suas coordenadas celestes, estas não variavam mais. Mas, no século II a.C, Hiparco de Niceia deu-se conta que as ascensões retas de todas as estrelas tinham aumentado constantemente, enquanto as declinações praticamente mantinham os mesmos valores. Interpretou este fato como sendo devido a um desvio constante do Ponto Vernal, origem da contagem da ascensão reta.(ANJO, 2019)

Quase todas as estrelas não permanecem no mesmo ponto do céu, mas nos dão a impressão de descrever grandes curvas a cada noite, à medida que a Terra executa o movimento de rotação em torno de seu eixo. Os marujos tinham necessidade de alguma referência estável que os orientasse. Dessa maneira, descobriram que certas estrelas que parecem não se mover, como a Estrela Polar, seria o referencial ideal. A Polaris situa-se quase diretamente ao norte do eixo terrestre. Em consequência disso, quando a Terra gira sobre si mesma, em vez de percorrer o céu, a Estrela parece descrever um círculo de raio tão diminuto que pode ser considerada praticamente estacionária. A partir desse ponto, os marinheiros poderiam estimar de forma segura qual a posição da embarcação na superfície da Terra, medindo, em graus, a elevação dessa estrela. E diante disso, calcularam que tudo o que deveriam fazer era verificar a distância do horizonte da Polar todas as noites e ter certeza que permaneceria a mesma. Assim, quando chegassem a uma ilha, poderiam medir sua latitude e retornar a ela repetidas vezes (MIGUENS, 1999). As medidas eram imprecisas, então foram sendo criados equipamentos para auxiliar a navegação, como o astrolábio, o quadrante, a bússola, a balestilha e o sextante, por exemplo.

5.3 Conceitos fundamentais

As distâncias da Terra aos corpos celestes são tão grandes que podemos supô-los projetados na superfície interna de uma imensa esfera oca, de raio infinito, concêntrica com a Terra. Essa esfera aparente, de raio muito grande, é denominada Esfera Celeste, Figura 5.1.

Assim, em Navegação Astronômica, considera-se a Terra uma esfera perfeita, estacionária, suspensa, fixa no centro do Universo, e todos os corpos celestes localizados na superfície interna de uma imensa esfera oca, de raio infinito, centrada no centro da Terra: a Esfera Celeste. Esta esfera aparente é dotada de um movimento de rotação de Leste para Oeste, perfazendo uma volta completa a cada dia, com seu eixo de rotação coincidindo com o eixo da Terra. (COUTINHO, 2001)

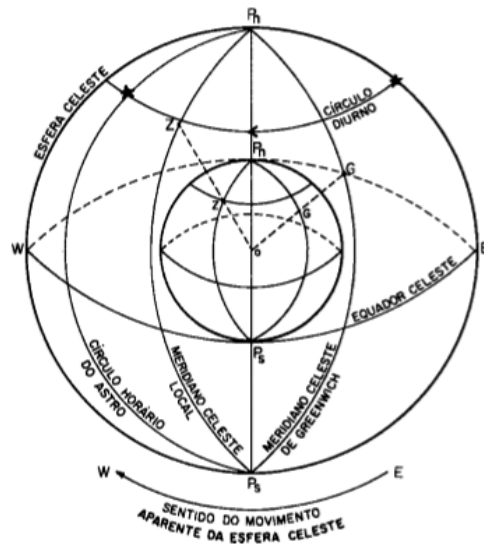


Figura 5.1: Elementos da Esfera Celeste

O Eixo de rotação da Esfera Celeste coincide com o eixo da Terra e os Pólos Celestes são as projeções dos Pólos Terrestres na superfície da Esfera Celeste.

Pólos Celestes são os pontos em que o eixo de rotação da Esfera Celeste intercepta sua superfície e são as projeções dos Pólos Terrestres na superfície da Esfera Celeste.

O Equador Celeste é o círculo máximo da Esfera Celeste perpendicular ao eixo dos Pólos Celestes. É o Equador da Terra projetado na Esfera Celeste.

Paralelos de Declinação ou Círculos Diurnos são círculos menores da Esfera Celeste, paralelos ao Equador Celeste.

Meridiano Celeste é um círculo máximo da Esfera Celeste que contém os Pólos Celestes e o Zênite de um ponto da Terra. Os Meridianos Celestes representam as projeções dos meridianos da Terra na Esfera Celeste, sendo, então, círculos máximos perpendiculares ao Equador Celeste.

Os Círculos Horários são círculos máximos da Esfera Celeste que contém os Pólos Celestes e o centro de um astro. Assim, os Círculos Horários são, também, círculos máximos perpendiculares ao Equador Celeste. Desta forma, um Círculo Horário e um Meridiano Celeste têm a mesma definição, sendo os Meridianos usados para referência de locais (posições do observador) e os Círculos Horários para astros. A única diferença é que os Círculos Horários deslocam-se com os astros no seu movimento aparente em torno da Terra, enquanto os Meridianos Celestes permanecem fixos, formando uma espécie de gaiola, no interior da qual gira a Esfera Celeste, no seu movimento aparente de Leste para Oeste. Quando um observador se desloca, move-se de um meridiano para outro.

Os meridianos convergem para os polos, isto é, na medida em que nos aproximamos dos polos, as distâncias entre os meridianos vão tendendo a zero. Assim, medindo a separação dos meridianos pelo arco paralelo correspondente (Figura 5.2), tem-se o seguinte:

$$\widehat{MN} = \widehat{AB} \cdot \cos \varphi$$

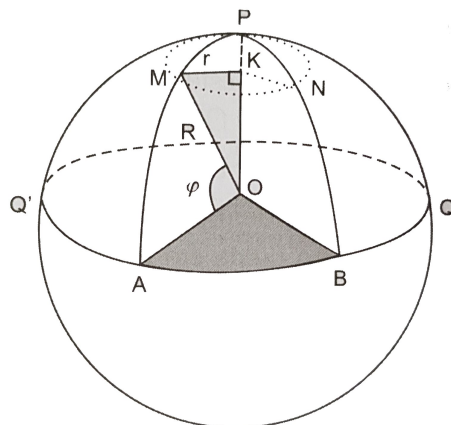


Figura 5.2: Triângulo MKO é retângulo com vértice O no centro da Terra

A relação anterior pode ser demonstrada considerando a igualdade dos ângulos $\widehat{MKN} = \widehat{AOB}$ (ângulos de um fuso) e verificando que no triângulo retângulo MKO teremos $\sin(90^\circ - \varphi) = \cos \varphi = \left(\frac{MK}{R}\right)$ e, conseqüentemente $\overline{MK} = R \cdot \cos \varphi$. Dessa maneira, teremos o arco $\widehat{MN} = (\widehat{MKN}) \cdot (\overline{MK})$, o que equivale a $\widehat{MN} = \widehat{AOB} \cdot (R \cdot \cos \varphi)$, e ainda, $\widehat{MN} = (\widehat{AOB}) \cdot (R) \cdot \cos \varphi$ e finalmente $\widehat{MN} = \widehat{AB} \cdot \cos \varphi$, sendo \widehat{AB} o arco referente ao ângulo \widehat{AOB} .

A Milha Marítima é uma unidade de distância amplamente utilizada em navegação marítima, e equivale ao comprimento de 1 minuto de meridiano terrestre, tomado na latitude de 45° . Devido ao achatamento da Terra nos polos, os meridianos não são círculos, mas semelhantes a elipses. Dessa maneira, 1 minuto de arco de meridiano varia ao longo das diferentes latitudes.

A Conferência Hidrográfica Internacional Extraordinária de 1929 fixou o valor de uma milha marítima em exatos 1852m, com o símbolo MN. Sendo assim, na resolução de triângulos esféricos na superfície terrestre, suposta esférica para efeito de navegação, vale a relação que 1min de arco de círculo máximo = 1 milha marítima. (COUTINHO, 2001)

6 TRIGONOMETRIA ESFÉRICA NA NAVEGAÇÃO ASTRONÔMICA

Segundo MIGUENS (1999), para determinar um ponto na superfície terrestre utilizamos o sistema de coordenadas geográficas (Latitude e Longitude), de maneira análoga, na Navegação Astronômica utilizamos os seguintes sistemas de coordenadas astronômicas:

- Sistema de Coordenadas Horárias;
- Sistema de Coordenadas Equatoriais ou Uranográficas; e
- Sistema de Coordenadas Horizontais ou Azimutais.

6.1 Sistema de Coordenadas Horárias

Esse sistema tem como círculos máximos fundamentais o Equador Celeste e, perpendicular a este, o Meridiano Celeste do observador. Dessa forma, as Coordenadas Horárias permitem fixar a posição de um astro na Esfera Celeste, em um determinado instante, tendo como referência o Equador Celeste e o Meridiano Superior do lugar onde se encontra o observador. As Coordenadas Horárias são divididas em Declinação e Ângulo Horário, logo abaixo definidas:

- Declinação: Declinação de um astro é o comprimento do arco do Círculo Horário¹ situado entre o Equador Celeste e a posição do astro, medido para o Norte ou para o Sul, a partir do Equador Celeste, de 00° a 90° . A Declinação na Esfera Celeste é análoga à Latitude na Terra.
- Ângulo Horário: Ângulo Horário de um astro é o arco de Equador Celeste (ou o ângulo no Pólo Celeste) entre um Meridiano Celeste e o Círculo Horário do astro,

¹É um círculo máximo da Esfera Celeste que contém os Pólos Celestes e o centro de um astro. Desta forma, um Círculo Horário e um Meridiano Celeste têm a mesma definição, sendo os Meridianos Celestes usados para referência de locais (posições do observador) e os Círculos Horários para astros. A única diferença é que os Círculos Horários deslocam-se com os astros, no seu movimento aparente em torno da Terra, enquanto os Meridianos Celestes permanecem fixos como se fossem uma gaiola.

medido para oeste, de 000° a 360° . Quando o meridiano de origem é o Meridiano de Greenwich ou o Meridiano Local qualquer, chamamos Ângulo Horário em Greenwich (AHG) ou Ângulo Horário Local (AHL), respectivamente.

Como o ângulo entre o Meridiano Local e o Meridiano de Greenwich corresponde à Longitude do local (representada pela letra λ), valerá sempre a relação:

$$AHL = AHG \pm \lambda \quad (6.1)$$

Conforme podemos observar na Figura 6.1 utiliza-se na fórmula anterior o sinal negativo quando λ é oeste (W) e o sinal positivo quando λ é leste (E).

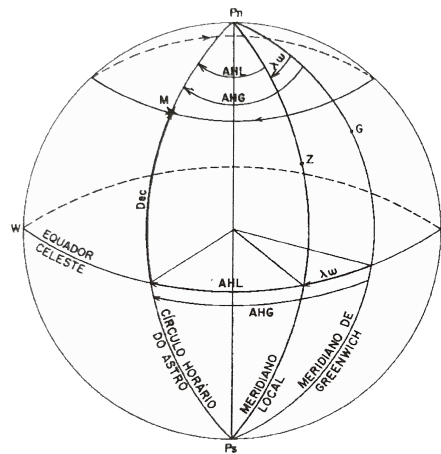


Figura 6.1: Coordenadas Horárias

Os conceitos abaixo, também relacionados às Coordenadas Horárias, são importantes para o entendimento da Navegação Astronômica:

- Ângulo no Polo (t_1): É o ângulo entre o Meridiano Superior do lugar e o Círculo Horário do astro, medido de 000° a 180° , para Leste ou para Oeste do Meridiano Superior. Então, como o Ângulo Horário é medido para Oeste, de 000° a 360° , tem-se:

$$\text{ASTRO A OESTE: } t_1 = AHL$$

$$\text{ASTRO A LESTE: } t_1 = 360^\circ - AHL$$

- Distância Polar (p): A distância polar de um astro é o comprimento do Círculo horário do astro entre o Pólo Elevado (pólo celeste acima do horizonte) e a posição do astro, medido a partir do Pólo Elevado, de 000° a 180° . Se a Declinação do astro for de mesmo nome que o Pólo Elevado (ou seja, se a Declinação e a Latitude do observador forem de mesmo nome), a distância polar será $p = 90^\circ - Dec$ (Figura 6.2), do contrário, resultará em $p = 90^\circ + Dec$.

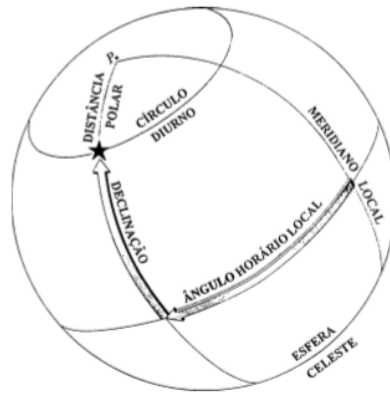


Figura 6.2: Coordenadas Horárias e Distância Polar

6.2 Sistema de Coordenadas Equatoriais ou Uranográficas

Os círculos máximos fundamentais de referência desse sistema de coordenadas são o Equador Celeste e o Círculo Horário do Ponto Vernal. As Coordenadas Equatoriais são divididas em Declinação (Dec), já tratada anteriormente, e Ascensão Reta Versa (ARV). A Ascensão Reta Versa é definida como o arco do Equador Celeste (ou o Ângulo no Pólo) entre o Círculo Horário do Ponto Vernal e o Círculo Horário do astro, medido desde o Círculo Horário do Ponto Vernal, de 000° a 360° , para Oeste.

A Figura 6.3 mostra a Declinação (Dec) e a Ascensão Reta Versa (ARV) de um astro. Como o Círculo Diurno (ou Paralelo de Declinação) de uma estrela é paralelo ao Equador Celeste, sua Declinação (Dec), que é o arco do Círculo Horário do astro entre o Equador e o Círculo Diurno, é constante. O Ponto Vernal, um ponto que utilizamos como referência para diversos cálculos astronômicos, é o ponto no qual a Eclíptica intercepta o Equador Celeste quando o Sol, no seu movimento aparente de translação em torno da Terra, passa do Hemisfério Sul para o Hemisfério Norte Celeste. Sendo um ponto do Equador Celeste, o Ponto Vernal gira com a Esfera Celeste, no seu movimento aparente em torno da Terra, de Leste para Oeste.

Assim, como o astro e o Ponto Vernal giram com a Esfera Celeste, a Ascensão Reta Versa (ARV) também permanece constante.

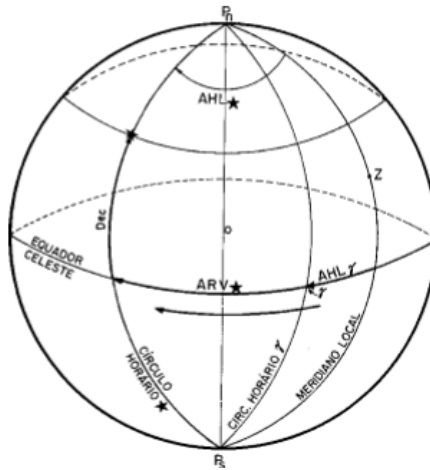


Figura 6.3: Declinação e Ascensão Reta Versa

As duas relações abaixo, também representadas nos diagramas de tempo da Figura 6.4, constituem-se em importantes ferramentas para a Navegação Astronômica:

$$AHL^* = AHL_{\gamma} + ARV^* \quad (6.2)$$

$$AHG^* = AHG_{\gamma} + ARV^* \quad (6.3)$$

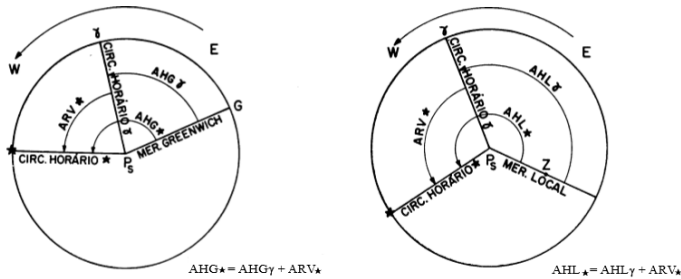


Figura 6.4: Relações entre Ângulos Horários e ARV

Estas relações são fundamentais haja vista que o Almanaque Náutico fornece apenas o Ângulo Horário em Greenwich do Ponto Vernal AHG_{γ} e a Ascensão Reta Versa (ARV) das estrelas. Combinando-se estes elementos, obtém-se o Ângulo Horário em Greenwich das estrelas.

6.3 Sistema de Coordenadas Horizontais ou Coordenadas Azimutais

6.3.1 Elementos da Esfera Local Aparente

A representação do céu estrelado em um determinado instante, assemelhando-se a uma fotografia do céu, onde as estrelas e planetas aparentam estar fixos em uma imensa superfície esférica de raio infinito, é o que denominamos Esfera Local Aparente ou Esfera Local. A Esfera Local tem como centro o olho do observador ou o centro da Terra. Dessa forma, a Esfera Local não participa do movimento diurno (movimento aparente) da Esfera Celeste, representando a configuração desta esfera em um determinado instante.

Os principais elementos da Esfera Local estão representados na Figura 6.5 seguidos das respectivas definições.

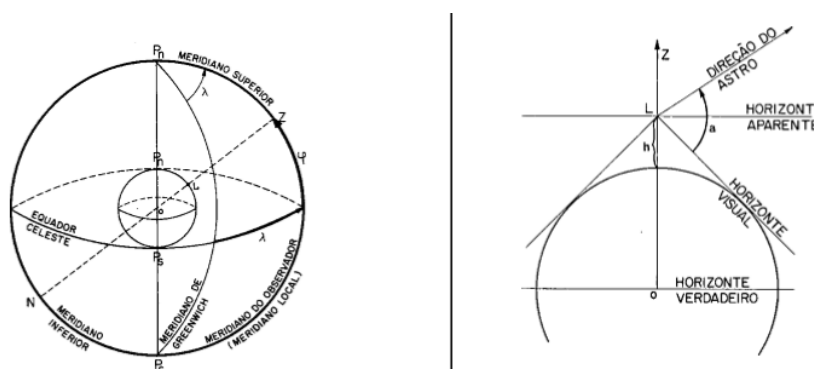


Figura 6.5: Elementos da Esfera Local e Horizontes

ZÊNITE(Z) - o Zênite de um observador, ou de um determinado local da superfície da Terra, é o ponto da Esfera Celeste situado na vertical do lugar, ou seja, é a projeção na Esfera Celeste de um ponto na superfície da Terra.

NADIR(N) - o Nadir é o ponto da Esfera Celeste diametralmente oposto ao Zênite. Está, portanto, situado a 180° do Zênite, ou seja, é o antípoda do Zênite.

MERIDIANO LOCAL - é a projeção na Esfera Celeste do meridiano de um lugar da superfície da Terra. O semicírculo deste meridiano que contém a linha dos polos e o Zênite do observador é o **MERIDIANO SUPERIOR** e a outra parte, que contém a linha do polo e o Nadir, é o **MERIDIANO INFERIOR**.

HORIZONTE VISUAL - é a superfície cônica, com vértice no olho do observador (L), tangente à superfície do globo terrestre. A linha de tangência do Horizonte Visual com a superfície do globo terrestre é materializada, em alto-mar, pela linha em que o céu aparenta unir-se à Terra.

HORIZONTE APARENTE - é um plano perpendicular à vertical do lugar e que contém o olho do observador.

HORIZONTE VERDADEIRO - é um círculo máximo da Esfera Celeste perpendicular à linha Zênite-Nadir, que passa pelo centro da Terra. Em Navegação Astronômica, quando se observa a altura de um astro com o sextante, ela é medida em relação ao Horizonte Visual, conforme indicado na Figura 6.5. Daqui por diante, chamaremos o Horizonte Verdadeiro apenas de horizonte.

VERTICAL DE UM ASTRO - é o círculo máximo da Esfera Celeste que contém a linha Zênite-Nadir e que passa pelo astro. É, portanto, perpendicular ao plano do horizonte (Figura 6.6).

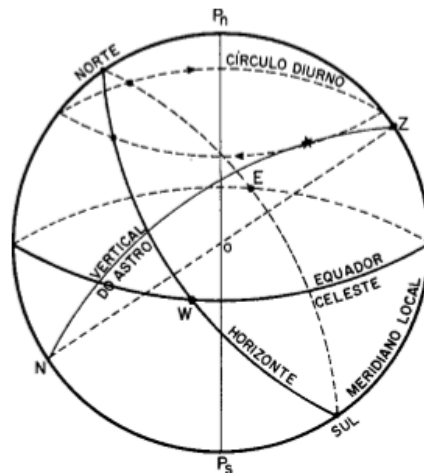


Figura 6.6: Horizonte e Vertical do Astro

PONTO NORTE (N) DO HORIZONTE - é a projeção do Polo Norte Celeste sobre o Horizonte.

PONTO LESTE (E) DO HORIZONTE - está situado a 90° do ponto N, no sentido horário.

PONTO SUL (S) DO HORIZONTE - é a projeção do Polo Sul Celeste sobre o Horizonte. Está situado a 180° do ponto Norte.

PONTO OESTE (W) DO HORIZONTE - está situado a 270° do ponto Norte, no sentido horário.

POLO ELEVADO - é o Polo Celeste acima do Horizonte, pode ser o Polo Norte ou Polo Sul.

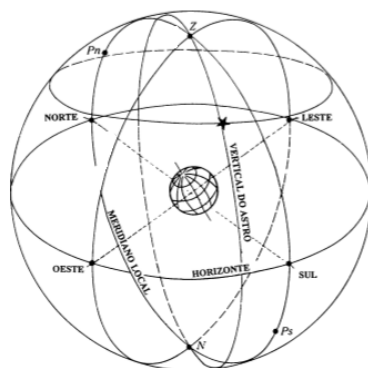


Figura 6.7: Horizonte e Meridiano Local

6.3.2 Coordenadas Horizontais ou Azimutais

Os círculos de referência do Sistema de Coordenadas Horizontais ou Azimutais são o horizonte (círculo máximo básico) e o meridiano do lugar (círculo máximo perpendicular). Essas coordenadas permitem fixar a posição de um astro na Esfera Celeste em relação à posição de um observador, tendo como referência o Horizonte e o Meridiano do lugar (Figura 6.7). As seguintes definições são relevantes ao entendimento da Navegação Astronômica:

ALTURA (a) - a altura de um astro é o comprimento do arco do Vertical do astro (ou ângulo central), medido entre o horizonte e o astro, contado a partir do horizonte, de 00° a 90° (astro no horizonte: $a = 00^\circ$, astro no Zênite: $a = 90^\circ$). A altura será denominada observada (a_o), aparente (a_{ap}) ou verdadeira (a), conforme haja sido medida a partir do Horizonte Visual, Horizonte Aparente ou Horizonte verdadeiro, respectivamente.

AZIMUTE VERDADEIRO (A_z) - o Azimute Verdadeiro de um astro é a distância angular, medida ao longo do horizonte (ou Ângulo no Zênite) entre o Meridiano Local e o Vertical do astro, contado no sentido horário, de 000° a 360° , desde a parte Norte do Meridiano Local, que contém o Polo Norte Celeste (ou do ponto Norte do horizonte).

DISTÂNCIA ZENITAL (z) - a distância zenital de um astro é o arco do Vertical do astro entre o Zênite e o astro, medido a partir do Zênite. Para todo astro acima do horizonte teremos a distância zenital como complemento da altura:

$$z = 90^\circ - a$$

ÂNGULO NO ZÊNITE (Z) - o Ângulo no Zênite de um astro é o ângulo entre o Meridiano Local e o Vertical do astro, medido de 000° a 180° , para Leste ou para Oeste, a partir do meridiano. é designado N ou S, de acordo com o Polo Elevado, e E ou W, conforme esteja a Leste ou Oeste do Meridiano Local. Assim, pode-se registrar para o

Ângulo no Zênite: $Z=045^\circ\text{NE}$; $Z=120^\circ\text{SW}$ etc. Os círculos menores da Esfera Celeste paralelos ao horizonte são denominados de Círculos de Altura, Paralelos de Altura ou Almicantarados.

AZIMUTE NÁUTICO OU SEMICIRCULAR - é o mesmo que o Ângulo no Zênite do "triângulo de posição", ou seja, é o menor ângulo formado entre o Vertical do astro e o Meridiano do Local, medido de 000° a 180° , sobre o horizonte, a partir da projeção do polo elevado, para Leste ou para Oeste. É designado por um prefixo, N ou S (Norte ou Sul), conforme o polo elevado, e por um sufixo E ou W (Leste ou Oeste), conforme esteja o astro a Leste ou Oeste do meridiano.

AZIMUTE QUADRANTAL (Aq ou Aqd) - é a distância angular, medida sobre o horizonte, de 00° a 90° , a partir de um ponto de origem (Norte ou Sul), para Leste ou para Oeste (de acordo com a posição do astro), até o Círculo Vertical do astro; recebe sempre uma designação, que pode ser NE (medido de Norte para Leste), NW (medido de Norte para Oeste), SE ou SW, conforme o caso.

6.4 O Triângulo Astronômico ou Triângulo de Posição e a Posição Astronômica

6.4.1 Como é obtida a Posição Astronômica?

De acordo com MIGUENS (1999), para que seja obtida uma posição na Navegação Astronômica o seguinte processo deve ser seguido:

- Inicialmente o navegante precisa saber a sua posição estimada quando observa um astro; observando o astro com o sextante², ele obtém, após aplicar algumas correções à altura instrumental obtida, a altura verdadeira (a) do astro;
- Utilizando a posição estimada, também conhecida como posição assumida, o navegante resolve o triângulo de posição (que será apresentado a seguir) e determina a altura calculada (a_e) do astro, que é a altura que o astro apresentaria se o navio estivesse exatamente na posição estimada, e o Azimute Verdadeiro (A_z) do astro;
- Comparando a altura verdadeira (a) com a altura calculada (a_e), o navegante, baseado na diferença de alturas e no Azimute Verdadeiro calculado para o astro, determina uma linha de posição³ (LDP) para o navio; e

²O sextante é o instrumento de reflexão destinado à medida de ângulos e que, a bordo, é principalmente empregado na obtenção das alturas angulares dos astros acima do horizonte.

³Linha de posição é o lugar geométrico de todas as posições que o navio pode ocupar, tendo efetuado a observação da altura de um astro, em um determinado instante.

- Observando três ou mais astros, determina-se três ou mais LDP e, assim, obtém-se a posição do navio, na interseção das linhas de posição.

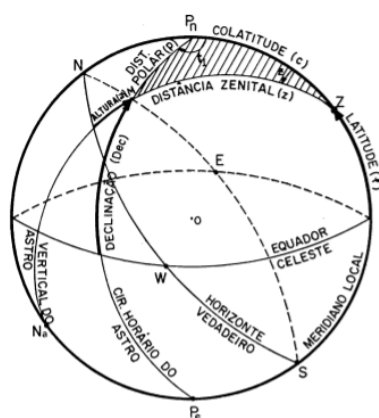
Dessa maneira, resolve-se o triângulo de posição para a posição estimada, a fim de determinar a altura calculada (a_e) e o Azimute Verdadeiro (A_z) do astro observado. A partir daí, com o Azimute Verdadeiro (A_z) e a diferença entre a altura verdadeira (a) e a altura calculada (a_e), obtém-se uma linha de posição (LDP) para o navio. Com pelo menos três LDP, determina-se a posição astronômica do navio.

O processo apresentado anteriormente é, em resumo, a maneira de obtenção da LDP e da posição do navio por meio da Navegação Astronômica, e será estudado detalhadamente nas seções seguintes.

6.4.2 O Triângulo de Posição e seus elementos

O triângulo de posição é um triângulo esférico obtido combinando-se os três sistemas de coordenadas utilizados em Navegação Astronômica.

- Sistema de Coordenadas Geográficas (Lat e Long) - para fixar a posição do ZÊNITE do observador na Esfera Celeste (posição assumida ou posição estimada);
- Sistema de Coordenadas Horárias (AHL e Dec) - para fixar a posição do astro na Esfera Celeste, no instante da observação; e
- Sistema de Coordenadas Horizontais ou Azimutais (a e A_z) - para fixar a posição do astro em relação ao observador, no instante da observação.



VÉRTICES	LADOS	ÂNGULOS
- PÓLO ELEVADO	- COLATITUDE $c = 90^\circ - \varphi$	- ÂNGULO NO PÓLO (t)
- ZÊNITE DO OBSERVADOR (POSIÇÃO ESTIMADA OU ASSUMIDA)	- DISTÂNCIA ZENITAL $z = 90^\circ - a$	- ÂNGULO NO ZÊNITE (Z)
- ASTRO OBSERVADO	- DISTÂNCIA POLAR $p = 90^\circ \pm Dec$	- ÂNGULO PARALÁTICO

Figura 6.8: Triângulo de Posição

De acordo com a Figura 6.8, os principais elementos do triângulo de posição são:

VÉRTICES:

- Polo elevado (polo celeste situado acima do horizonte e que dá o nome à Latitude)
- Zênite do observador (ponto cuja posição na Esfera Celeste é definida pela Latitude e Longitude correspondentes à posição estimada)
- Astro observado (posição do astro na Esfera Celeste, no instante da observação).

LADOS:

- Colatitude (c) - $90^\circ - Lat$ (complemento da Latitude)
- Distância zenital (z) - $90^\circ - a$ (complemento da altura)
- Distância polar (p) - $90^\circ \pm Dec$ (se a Latitude e a Declinação são de mesmo nome, $p = 90^\circ - Dec$, se são de nomes opostos, $p = 90^\circ + Dec$)

ÂNGULOS:

- Ângulo no Polo (t_1) - é o ângulo no polo elevado, entre o meridiano superior do observador e o círculo horário do astro medido de 000° a 180° , para Leste ou para Oeste do meridiano superior. Na Figura 6.9 podem ser visualizadas as relações entre o Ângulo no Pólo (t_1) e o Ângulo Horário Local (AHL) do astro:

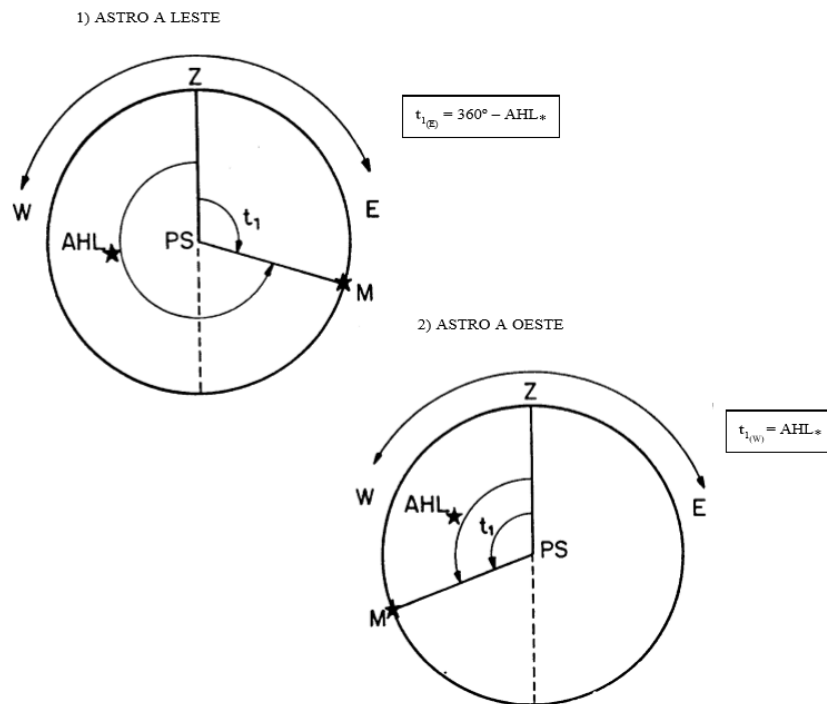


Figura 6.9: Ângulo no Pólo e suas relações com AHL

A única diferença entre o Ângulo Horário Local (AHL) e o Ângulo no Pólo (t_1) de um astro é que o AHL é sempre medido para Oeste (de 000° a 360°), enquanto que o t_1 é o menor ângulo entre o meridiano superior do observador e o círculo horário do astro, sendo medido de 000° a 180° , para Leste ou para Oeste do meridiano do observador, recebendo

assim, o sufixo (E) ou (W).

É possível calcular o Azimute Verdadeiro (A_z) através do Ângulo no Zênite (Z). As Figuras 6.10 e 6.11 ilustram essa transformação.

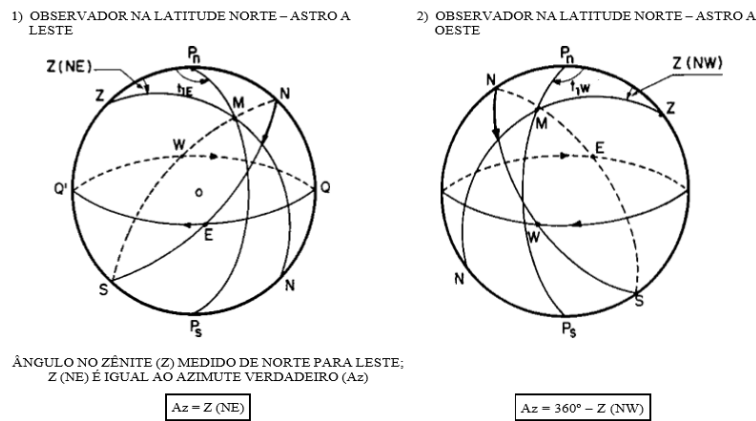


Figura 6.10: Ângulo no Zênite para observador ao Norte

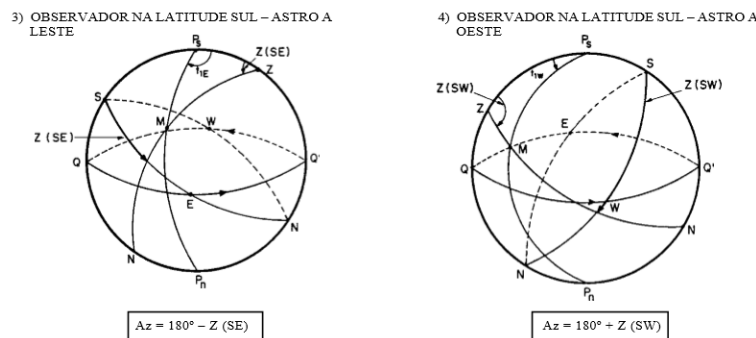


Figura 6.11: Ângulo no Zênite para observador ao Sul

- Ângulo paralático - é o ângulo do triângulo de posição formado no astro M (entre o círculo horário e o vertical do astro). Não é utilizado em Navegação Astronômica.

6.4.3 Resolvendo o Triângulo de Posição

Quando o navegante, conhecedor da sua posição estimada, observa a altura do astro, ele possui a sua Latitude e Longitude Estimadas. Com a Latitude Estimada ele obtém a colatitude ($c = 90^\circ - Lat$). Este é o primeiro elemento conhecido do triângulo de posição.

Exatamente no instante em que for medir a altura, o navegante registra a hora exata da observação. Com esta hora, convertida em Hora Média de Greenwich (HMG), e a Longitude estimada, obtém-se, por meio do Almanaque Náutico ou outras Tábuas,

as coordenadas horárias do astro (AHL e Dec). A partir do valor da Declinação é possível obter a distância polar ($p = 90^\circ \pm Dec$), que é o segundo elemento conhecido do triângulo de posição. Com o AHL , determina-se o Ângulo no Polo (t_1), que é o terceiro elemento conhecido do triângulo de posição. Dessa forma, teremos os seguintes elementos conhecidos do triângulo de posição:

- Colatitude: $c = 90^\circ - Lat$
- Distância Polar: $p = 90^\circ - Dec$
- Ângulo no Polo: $t_1(W) = AHL$ e $t_1(E) = 360^\circ - AHL$

Teremos também os seguintes elementos a calcular:

- Distância Zenital (z)
- Ângulo no Zênite (Z)

Obtendo a Distância Zenital (z) e o Ângulo no Zênite (Z) por meio da solução do triângulo de posição, podemos determinar a altura calculada do astro ($a_e = 90^\circ - z$) e o Azimute Verdadeiro (A_z) do astro, que nos permitirão, em conjunto com a altura verdadeira do astro (a), gerada após várias correções à altura instrumental obtida pelo sextante, traçar uma linha de posição do navio.

De uma maneira geral, os navegantes resolvem o triângulo de posição por Tábuas, calculadoras pré-programadas ou mesmo programas de computador. De qualquer maneira, seja qual for o modo de resolver o triângulo de posição, estão explícitas ou implícitas as fórmulas abaixo,

$$a_e = \text{arc sen}[\text{sen}(Dec) \text{sen}(Lat) + \cos(Dec) \cos(Lat) \cos(t_1)] \quad (6.4)$$

$$Z = \text{arc cos} \left[\frac{\text{sen}(Dec) - \text{sen}(Lat) \text{sen}(a_e)}{\cos(a_e) \cos(Lat)} \right] \quad (6.5)$$

Inicialmente deduziremos a Fórmula 6.4 para em seguida fazermos a dedução da Fórmula 6.5,

6.4.4 Dedução da Fórmula 6.4

De acordo com a Fórmula 4.1, descrita para um triângulo ABC:

$$\cos a = \cos b \cos c + \text{sen } b \text{sen } c \cos A$$

Considerando o triângulo de posição P_nZH ilustrado na Figura 6.8 com vértices, respectivamente, coincidentes com os vértices de um triângulo ABC . Dessa forma, o lado a do segundo triângulo é congruente a z e $A \equiv P_n$, b é congruente a distância polar p e $B \equiv Z$, e por último, c do segundo triângulo é congruente à colatitude c do primeiro, com $C \equiv H$. Sendo assim, a fórmula anterior pode ser escrita como,

$$\cos z = \cos p \cos c + \sin p \sin c \cos(t_1)$$

Fazendo, $z = 90^\circ - a_e$; $p = 90^\circ - Dec$ e $c = 90^\circ - Lat$ temos,

$$\cos(90^\circ - a_e) = \cos(90^\circ - Dec) \cos(90^\circ - Lat) + \sin(90^\circ - Dec) \sin(90^\circ - Lat) \cos(t_1)$$

Considerando ainda:

$$\cos(90^\circ - a_e) = \sin(a_e) \quad \text{e} \quad \sin(90^\circ - a_e) = \cos(a_e)$$

$$\cos(90^\circ - Dec) = \sin(Dec) \quad \text{e} \quad \sin(90^\circ - Dec) = \cos(Dec)$$

$$\cos(90^\circ - Lat) = \sin(Lat) \quad \text{e} \quad \sin(90^\circ - Lat) = \cos(Lat), \text{ chegaremos a,}$$

$$\sin(a_e) = \sin(Dec) \sin(Lat) + \cos(Dec) \cos(Lat) \cos(t_1)$$

Observemos ainda, de acordo com a Figura 6.9, que $t_{1E} = 360^\circ - AHL^*$ ou $t_{1W} = AHL^*$. Como $\cos(360^\circ - AHL^*) = \cos(AHL^*)$ teremos sempre que $\cos(t_1) = \cos(AHL^*)$, resultando então que,

$$\sin(a_e) = \sin(Dec) \sin(Lat) + \cos(Dec) \cos(Lat) \cos(AHL^*)$$

e, finalmente,

$$a_e = \text{arc sen}[\sin(Dec) \sin(Lat) + \cos(Dec) \cos(Lat) \cos(t_1)]$$

6.4.5 Dedução da Fórmula 6.5

Considerando as mesmas condições para o triângulo P_nZH descritas na demonstração anterior, e aplicando novamente a Lei dos cossenos, considerando porém, do lado esquerdo da equação o $\cos p$, ao invés do $\cos z$, calculado anteriormente, teremos,

$$\cos p = \cos c \cos z + \sin c \sin z \cos(Z)$$

$$\cos(90^\circ - Dec) = \cos(90^\circ - Lat) \cos(90^\circ - a_e) + \sin(90^\circ - Lat) \sin(90^\circ - a_e) \cos(Z)$$

o que resulta em,

$$\text{sen}(Dec) = \text{sen}(Lat) \text{sen}(a_e) + \cos(Lat) \cos(a_e) \cos(Z)$$

$$\cos(Lat) \cos(a_e) \cos(Z) = \text{sen}(Dec) - \text{sen}(Lat) \text{sen}(a_e)$$

$$\cos(Z) = \left[\frac{\text{sen}(Dec) - \text{sen}(Lat) \text{sen}(a_e)}{\cos(a_e) \cos(Lat)} \right]$$

e finalmente,

$$Z = \text{arc cos} \left[\frac{\text{sen}(Dec) - \text{sen}(Lat) \text{sen}(a_e)}{\cos(a_e) \cos(Lat)} \right]$$

Observações quanto a utilização das Fórmulas 6.4 e 6.5:

- Se a Latitude e a Declinação forem de nomes contrários, utilizar a Declinação com sinal negativo.
- O ângulo no Zênite (Z) pode ser convertido para Azimute Verdadeiro (A_z) utilizando uma das fórmulas abaixo:

$$A_z = Z \text{ (NE)}$$

$$A_z = 360^\circ - Z \text{ (NW)}$$

$$A_z = 180^\circ - Z \text{ (SE)}$$

$$A_z = 180^\circ + Z \text{ (SW)}$$

6.5 Como obter as Coordenadas dos Astros por meio do Almanaque Náutico

No capítulo anterior apresentamos as ações necessárias para a obtenção de uma linha de posição (LDP):

- Observar a altura do astro com o sextante, anotando a hora correspondente ao instante da observação (esta hora será transformada em Hora Média de Greenwich -HMG); aplicar as correções para determinar a altura verdadeira (a) do astro;
- Resolver o triângulo de posição (para a posição assumida), a fim de obter a altura calculada (a_e) e o Azimute Verdadeiro (A_z) do astro; e
- Com a diferença ($a - a_e$) e o Azimute Verdadeiro (A_z), traçar a linha de posição (reta de altura).

De acordo com MIGUENS (1999), para que tenhamos elementos suficientes à resolução do triângulo de posição, necessitamos conhecer as coordenadas horárias (AHL e Dec) do astro observado, no instante da observação. Isto é feito com o auxílio do Almanaque

Náutico. O argumento de entrada no Almanaque Náutico será o Tempo Universal (TU) ou Hora Média de Greenwich (HMG) e possibilitará a obtenção do AHG , que pode ser transformado em AHL , fazendo $AHL = AHG - Long(W)$ ou $AHL = AHG + Long(E)$ conforme a Figura 6.12.

Quando o astro for uma estrela, temos primeiramente que obter no Almanaque o Ângulo Horário em Greenwich do Ponto Vernal (AHG_γ), tabulado para cada hora inteira de HMG, e o valor da Ascensão Reta Versa (ARV) e Declinação (Dec) de uma das 57 estrelas utilizadas na Navegação Astronômica (estrelas com ARV e Dec que variam lentamente e podem ser consideradas constantes durante um período de vários dias). Com estes elementos, pode-se obter o AHG das estrelas, através das Fórmulas 6.2 e 6.3,

$$AHL* = AHL_\gamma + ARV*$$

$$AHG* = AHG_\gamma + ARV*$$

Quando obtivermos o AHG podemos calcular o AHL combinando a Longitude como vimos anteriormente.

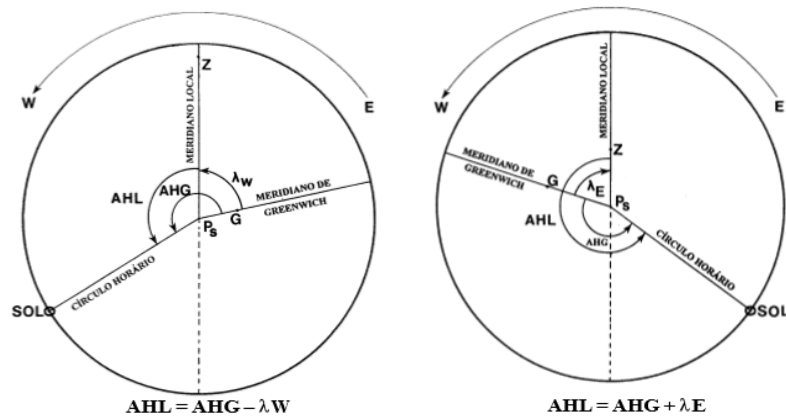


Figura 6.12: Conversão de AHG em AHL

Ainda sobre a obtenção das coordenadas horárias das estrelas, não haveria como o Almanaque Náutico apresentar, nas páginas diárias, o AHG e a Dec das 57 estrelas selecionadas para uso náutico.

Entretanto, como vimos anteriormente, o Ponto Vernal (γ), interseção da Eclíptica com o Equador Celeste, quando o Sol, no seu movimento aparente de translação em torno da Terra, passa do Hemisfério Sul Celeste para o Hemisfério Norte Celeste, é dotado de um movimento aparente igual ao das estrelas, perfazendo uma rotação completa em torno da terra em um dia sideral, exatamente. Assim sendo, o Almanaque fornece, nas páginas diárias, o AHG do Ponto Vernal, tabulado para cada hora inteira de HMG , e a Ascensão Reta Versa (ARV) e Declinação (Dec) das 57 estrelas citadas.

Observações:

- Os movimentos horários do Ponto Vernal (γ) são perfeitamente conhecidos. Desta forma, v (valor obtido no Almanaque e que nos permite determinar a correção para as irregularidades do movimento horário dos planetas e da Lua) é ZERO para o Ponto Vernal.
- Os valores de ARV e Dec das estrelas variam muito lentamente, mantendo-se praticamente constantes por vários dias. Assim, não é necessário fazer qualquer correção nestes elementos (ARV e Dec) para o instante da observação, bastando apenas utilizar os valores apresentados nas páginas diárias do Almanaque Náutico.

6.5.1 Exercícios práticos envolvendo consultas ao Almanaque Náutico

Nesta subseção, a título de fixar os conhecimentos até então apresentados, resolveremos alguns exercícios envolvendo coordenadas horárias de astros com a extração de dados do Almanaque Náutico.

EXERCÍCIO 1 - Deseja-se converter a H Leg = 0800 em Norfolk, EUA (Longitude $076^{\circ} 18' W$) para HMG.

- Determinação do Fuso Horário de Norfolk: Dividindo a Longitude por 15° (pois temos um total de 24 fusos de 15°) e comparando com o resto $7,5^{\circ}$ conclui-se que o Fuso de Norfolk é $+5(R)$.

- Portanto, a Hora Legal é expressa por: H Leg = 0800 R

- Aplicando o Fuso com o seu sinal à H Leg, obtém-se a HMG correspondente: $HMG = 0800R + 5 = 1300Z$.

EXERCÍCIO 2 - Calcular o Ângulo Horário Local (AHL) e a Declinação (Dec) do Sol em 27/set/1993, na Hora legal = $15^h 26^m 50^s$, estando o observador no fuso $+3^h$ (P).

Solução:

$$\begin{array}{r} Hleg = 15^h 26^m 50^s P \\ f = +3 \quad P \\ \hline HMG = 18^h 26^m 50^s Z \end{array}$$

Entrar no Almanaque Náutico de 1993, com a data e a *HMG* inteira menor e mais próxima (27/set, *HMG* 18^h), na coluna referente ao Sol (Figura 6.14) para obter os valores tabulados do *AHG*, *Dec* e *d*; em seguida, entrar nas páginas "amarelas" do almanaque para determinar os acréscimos e correções para 26^m 50^s (Figura 6.15):

$$\begin{array}{rcl}
 AHG(18^h) = & 092^\circ 16, 7' & Dec(18^h) = 01^\circ 50, 6'S \quad (d = +1, 0') \\
 ACRES.C.(26^m 50^s) = & 06^\circ 42, 5' & \\
 CORREC. d(26^m) = & & +0, 4' \\
 \hline
 HMG 18^h 26^m 50^s \longrightarrow AHG = & 098^\circ 59, 2' & Dec = 01^\circ 51, 0'S
 \end{array}$$

Observação:

Conforme observamos, as irregularidades do movimento horário (*v*) para o SOL são desprezíveis.

EXERCÍCIO 3 - Calcular o (*AHL*) e a (*Dec*) do Sol, para um lugar de Longitude 032° 25,0'E, em 25/set/93, H leg=15^h 27^m 40,0^s, no fuso horário -2 (B).

Solução:

$$\begin{array}{rcl}
 Hleg = & 15^h & 27^m & 40, 0^s & B \\
 f = & -2 & & & B \\
 \hline
 HMG = & 13^h & 27^m & 40, 0^s & Z
 \end{array}$$

Entrar no Almanaque Náutico de 1993, com a data e a *HMG* inteira menor e mais próxima (25/set, *HMG* 13^h), na coluna referente ao Sol (Figura 6.14) para obter os valores tabulados do *AHG*, *Dec* e *d*; em seguida, entrar nas páginas amarelas para determinar os acréscimos e correções para 27^m 40,0^s (Figura 6.15):

$$\begin{array}{rcl}
 AHG(13^h) = & 017^\circ 05, 4' & Dec(13^h) = 00^\circ 59, 0'S \quad (d = +1, 0') \\
 ACRES.C.(27^m 40, 0^s) = & 06^\circ 55, 0' & \\
 CORREC. d(27^m) = & & +0, 5' \\
 \hline
 HMG 13^h 27^m 40, 0^s \longrightarrow AHG = & 024^\circ 00, 4' & Dec = 00^\circ 59, 5'S
 \end{array}$$

$$\begin{array}{rcl}
 HMG 13^h 27^m 40, 0^s \longrightarrow AHG = & 024^\circ 00, 4' & Dec = 00^\circ 59, 5'S \\
 \lambda = & 032^\circ 25, 0'E & \\
 \hline
 AHL = & 056^\circ 25, 4' &
 \end{array}$$

EXERCÍCIO 4 - Obter o (*AHL*) e a (*Dec*) de Sirius, para um lugar de Longitude

047° 50,0'W, em 25/set/93, H leg=05^h 26^m 18,0^s.

Solução:

Para o cálculo do fuso: Divide-se a Longitude por 15°, como o quociente é 3 e resto é menor que 7,5°, portanto, o fuso será +3 (P).

$$\begin{array}{r}
 Hleg = 05^h \ 26^m \ 18,0^s \ B \\
 f = +3 \ \qquad \qquad \qquad P \\
 \hline
 HMG = 08^h \ 26^m \ 18,0^s \ Z
 \end{array}$$

Entrando no Almanaque Náutico na data de 25/set/93, (Figura 6.13), com a parte inteira da *HMG* obteremos $AHG_\gamma = 124^\circ 09,2'$ e para um acréscimo de 26^m18^s (Figura 6.15) teremos 06°35,6'.

$$\begin{array}{r}
 AHG_\gamma(08^h) = 124^\circ \ 09,2' \\
 ACRESC(26^m18^s) = 06^\circ \ 35,6' \\
 \hline
 AHG_\gamma = 130^\circ \ 44,8'
 \end{array}$$

$$\begin{array}{r}
 AHG_\gamma = 130^\circ \ 44,8' \\
 ARV(SIRIUS) = 258^\circ \ 46,7' \\
 \hline
 AHG(SIRIUS) = 029^\circ \ 31,5'
 \end{array}$$

$$\begin{array}{r}
 AHG(SIRIUS) = 029^\circ \ 31,5' \\
 LONGITUDE = 047^\circ \ 50,0'W \\
 \hline
 AHL(SIRIUS) = 341^\circ \ 41,5' \\
 e \ Dec(SIRIUS) = 16^\circ \ 42,3' S
 \end{array}$$

6.6 Como Traçar a Linha de Posição Astronômica

Nos capítulos anteriores aprendemos a obter a altura de um astro e a resolver o triângulo de posição da Navegação Astronômica decorrente dessa observação. Isso nos conduziu a uma linha de posição (LDP) denominada reta de altura do Astro. O propósito deste capítulo é explicar um pouco mais sobre essa LDP, mostrando que, na verdade, a observação de um astro em uma posição qualquer determina uma circunferência de igual altura (ou circunferência de posição), em torno do ponto subastral (PSA) ou ponto subestelar (posição geográfica do astro (GP), no instante da observação).

O conceito de linha de posição astronômica ou reta de altura é fundamental para que se saiba realmente o que se está fazendo, ao observar um astro, calcular os elementos determinativos da reta de altura e traçá-la na carta náutica⁴ ou folha de plotagem.⁵

6.6.1 Circunferência de posição - uma perspectiva geométrica

Imaginemos um mastro vertical perpendicular a uma superfície plana e nivelada (Figura 6.16), e que um fio foi esticado do seu tope até a superfície abaixo, de modo que o ângulo formado pelo fio e a superfície seja 30° . Se o fio for girado em torno da base do mastro, a figura descrita será uma circunferência e, de qualquer ponto desta, o ângulo entre o tope do mastro e a superfície será de 30° , como podemos observar na figura.

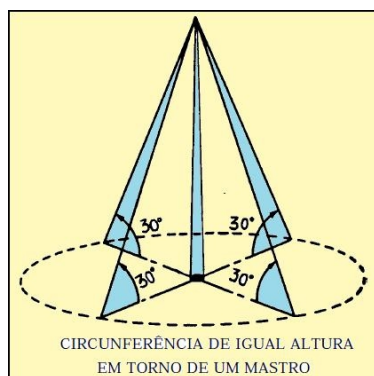


Figura 6.16: Circunferência de igual altura em torno de um mastro

A título de ilustração, imaginemos que um observador se posicione próximo do mastro vertical, portando um sextante, e busque um ponto onde o ângulo vertical entre

⁴Carta náutica é uma representação da superfície terrestre sobre um plano, mas que foi especialmente traçada para ser usada em navegação ou outra atividade técnica ou científica, servindo não só para ser examinada, mas, principalmente, para que se trabalhe sobre ela na resolução de problemas gráficos, onde os principais elementos serão ângulos e distâncias, ou na determinação da posição através das coordenadas geográficas (Latitude e Longitude).

⁵Folhas de plotagens são modelos criados especificamente para se traçar linhas de posição obtidas na navegação.

o tope e a base do mastro seja 30° . Se for medida a distância deste ponto ao pé do mastro e traçada em torno do mastro uma circunferência tendo essa distância como raio, de qualquer ponto de tal circunferência o ângulo vertical entre o tope e a base do referido mastro será sempre de 30° . Assim, ter-se-á traçado em torno do mastro a circunferência de igual altura de 30° , mostrada na Figura 6.16.

Suponhamos agora, que o tope do mastro foi estendido até uma distância infinita da base e que existe um astro no tope do mastro. Os raios de luz provenientes do astro, situado a uma distância infinita da superfície, serão praticamente paralelos uns aos outros, Figura 6.17. Como a superfície abaixo é a superfície da Terra, aproximadamente esférica, as medidas dos ângulos verticais de incidência dos raios são feitas em relação a um plano tangente à superfície da esfera terrestre, isto é, horizonte visual.

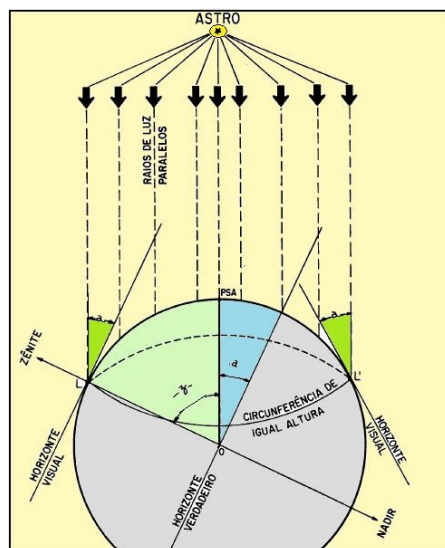


Figura 6.17: Circunferência de igual altura - na superfície da Terra

Dessa forma, o ângulo vertical varia de 90° , na base do mastro (ponto subastral, ponto subestelar ou posição geográfica do astro), até 00° (zero), em todos os pontos da superfície da esfera terrestre situados a 90° da base. O ponto subastral (PSA) representa a projeção do astro sobre a superfície da esfera terrestre e pode ser localizado na superfície da Terra por suas coordenadas geográficas, que a Latitude coincide com a Declinação do astro e a Longitude com o Ângulo no Polo em Greenwich do astro, no instante da observação. Como se sabe, o Ângulo no Polo em Greenwich do astro (t_1G) é igual ao Ângulo Horário em Greenwich (AHG ou tG) com o astro a Oeste e igual a $360^\circ - AHG$, com o astro a Leste.

Assim, a circunferência de igual altura é uma circunferência na superfície da Terra, centrada na posição geográfica do astro, isto é, no ponto subastral, de onde se observa o astro sob a mesma altura.

Como o astro é considerado estar a uma distância infinita da Terra, sendo seus raios luminosos paralelos entre si, o ângulo vertical medido na superfície da Terra é igual ao ângulo medido no centro da Terra. Este ângulo é a altura verdadeira (a) do astro, isto é, sua distância angular acima do horizonte verdadeiro, conforme indicado na Figura 6.17.

A distância angular do horizonte verdadeiro ao Zênite de um determinado local é sempre 90° . A distância angular do horizonte verdadeiro ao ponto subastral (posição geográfica do astro) é igual a altura verdadeira (a) do astro, como pode ser verificado na Figura 6.17. O seu complemento, isto é, $90^\circ - a$, ou seja, a distância zenital (z) do astro, é o raio da circunferência de igual altura. Desta forma, ao observarmos um astro com o sextante num determinado instante, obtendo, após as correções, sua altura verdadeira (a), estamos, na realidade, definindo uma linha de posição (LPD) constituída por uma circunferência de igual altura, com centro na posição geográfica do astro (ponto subastral) e raio igual à distância zenital do astro ($z = 90^\circ - a$) naquele instante.

A distância zenital (z) é medida ao longo de um círculo máximo (o círculo máximo da esfera terrestre entre a posição do observador e o ponto subastral, isto é, a projeção na superfície da Terra do vertical do astro). Então, o raio da circunferência de igual altura pode ser expresso em milhas náuticas, sendo $1'$ de arco igual a 1 milha.

Por conseguinte, no exemplo anterior, $a = 30^\circ$, $z = 90^\circ - a = 90^\circ - 30^\circ = 60^\circ$. Assim, $z = 60 \times 60 = 3600$ milhas náuticas. Daí, quando observamos um astro na altura verdadeira de 30° , estamos, na realidade, definindo uma linha de posição (LDP) constituída por uma circunferência de igual altura centrada na posição geográfica do astro (ponto subastral) e de raio igual a 60° ou 3.600 milhas náuticas.

Uma vez que conhecemos as coordenadas da posição geográfica do astro no instante da observação (AHG e Dec), obtidas por meio do Almanaque Náutico, poderíamos plotar o ponto subastral em um globo terrestre e traçar, com um compasso de pontas curvas, a circunferência de igual altura, com centro no ponto subastral e raio igual a distância zenital verdadeira do astro, conforme mostrado na Figura 6.18. Esta circunferência de igual altura seria sua linha de posição astronômica, representando o lugar geométrico dos pontos da superfície da Terra sobre o qual estaria localizada sua posição.

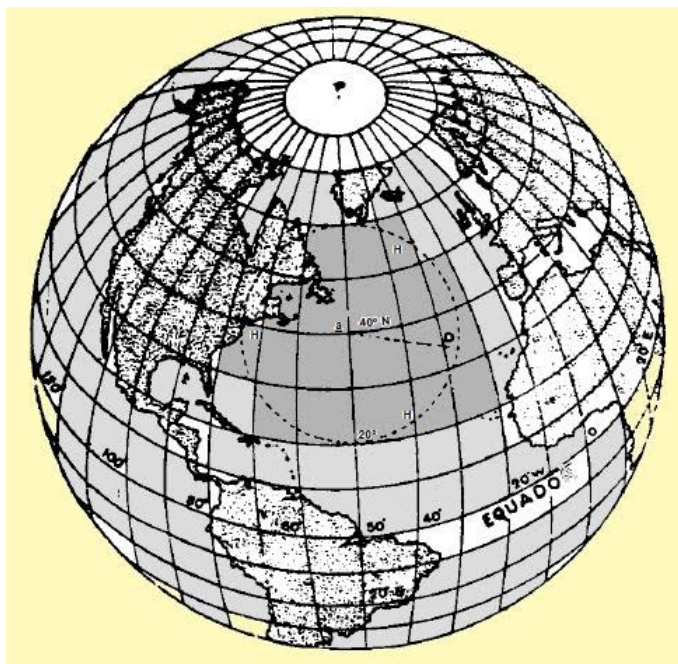


Figura 6.18: Circunferência de igual altura (LDP astronômica)

Na Figura 6.18 é apresentada a circunferência de posição traçada com o ponto subastral de um astro, em um determinado instante, localizado na Latitude 40°N e Longitude de 050°W e raio de 20° (1.200 milhas). Neste instante, todos os observadores situados sobre a circunferência traçada mediriam a altura de 70° para o astro visado ($a = 90^{\circ} - z = 90^{\circ} - 20^{\circ} = 70^{\circ}$). Todos os observadores que se acham no interior da citada circunferência medem, no momento considerado, alturas maiores que 70° ; um observador localizado exatamente no ponto subastral (Figura 6.18, ponto "a") tem o astro no Zênite e registra altura de 90° . Os observadores localizados fora da circunferência, medem alturas menores que 70° e os que se acham sobre uma circunferência equidistante de 90° do ponto subastral, observam uma altura de 0° (astro no horizonte).

Observando dois astros e traçando as circunferências de alturas iguais em torno dos respectivos ponto subastrais, as duas circunferências vão, normalmente, cruzar-se em dois pontos, estando a posição do observador em uma das interseções, provavelmente a mais próxima da posição estimada do navio no instante da observação, como mostrado na Figura 6.19. Se os dois pontos de interseção estiverem tão próximos que puderem causar confusão ou ambiguidade na determinação da posição astronômica, a dúvida poderia ser resolvida pela observação de um terceiro astro e o traçado de uma terceira circunferência de altura iguais.

Apesar de o método acima descrito, isto é, a solução geométrica do problema, ser de fácil compreensão, não é prático para uso a bordo, pois, para obter a posição astronômica com a precisão exigida seria necessário um globo terrestre de dimensões muito grandes.

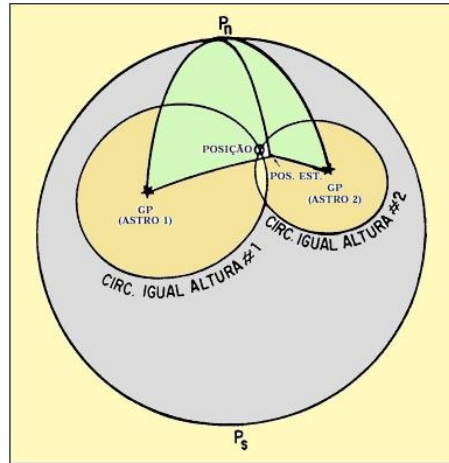


Figura 6.19: Posição astronômica - Interseção de duas circunferências de alturas iguais

Suponhamos que obtivéssemos as alturas $a_1 = 30^\circ$ e $a_2 = 40^\circ$ para dois astros, isso resultaria em $z_1 = 60^\circ$ e $z_2 = 50^\circ$ respectivamente, e ainda em raios $z_1=3.600$ milhas e $z_2= 3.000$ milhas. Esses valores, para serem traçados com um erro menor que 1 milha, resultaria em dispor de um globo com diâmetro muito grande, incompatível com o espaço físico de bordo. Por outro lado, se escolhessemos astros com elevadas alturas; $a_1 = 87^\circ$ e $a_2 = 85^\circ$, obteríamos $z_1= 180$ milhas e $z_2=300$ milhas, o que seria uma distância razoável para ser utilizada como raio das circunferências de posição em cartas náuticas de pequena escala. Entretanto, normalmente não se observam astros com alturas maiores que 65° ou 70° , pela dificuldade de definir claramente o vertical do astro com o sextante.

Por outro lado, a solução analítica, que consiste na resolução de um sistema de duas equações com duas incógnitas (Latitude e Longitude do observador), sendo longa e complicada, também não era utilizada na prática corrente da navegação astronômica até a introdução dos computadores e calculadoras. Atualmente, mesmo dispondo destes auxílios, em geral, adota-se para cálculo das retas de altura e determinação da posição astronômica, uma combinação da solução analítica com uma solução gráfica sobre a carta náutica ou folha de plotagem, conforme mostrado a seguir.

6.6.2 Circunferência de posição - representação em carta náutica

Segundo MIGUENS (1999), as circunferências de posição ou circunferências de alturas iguais podem assumir diversos lugares geométrico quando representadas nas cartas náuticas de Mercator⁶, Figura 6.20. Poderão ser obtidas circunferências, elipses, pará-

⁶A projeção de Mercator é um tipo de projeção cilíndrica do globo terrestre. Nessa projeção, os meridianos são planificados na forma de linhas retas paralelas verticais que são horizontalmente equidistantes, ao passo que os paralelos são planificados na forma de linhas retas paralelas horizontais, de modo que a distância vertical entre dois paralelos sucessivos é tanto menor quanto mais próximos esses paralelos estiverem da linha do equador.

bolas e outras curvas conforme a posição do polo terrestre em relação à circunferência de posição. Devido a representação complexa da curva de alturas iguais na carta náutica de Mercator, já foi demonstrado em trabalhos mais específicos a possibilidade de substituí-las, em um pequeno trecho, por um arco de circunferência com o mesmo raio de curvatura que a circunferência de altura, no referido trecho (Circunferência Osculatriz) e ainda, esta circunferência pode ser substituída por uma linha reta, perpendicular ao raio no ponto de tangência, que estará próximo da posição estimada do observador, Figura 6.21.

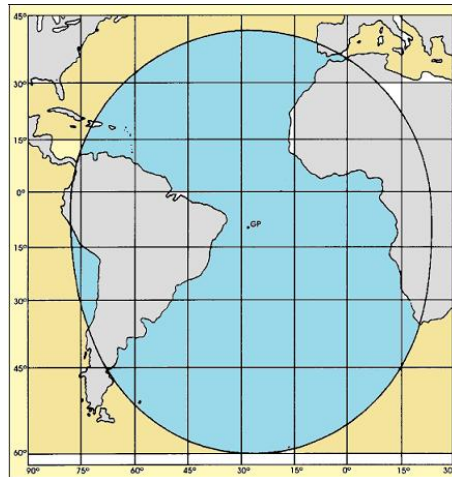


Figura 6.20: Circunferência de alturas iguais traçada em uma carta de Mercator

Esta reta tangente, nas proximidades da posição estimada, é denominada reta de altura e representa o lugar geométrico das posições do navio, quando se efetua a observação da altura de um astro, em um determinado instante.

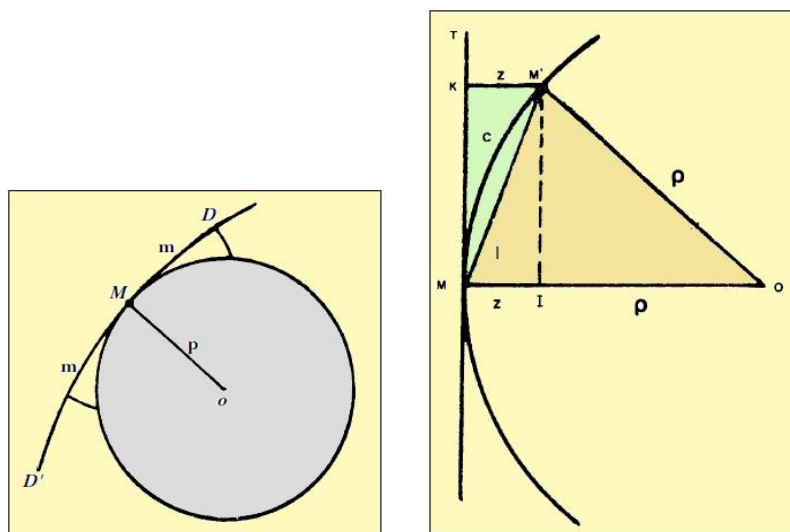


Figura 6.21: Esquerda-circunferência de altura aproximando para circunferência osculatriz
Direita-circunferência osculatriz aproximando para a reta tangente

Orientação da Reta de Altura

O triângulo de posição ou triângulo esférico de posição, como já descrevemos, é composto dos seguintes elementos na Esfera Celeste:

- Vértices (Polo Elevado Celeste - P_n ou P_s ; Astro observado - M e Zênite da posição estimada do observador - Z)
- Lados (Distância polar do astro - p ; Distância zenital do astro - z e Colatitude - c)
- Ângulos (Ângulo no Polo - t_1 ; Ângulo no Zênite - Z e Ângulo paralático - A_p)

Quando se projeta o triângulo de posição da Esfera Celeste para a Esfera Terrestre (Figura 6.22), seus vértices tornam-se, então:

- Polo elevado terrestre (P_n ou P_s)
- Posição estimada (ou assumida) do observador (AP)
- Ponto subastral (PSA) ou posição geográfica do astro observado (GP)

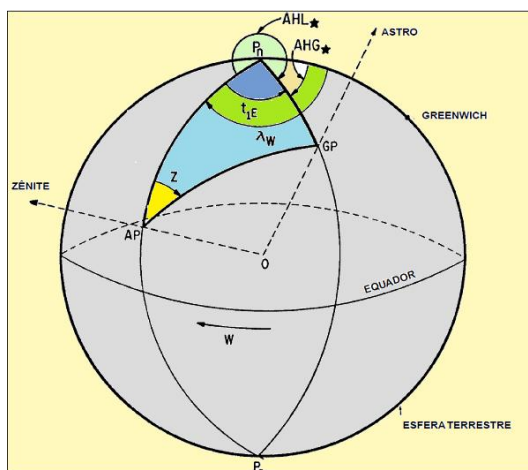


Figura 6.22: Triângulo de Posição projetado na Esfera Terrestre

Também já foi apresentado que, para resolver o triângulo de posição, é necessário conhecer 2 lados e o ângulo formado entre eles. Ademais, conforme mencionado, resolve-se o triângulo assumindo-se uma posição (geralmente a posição estimada do observador no instante de medição da altura do astro). Assim, tornam-se conhecidos os seguintes elementos do triângulo de posição:

- Colatitude: $c = 90^\circ - \varphi_e$, onde φ_e representa a Latitude estimada;
- Distância Polar do Astro: $p = 90^\circ \pm Dec^*$; e
- Ângulo no Polo do Astro: $t_1(W) = AHL^*$ e $t_1(E) = 360^\circ - AHL^*$

Desta forma, conhecem-se 2 lados (colatitude e distância polar) e o ângulo formado entre eles (Ângulo no Polo). Pode-se, então, calcular os 2 outros elementos do triângulo

que nos interessam:

- Ângulo no Zênite (Z)
- Distância Zenital (z)

Com estes elementos, obtêm-se o Azimute Verdadeiro (Az) do astro (a partir do Ângulo no Zênite) e a altura calculada (a_e) do astro (a partir da distância zenital).

A Figura 6.23 mostra, no lado esquerdo, o triângulo de posição projetado na Esfera Terrestre, com a circunferência de alturas iguais traçada na superfície da Terra e, no seu lado direito, a representação da curva de posição (curva de alturas) CC' na carta de Mercator.

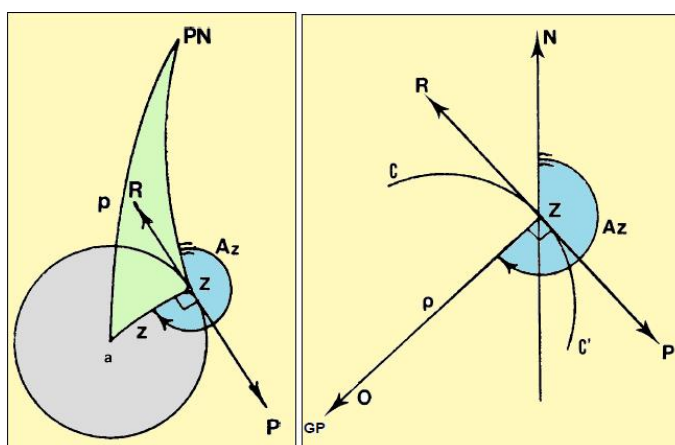


Figura 6.23: Circunferência de Posição na Esfera Terrestre e na Carta de Mercator

Sendo a reta RP uma tangente à circunferência de alturas iguais, nas proximidades da posição estimada, ela será normal ao raio da circunferência no ponto de tangência (distância zenital), que se orienta segundo o Azimute Verdadeiro (Az) do astro, no instante da observação, conforme a figura da esquerda. Como a projeção de Mercator é conforme, isto é, um ângulo na superfície da Terra é igual à sua representação na carta, resulta que a reta de altura RP será normal à projeção do vertical do astro na carta de Mercator, o que equivale a afirmar que a reta de altura é perpendicular ao Azimute Verdadeiro (Az) do astro, no instante da observação.

Então, da posição assumida (AP) plotada na carta, pode-se traçar uma linha na direção do Azimute Verdadeiro (Az) do astro no momento da observação, e afirmar que esta linha representa um segmento do raio da circunferência de alturas iguais correspondente ao astro observado e que, portanto, a reta de altura será perpendicular a ela (Figura 6.24).

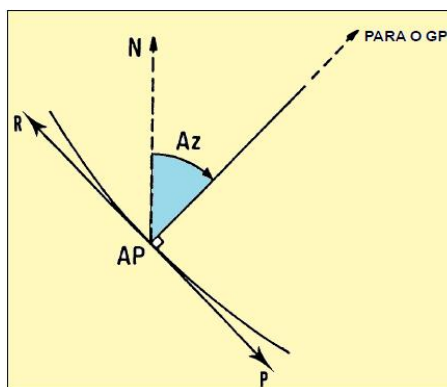


Figura 6.24: Traçado da Reta de Altura

Elementos determinativos da Reta de Altura. Ponto Marcq Saint-Hilaire - Método do Vertical Estimado

Na subseção anterior verificamos que dentro de certos parâmetros a curva de alturas iguais pode ser substituída pela reta de altura (ou reta de posição) que é tangente à curva e perpendicular ao Azimute Verdadeiro do astro no instante da observação.

Conceituaremos como ponto determinativo ao ponto pertencente a uma reta de altura e utilizado para o seu traçado na carta náutica, especificamente estudaremos o ponto determinativo Marcq Saint-Hilaire.⁷

Apresentamos anteriormente que o resultado da solução do triângulo de posição, considerando uma posição estimada no instante da observação, é o valor do Azimute Verdadeiro (Az) e a altura calculada (a_e) do astro. Dessa maneira, inicia-se de uma posição estimada (ponto mais próximo que se dispõe da verdadeira posição do navio) para se obter o ponto determinativo, pelo qual deve ser traçada a reta de altura na carta náutica.

Por outro lado, há uma diferença entre a altura medida com o sextante no momento da observação e a altura calculada (a_e), haja vista que o observador, no momento da observação, não está exatamente na posição assumida. Sendo assim, a reta de altura não passa exatamente na posição assumida (AP).

Se a altura verdadeira (a) do astro é maior que a altura calculada (a_e), o raio da circunferência de igual altura, ou seja, a distância zenital verdadeira ($z = 90^\circ - a$), será menor que o raio da circunferência de igual altura correspondente à altura calculada ($z_e = 90^\circ - a_e$) e a reta de altura estará, realmente, mais próxima do ponto subastral (GP

⁷Em 1875, o Comandante Marcq Saint-Hilaire, na França, introduziu o conceito de circunferências de alturas iguais, no qual é baseado o método das alturas, que, por esta razão, é denominado método Marcq Saint-Hilaire. O método das alturas utiliza, como ponto determinativo da linha de posição (denominada reta de altura), um ponto marcado sobre o azimute do astro, traçado a partir da posição estimada (ou assumida), a uma distância igual à diferença de alturas entre a altura calculada e a altura observada do astro.

do astro), isto é, estará na direção do GP, na direção do Azimute Verdadeiro do astro, conforme mostrado na Figura 6.25. Por outro lado, se a altura verdadeira (a) do astro é menor que a altura calculada (a_e), ocorrerá o oposto, isto é, o raio da circunferência de igual altura correspondente à altura verdadeira ($z = 90^\circ - a$) será maior que o raio da circunferência de igual altura correspondente à altura calculada ($z_e = 90^\circ - a_e$) e a nossa reta de altura estará, realmente, mais afastada do GP do astro que a posição assumida (AP), isto é, estará na direção oposta ao GP, como mostra ainda a Figura 6.25.

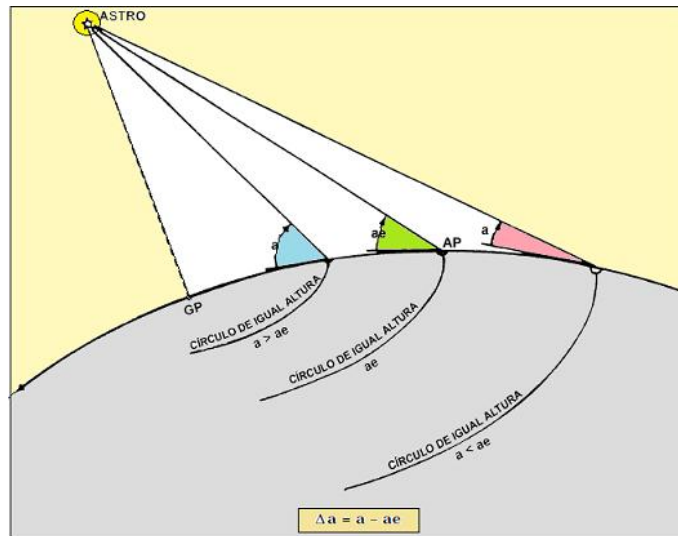


Figura 6.25: Diferença de Alturas

Conforme apresentado na Figura 6.25 a diferença entre a posição assumida (AP) e o ponto onde passa a reta de altura é:

$$\Delta a = z_e - z$$

$$\Delta a = (90^\circ - a_e) - (90^\circ - a)$$

$$\Delta a = a - a_e$$

Então, podemos obter o ponto determinativo da reta de altura da seguinte maneira:

- plotar na carta a posição assumida (AP);
- a partir da posição assumida (AP), traçar o Azimute Verdadeiro (A_z) do astro, obtido do Ângulo no Zênite (Z), determinado quando se resolve o triângulo de posição;
- calcular $\Delta a = a - a_e$. Sendo a a altura verdadeira do astro (obtida da altura instrumental, medida com o sextante) e a_e a altura calculada (obtida da solução do triângulo de posição);

- sobre o Azimute Verdadeiro do astro traçado na carta, marcar uma distância igual à diferença de alturas (Δa) na direção do Azimute, se $a > a_e$; ou na direção oposta, se $a < a_e$;
- o ponto assim obtido é o ponto determinativo da reta de altura; e
- passando por este ponto, traçar uma perpendicular ao Azimute Verdadeiro do astro. Esta será, então, a nossa reta de altura.

O Azimute Verdadeiro (A_z) do astro e a diferença de alturas ($\Delta a = a - a_e$) são denominados elementos determinativos da reta de altura.

O ponto determinativo obtido desta maneira é denominado Ponto Marcq Saint-Hilaire e o método descrito para a sua obtenção recebe o nome de "Método do Vertical Estimado".

Dessa maneira, ao se observar o astro, obtém-se a altura instrumental (a_i) e a hora de observação. Em seguida, esta altura é transformada em altura verdadeira (a) e o triângulo de posição é resolvido (para a hora da observação e para a posição estimada, ou assumida), determinando-se o Azimute Verdadeiro (A_z) e a altura calculada (a_e) do astro. Podem, então, ser obtidos os elementos determinativos da reta de altura, $\Delta a = a - a_e$ e A_z . O ponto determinativo é plotado na carta náutica, marcando-se, a partir da posição assumida (AP), a diferença de alturas (Δa) na direção do Azimute Verdadeiro do astro, se $a > a_e$, Figura 6.26 - esquerda; ou na sua recíproca, se $a < a_e$, Figura 6.26 - direita. Traça-se, então, a reta de altura, na perpendicular ao Azimute Verdadeiro.

Convém lembrar que a linha de posição (reta de altura), individualmente, não é capaz de fornecer a posição do navio. Para tal, são combinadas três ou mais LDP e obtido o seu ponto de interseção.

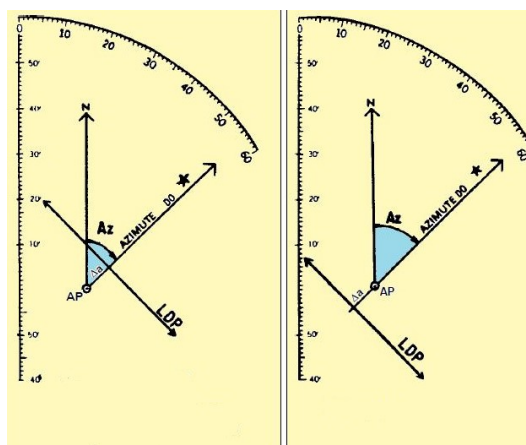


Figura 6.26: Ponto Determinativo da Reta de Altura e Traçado da LDP

6.7 Resolvendo o Triângulo de Posição pela Tábua Radler

O método das alturas ou método Marcq Saint-Hilaire, como já vimos anteriormente, utiliza, como ponto determinativo da linha de posição (denominada reta de altura), um ponto marcado sobre o azimute do astro, traçado a partir da posição estimada, a uma distância igual a diferença de alturas entre a altura calculada e a altura observada do astro. A partir daí, foram desenvolvidos vários métodos para solução do triângulo de posição, para uso com este método de obtenção do ponto determinativo da reta de altura.

Alguns desses métodos, por conveniência trigonométrica, dividiam o triângulo de posição em dois triângulos esféricos retângulos, baixando uma perpendicular ao lado oposto, de um dos três vértices do triângulo. Entre os primeiros criadores desses métodos destaca-se o brasileiro, Comandante Radler de Aquino.

Radler de Aquino, numa tentativa de simplificar as soluções do triângulo de posição, baixou uma perpendicular do astro para o meridiano celeste, dividindo o triângulo esférico de posição em dois triângulos retângulos e permitindo consolidar em um só volume as soluções para todas as combinações possíveis de Latitude, Declinação e Ângulo no Polo.

Publicadas inicialmente com o título de Tábuas de Altura e Azimute, as Tábuas Radler receberam, posteriormente, o título de Tábuas Náuticas e Aeronáuticas. Sua primeira edição foi publicada no Rio de Janeiro, em 1903, e na Inglaterra, em 1912. Em 1927 foi publicada uma edição norte-americana e, a partir daí, foi adotada na U.S. Naval Academy de Annapolis e na U.S.Navy. Diversas outras edições foram publicadas em vários países fazendo das Tábuas Radler uma ferramenta amplamente difundida aos navegadores astronômicos de todo o mundo. Posteriormente foram criadas uma variedade de outras tábuas de observação reunidas em uma só publicação denominada Almanaque Náutico. O primeiro Almanaque Náutico inglês e americano data de 1958 e o primeiro Almanaque Náutico editado no Brasil data de 1944. MIGUENS (1999)

6.7.1 Tábuas Radler - Trigonometria esférica e instruções de uso

Considere o triângulo esférico PAZ da Figura 6.27. Se traçarmos um círculo máximo passando pelo vértice A que seja perpendicular ao meridiano PZ do observador, obteremos dois triângulos esféricos retângulos PAM e ZAM.

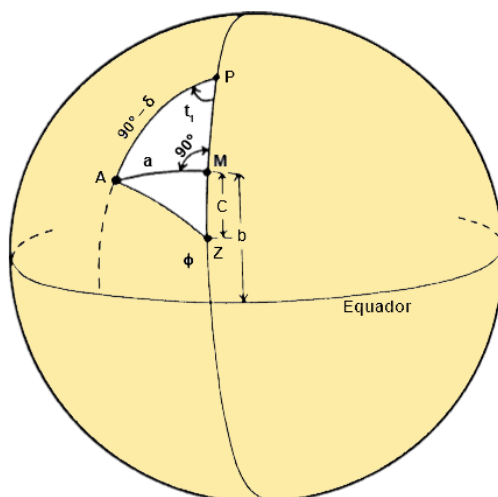


Figura 6.27: Trigonometria Esférica da Tábua Radler

Consideremos como elementos conhecidos do triângulo PAM o lado $PA = 90^\circ - Dec$ e o Ângulo no Polo (t_1). Dessa forma, podemos determinar todos os outros elementos do triângulo porém, vamos nos ater apenas aos lados de interesse a e b , que são obtidos por meio das relações abaixo, apresentadas nos livros didáticos de Navegação Astronômica.

$$\text{sen } a = \text{sen } t_1 \cdot \cos(Dec) \quad (6.6)$$

$$\text{cotg } b = \cos t_1 \cdot \text{cotg}(Dec) \quad (6.7)$$

6.7.2 Dedução da Fórmula 6.6

Consideraremos o triângulo retângulo PAM com ângulos e vértices P , A e M e lados opostos, respectivamente, a , PM e $(90^\circ - Dec)$, sendo $M = 90^\circ$ e $P = t_1$.

Aplicando a Lei dos Senos aos ângulos M e P e seus respectivos ângulos opostos, Fórmula 4.3, teremos:

$$\frac{\text{sen } P}{\text{sen } a} = \frac{\text{sen } M}{\text{sen}(90^\circ - Dec)}$$

Como $\text{sen } M = \text{sen } 90^\circ = 1$ e $P = t_1$, temos

$$\frac{\text{sen } t_1}{\text{sen } a} = \frac{1}{\text{sen}(90^\circ - Dec)}$$

Considerando ainda que $\text{sen}(90^\circ - Dec) = \cos(Dec)$, resulta em

$$\frac{\text{sen } t_1}{\text{sen } a} = \frac{1}{\cos(Dec)}$$

E, finalmente,

$$\text{sen } a = \text{sen } t_1 \cdot \cos(Dec)$$

6.7.3 Dedução da Fórmula 6.7

Consideraremos ainda o mesmo triângulo da demonstração anterior e, aplicando duas vezes a Lei dos cossenos, Fórmula 4.1, teremos:

$$\cos(90^\circ - Dec) = \cos a \cdot \cos(PM) + \text{sen } a \cdot \text{sen}(PM) \cdot \cos M$$

e

$$\cos a = \cos(90^\circ - Dec) \cdot \cos(PM) + \text{sen}(90^\circ - Dec) \cdot \text{sen}(PM) \cdot \cos P$$

Fazendo $P = t_1$ e substituindo $\cos a$ obtido da segunda expressão na primeira, teremos

$$\begin{aligned} \cos(90^\circ - Dec) &= [\cos(90^\circ - Dec) \cdot \cos(PM) + \text{sen}(90^\circ - Dec) \cdot \text{sen}(PM) \cdot \cos t_1] \cdot \cos(PM) + \\ &\quad \text{sen } a \cdot \text{sen}(PM) \cdot \cos M \end{aligned}$$

$$\begin{aligned} \cos(90^\circ - Dec) &= \cos(90^\circ - Dec) \cdot \cos^2(PM) + \text{sen}(90^\circ - Dec) \cdot \text{sen}(PM) \cdot \cos(PM) \cdot \cos t_1 + \\ &\quad \text{sen } a \cdot \text{sen}(PM) \cdot \cos M \end{aligned}$$

O que equivale a,

$$\begin{aligned} \cos(90^\circ - Dec) - \cos(90^\circ - Dec) \cdot \cos^2(PM) &= \text{sen}(90^\circ - Dec) \cdot \text{sen}(PM) \cdot \cos(PM) \cdot \cos t_1 + \\ &\quad \text{sen } a \cdot \text{sen}(PM) \cdot \cos M \end{aligned}$$

$$\begin{aligned} \cos(90^\circ - Dec)[1 - \cos^2(PM)] &= \text{sen}(90^\circ - Dec) \cdot \text{sen}(PM) \cdot \cos(PM) \cdot \cos t_1 + \\ &\quad \text{sen } a \cdot \text{sen}(PM) \cdot \cos M \end{aligned}$$

$$\begin{aligned} \cos(90^\circ - Dec)[\text{sen}^2(PM)] &= \text{sen}(90^\circ - Dec) \cdot \text{sen}(PM) \cdot \cos(PM) \cdot \cos t_1 + \\ &\quad \text{sen } a \cdot \text{sen}(PM) \cdot \cos M \end{aligned}$$

Dividindo ambos os membros por $\text{sen}(PM)$ temos,

$$\cos(90^\circ - Dec)[\text{sen}(PM)] = \text{sen}(90^\circ - Dec) \cdot \cos(PM) \cdot \cos t_1 + \text{sen } a \cdot \cos M$$

Dividindo ambos os membros por $\text{sen}(90^\circ - Dec)$ obteremos,

$$\cotg(90^\circ - Dec)[\text{sen}(PM)] = \cos(PM) \cdot \cos t_1 + \frac{\text{sen } a \cdot \cos M}{\text{sen}(90^\circ - Dec)}$$

Aplicando a Lei do Senos no triângulo PAM temos,

$$\frac{\text{sen } t_1}{\text{sen } a} = \frac{\text{sen } M}{\text{sen}(90^\circ - Dec)}$$

Substituindo $\frac{\text{sen } a}{\text{sen}(90^\circ - Dec)} = \frac{\text{sen } t_1}{\text{sen } M}$ na equação anterior, obteremos

$$\text{cotg}(90^\circ - Dec)[\text{sen}(PM)] = \cos(PM) \cdot \cos t_1 + \frac{\text{sen } t_1}{\text{sen } M} \cdot \cos M$$

E ainda, fazendo $\text{cotg } M = \frac{\cos M}{\text{sen } M}$ tem-se

$$\text{cotg}(90^\circ - Dec)[\text{sen}(PM)] = \cos(PM) \cdot \cos t_1 + \text{sen } t_1 \cdot \text{cotg } M$$

Utilizando $M=90^\circ$ para o triângulo PAM, e como $\text{cotg } 90^\circ = 0$, resulta em

$$\text{cotg}(90^\circ - Dec)[\text{sen}(PM)] = \cos(PM) \cdot \cos t_1 + \text{sen } t_1 \cdot 0$$

$$\text{cotg}(90^\circ - Dec)[\text{sen}(PM)] = \cos(PM) \cdot \cos t_1$$

Dividindo agora ambos os membros por $\text{sen}(PM)$

$$\text{cotg}(90^\circ - Dec) = \cos t_1 \cdot \text{cotg}(PM)$$

Fazendo agora $PM = (90^\circ - b)$ e $\text{cotg}(PM) = \text{cotg}(90^\circ - b)$ temos

$$\text{cotg}(90^\circ - Dec) = \cos t_1 \cdot \text{cotg}(90^\circ - b)$$

E como $\text{cotg}(90^\circ - Dec) = \text{tg}(Dec)$ e $\text{cotg}(90^\circ - b) = \text{tg } b$ resulta em

$$\text{tg}(Dec) = \cos t_1 \cdot \text{tg } b$$

Logo,

$$\frac{1}{\text{tg}(Dec)} = \frac{1}{\cos t_1 \cdot \text{tg } b}$$

Então

$$\frac{1}{\text{tg}(Dec)} = \left(\frac{1}{\cos t_1} \right) \cdot \left(\frac{1}{\text{tg } b} \right)$$

E ainda,

$$\text{cotg}(Dec) = \frac{\text{cotg } b}{\cos t_1}$$

E, finalmente,

$$\cotg b = \cos t_1 \cdot \cotg(Dec)$$

O parâmetro b foi utilizado apenas para a comodidade de cálculos no triângulo de posição, e se refere à distância do pé da perpendicular M ao equador. O valor de c é determinado por meio de soma ou subtração da latitude (dependendo do triângulo).

Dessa forma, determinam-se os dois elementos do segundo triângulo (a e c) necessários à obtenção dos demais elementos. Deste triângulo, porém, só nos interessam o Ângulo no Zênite (Z), que será o Azimute Quadrantal do astro (A_{qd}), e o lado ZA = distância zenital ($90^\circ - a_e$).

As fórmulas que nos fornecerão esses elementos são:

$$\sen a_e = \cos a \cdot \cos c \quad (6.8)$$

$$\cotg A_{qdt} = \cotg a \cdot \sen c \quad (6.9)$$

6.7.4 Dedução da Fórmula 6.8

Consideraremos para a dedução o triângulo de posição ZAM , com vértices e ângulos Z , A e M e lados opostos respectivamente iguais a a , c e AZ . Sendo $M = 90^\circ$ e $Z = A_{qd}$.

Aplicando a Lei dos cossenos (Fórmula 4.1) teremos:

$$\cos(AZ) = \cos a \cdot \cos c + \sen a \cdot \sen c \cdot \cos M$$

Como $M = 90^\circ$, $\cos M = \cos 90^\circ = 0$ temos,

$$\cos(AZ) = \cos a \cdot \cos c + \sen a \cdot \sen c \cdot \cos 90^\circ$$

$$\cos(AZ) = \cos a \cdot \cos c + \sen a \cdot \sen c \cdot 0$$

$$\cos(AZ) = \cos a \cdot \cos c$$

Sabendo ainda que a distância zenital $AZ = 90^\circ - a_e$, resulta em

$$\cos(90^\circ - a_e) = \cos a \cdot \cos c$$

Como $\cos(90^\circ - a_e) = \sen a_e$, temos finalmente

$$\operatorname{sen} a_e = \cos a \cdot \cos c$$

6.7.5 Dedução da Fórmula 6.9

Consideraremos para a demonstração ainda o triângulo ZAM, com vértices e ângulos Z , A e M e lados opostos respectivamente iguais a a , c e AZ . Sendo $M = 90^\circ$ e $Z = A_{qd}$.

Aplicando novamente, por duas vezes, a Lei dos cossenos (Fórmula 4.1) teremos:

$$\cos a = \cos c \cdot \cos(AZ) + \operatorname{sen} c \cdot \operatorname{sen}(AZ) \cdot \cos Z, \quad e$$

$$\cos(AZ) = \cos a \cdot \cos c + \operatorname{sen} a \cdot \operatorname{sen} c \cdot \cos M$$

Fazendo $Z = A_{qd}$ e substituindo $\cos(AZ)$ obtido da segunda expressão na primeira, teremos

$$\cos a = \cos c \cdot [\cos a \cdot \cos c + \operatorname{sen} a \cdot \operatorname{sen} c \cdot \cos M] + \operatorname{sen} c \cdot \operatorname{sen}(AZ) \cdot \cos Z$$

$$\cos a = \cos^2 c \cdot \cos a + \cos c \cdot \operatorname{sen} a \cdot \operatorname{sen} c \cdot \cos M + \operatorname{sen} c \cdot \operatorname{sen}(AZ) \cdot \cos Z$$

$$\cos a - \cos^2 c \cdot \cos a = \cos c \cdot \operatorname{sen} a \cdot \operatorname{sen} c \cdot \cos M + \operatorname{sen} c \cdot \operatorname{sen}(AZ) \cdot \cos Z$$

$$\cos a(1 - \cos^2 c) = \cos c \cdot \operatorname{sen} a \cdot \operatorname{sen} c \cdot \cos M + \operatorname{sen} c \cdot \operatorname{sen}(AZ) \cdot \cos Z$$

$$\cos a \cdot \operatorname{sen}^2 c = \cos c \cdot \operatorname{sen} a \cdot \operatorname{sen} c \cdot \cos M + \operatorname{sen} c \cdot \operatorname{sen}(AZ) \cdot \cos Z$$

Dividindo ambos os membros por $\operatorname{sen} c$ teremos

$$\cos a \cdot \operatorname{sen} c = \cos c \cdot \operatorname{sen} a \cdot \cos M + \operatorname{sen}(AZ) \cdot \cos Z$$

Dividindo ambos os membros por $\operatorname{sen} a$ resulta em

$$\frac{\cos a \cdot \operatorname{sen} c}{\operatorname{sen} a} = \cos c \cdot \cos M + \frac{\operatorname{sen}(AZ) \cdot \cos Z}{\operatorname{sen} a}$$

Como $\cotg a = \frac{\cos a}{\operatorname{sen} a}$, resulta em

$$\cotg a \cdot \operatorname{sen} c = \cos c \cdot \cos M + \frac{\operatorname{sen}(AZ) \cdot \cos Z}{\operatorname{sen} a}$$

Aplicando a Lei do Senos no triângulo ZAM temos,

$$\frac{\text{sen } Z}{\text{sen } a} = \frac{\text{sen } M}{\text{sen}(AZ)}$$

Substituindo $\frac{\text{sen}(AZ)}{\text{sen } a} = \frac{\text{sen } M}{\text{sen } Z}$ na equação anterior, obteremos

$$\text{cotg } a \cdot \text{sen } c = \cos c \cdot \cos M + \frac{\text{sen } M \cdot \cos Z}{\text{sen } Z}$$

E ainda, fazendo $\text{cotg } Z = \frac{\cos Z}{\text{sen } Z}$ tem-se

$$\text{cotg } a \cdot \text{sen } c = \cos c \cdot \cos M + \text{cotg } Z \cdot \text{sen } M$$

Como $M=90^\circ$ para o triângulo ZAM, e ainda $\cos 90^\circ = 0$ e $\text{sen } 90^\circ = 1$

$$\text{cotg } a \cdot \text{sen } c = \cos c \cdot \cos 90^\circ + \text{cotg } Z \cdot \text{sen } 90^\circ$$

$$\text{cotg } a \cdot \text{sen } c = \cos c \cdot 0 + \text{cotg } Z \cdot 1$$

Então, finalmente temos

$$\text{cotg } A_{qd} = \text{cotg } a \cdot \text{sen } c$$

A solução do triângulo PAM, conforme explicitado nas Fórmulas 6.6 e 6.7, nos permitirá o cálculo dos valores de a e b por meio da utilização da conveniente Declinação (Dec) e Ângulo no Polo (t_1).

Após a determinação de b , pode-se calcular o valor de c com a utilização da Latitude. A partir daí, utilizamos os valores de a e c para entrada, na parte inferior das páginas da Tábua Radler, e obtenção dos valores de A_{qd} (Azimute Quadrantal) e a_e (altura do astro). Devemos atentar ao fato de que, de acordo com o triângulo obtido, existem regras para a combinação de b com a Latitude a fim de determinar o valor de c , como também para a transformação do Azimute obtido (Azimute Quadrantal) em Azimute Verdadeiro.

6.8 Exemplo prático

No dia 08/11/93, com o Veleiro de Oceano "Brekelé" no rumo 000° , velocidade 6,0 nós, na posição estimada Latitude $14^\circ 12,0'S$ e Longitude $030^\circ 03,0' W$, são feitas as

seguintes observações no crepúsculo vespertino:

<i>ESTRELA</i>	<i>HR.DOCRONOMETRO</i>	<i>ALT.INSTRUMENTAL</i>
<i>ACHERNAR</i>	20 ^h 25 ^m 40,0 ^s	28° 02,6'
<i>ANTARES</i>	20 ^h 26 ^m 33,0 ^s	17° 27,5'
<i>DENEB</i>	20 ^h 27 ^m 37,0 ^s	29° 09,0'

Sabendo-se que $e_i = +1,6'$, $Elev = 5,0m$ e $Ea = +00^h00^m22,0^s$.

Calcular as retas de altura pela Tábua PUB.249 Volume I e determinar a posição astronômica da embarcação.

SOLUÇÃO:

a) O cálculo das retas de altura pela PUB.249 Volume I é muito simples. Entretanto, pode ser ainda mais facilitado pelo uso de um modelo de cálculo igual ao mostrado na Figura 6.28, onde encontramos a solução do problema. Os Elementos determinativos das retas de altura calculadas pela PUB.249 Volume I são:

<i>ESTRELA</i>	Δa	A_z	<i>POS.ASSUMIDA</i>
<i>ACHERNAR</i>	+21,5'	148°	<i>Lat</i> 14°S, <i>Long</i> 030°32,5'W
<i>ANTARES</i>	+34,1'	246°	<i>Lat</i> 14°S, <i>Long</i> 029°45,8'W
<i>DENEB</i>	-12,0'	348°	<i>Lat</i> 14°S, <i>Long</i> 030°01,8'W

b) A plotagem da posição astronômica é mostrada na Figura 6.29 e suas coordenadas geográficas são:

Latitude 14° 14,7'S e Longitude 030° 12,0'W (Hleg = 1828).

c) Os extratos do Almanaque Náutico e da Tábua PUB-249 necessários a resolução do problema encontram-se expostos nas páginas do apêndice.

Observamos que, após a plotagem do ponto, este foi deslocado de 3 milhas para a direção 070°, em virtude da aplicação da correção para a precessão e nutação terrestre ("P e N correction"), fornecida pela Tábua da Figura 9.8 constante do apêndice.

MODELO DE RETA DE ALTURA PELA PUB-249 (VOLUME I)

NAVIO. VO "BREKELE"		DATA. 08/11/93		
LATITUDE ESTIMADA. 14° 12.0' S		LONGITUDE ESTIMADA. 030° 03.0' W		
RUMO. 000°		VELOCIDADE. 6.0 nós		
DATA	08/11/93	08/11/93	08/11/93	
ASTRO	ACHERNAR	ANTARES	DENEBO	
1 Hlog obs	1826	1827	1828	
2 FUSO	+02 (0)	+02 (0)	+02 (0)	
3 HCr obs	20-25-40.0	20-26-33.0	20-27-37.0	
4 Ea	+00-00-22.0	+00-00-22.0	+00-00-22.0	
5 HMG obs	20-26-02.0	20-26-55.0	20-27-59.0	
6 AHG ₁ (h)	348° 00.9'	348° 00.9'	348° 00.9'	
7 corr (m/s)	06° 31.6'	06° 44.9'	07° 00.9'	
8 AHG ₂ (h/m/s)	354° 32.5'	354° 45.8'	355° 01.8'	
9 LONG. ASSUMIDA	030° 32.5'W	029° 45.8'W	030° 01.8'W	
10 ANL (1º ARGUMENTO)	324°	325°	325°	
11 LAT. ASSUMIDA (2º ARG)	14° S	14° S	14° S	
ELEM DA TÁBUA				
13 ALTURA CALCULADA(oo)	27° 37'	16° 48'	29° 17'	
14 AZIMUTE (Az)	148°	246°	348°	
15 ALTURA INSTRUM.(oi)	28° 02.6'	17° 27.5'	29° 09.0'	
16 ERRO INSTRUM.(oi)	+ 1.6'	+ 1.6'	+ 1.6'	
17 ALTURA OBSERV.(oo)	28° 04.2'	17° 29.1'	29° 10.6'	
18 COR. DEP. ELEV.	- 3.9'5m	- 3.9'5m	- 3.9'5m	
19 ALTURA APARENTE(oo)	28° 00.3'	17° 25.2'	29° 06.7'	
20 CORREÇÃO (c)	- 1.8'	- 3.1'	- 1.7'	
21 CORR. AD	-	-	-	
22 ALTURA VERD (o)	27° 58.5'	17° 22.1'	29° 05.0'	
23 ALTURA CALC.(oo)	27° 37.0'	16° 48.0'	29° 17.0'	
24 DIF. (o-oo)	+ 21.5'	+ 34.1'	- 12.0'	
25 AZIMUTE (Az)	148°	246°	348°	
26 P&M Corr.	3' / 070°	3' / 070°	3' / 070°	

Figura 6.28: Modelo de cálculo da reta de altura

MODELO PARA A RETA DE ALTURA E SÉRIE DE OBSERVAÇÕES

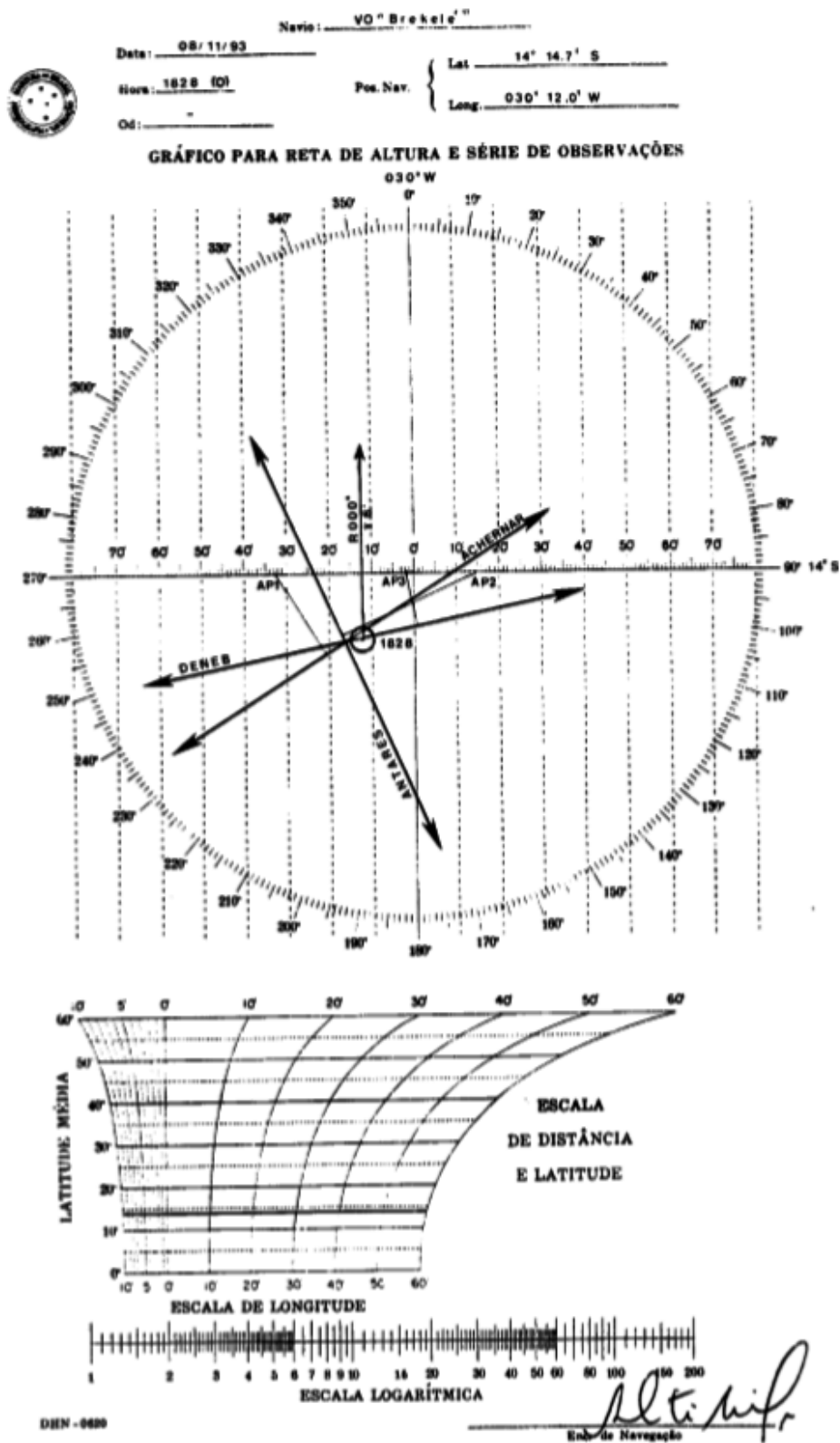


Figura 6.29: DHN-0620

7 ATIVIDADES PROPOSTAS

Após a apresentação de diversos conceitos de Geometria Esférica, especificamente da trigonometria esférica, e suas relações com a Navegação Astronômica, apresentamos no capítulo 6 alguns exercícios de fixação, acompanhados de suas respectivas soluções. No capítulo atual, serão propostos alguns exercícios de aplicação, seguidos dos seus tutoriais de solução, a fim de consolidar os conteúdos estudados anteriormente.

• EXERCÍCIO 1

Três pontos A, B e C representam as extremidades de um imenso triângulo que cobre totalmente a área de uma grande floresta tropical. É necessário o cálculo da área dessa superfície florestal a fim de dimensionar a aplicação de políticas públicas visando a preservação da floresta (área desmatada, controle de queimadas etc). Sabendo que os lados do triângulo ABC representam arcos de círculos máximos e os ângulos esféricos A, B e C medem respectivamente 60° , 80° e 100° , calcule a área da região florestal utilizando como raio da terra o valor de 6370km.

TUTORIAL: Considere o triângulo esférico ABC e aplique a Relação de Girard para cálculo da área, $S = r^2(\alpha + \beta + \gamma - \pi)$, apresentada no capítulo 7.

• EXERCÍCIO 2

Um navio, com velocidade de cruzeiro de 18,5 nós, deseja fazer a travessia de Natal, no Brasil ($\varphi = 05^\circ 47' S$, $\lambda = 25^\circ 12' W$), para Dakar, no Senegal ($\varphi = 14^\circ 41' N$, $\lambda = 17^\circ 26' W$). Considerando que a empresa responsável pela embarcação deseja relizar a travessia com o menor consumo de combustível possível, determine o tempo previsto para a viagem.

TUTORIAL: Considere que no triângulo esférico cujos vértices são Natal(N), Polo Norte(P) e Dakar(D), o lado Natal-Dakar representará a ortodromia a ser percorrida pelo navio (menor distância possível). Os outros dois lados do triângulo serão $NP = 95^\circ 47'$ e $DP = 75^\circ 19'$ e o Ângulo no Polo será $P = \Delta\lambda = 17^\circ 46'$. O lado ND poderá ser obtido pela fórmula do cosseno do lado oposto ao ângulo P, ou seja, a fórmula fundamental $\cos a = \cos b \cos c + \sin b \sin c \cos A$, disposta no capítulo 4.

• EXERCÍCIO 3

Para cada Latitude Sul, o dia mais longo do ano acontece quando a Declinação do Sol é $23^\circ 27'$ (Solstício Sul). Calcule a duração desse dia para um observador na latitude $\varphi = 38^\circ 35' S$.

TUTORIAL: A duração do dia corresponde ao intervalo de tempo do nascer ao pôr do Sol. Nesses instantes o triângulo de posição é retilátero (um lado igual a 90°), pois a altura verdadeira do centro do sol é 0° . O triângulo astronômico terá vértice no Polo Sul, no observador e no centro do Sol. Seus lados serão a colatitude do observador: $90^\circ - 38^\circ 35' = 51^\circ 25'$, a codeclinação: $90^\circ - 23^\circ 27' = 66^\circ 33'$ e o complemento da altura: $90^\circ - 0^\circ = 90^\circ$.

Como pretendemos calcular o ângulo horário de vértice do Polo Sul, que nos dará a metade da duração do dia e o lado de 90° (complemento da altura) é oposto ao Ângulo do Polo, aplicaremos a lei dos cossenos de modo a obter o ângulo P. Transformando o valor angular em horas e minutos atentaremos que o valor obtido representará o intervalo de tempo do nascer até o instante da passagem do Sol pelo meridiano superior do observador. Quando o astro cruza o meridiano do observador, o ângulo horário local é 0° . Após esse instante da passagem, até o Sol se pôr, o ângulo horário crescerá de 0° até o ângulo P. Sendo assim, a duração do dia será duas vezes o valor horário obtido. O valor do dia mais longo obtido será 14h e 42 min.

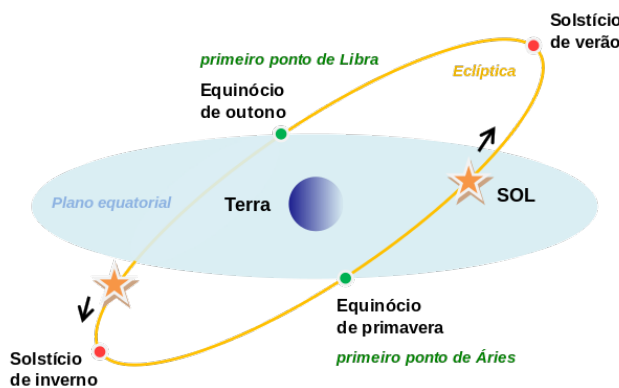


Figura 7.1: Solstício

Solscítio - cada uma das duas datas do ano em que o Sol atinge o maior grau de afastamento angular do equador (declinação), e que são 21 ou 23 de junho (solstício de inverno no hemisfério sul e de verão, no hemisfério norte) e 21 ou 23 de dezembro (solstício de verão no hemisfério sul e de inverno, no hemisfério norte).

8 CONCLUSÃO

Os conteúdos apresentados neste trabalho, tanto os relacionados à Geometria Esférica quanto aqueles referentes à Navegação Astronômica, buscam ampliar conhecimentos das mais diversas categorias de leitores; seja o professor, utilizando para enriquecimento das suas atividades em sala de aula algumas demonstrações e conceitos de Geometria Esférica, de maneira conjugada com conhecimentos aprendidos no Ensino Médio. Ou seja o aluno ou curioso de Navegação Astronômica, que poderá, didática e paulatinamente, construir significado de conceitos fundamentais da Geometria Esférica como também aprender como são utilizadas as principais técnicas de Navegação Astronômica.

De extrema relevância também foi a contextualização história da Geometria Esférica, abordando os principais fatos relacionados ao seu descobrimento. Falou-se da evolução da geometria em tempos pré e pós Euclides, culminando no surgimento dos espaços não-euclidianos em decorrência de uma incessante busca da demonstração do Postulado das Paralelas (V Postulado de Euclides). Os fatos históricos apresentados colaboram não só para um melhor entendimento dos longos caminhos percorridos na evolução do conhecimento como também para promover a discussão sobre qual a geometria mais apropriada a explicar o mundo em que vivemos. Entretanto, citando Henri Poincaré: "*Nenhuma geometria é mais correta do que qualquer outra, apenas é mais conveniente*".

Haja vista as demonstrações e deduções das principais fórmulas matemáticas empregadas nos livros e manuais de Navegação Astronômica, esse trabalho consegue, de maneira direta e objetiva, mostrar a contribuição da Matemática, especificamente da Geometria Esférica, na Navegação, cumprindo assim o seu objetivo principal. Dessa maneira, para os "amantes" e utilizadores das técnicas de Navegação Astronômica, eis a oportunidade de compreender a fundamentação matemática que está por trás das Tábuas e manuais utilizados nessa técnica de navegação.

Por fim, citando COUTINHO (2001) no seu livro *Trigonometria Esférica - a Matemática de um Espaço Curvo*,

Quando os astrônomos da antiga Mesopotâmia ergueram os olhos para o céu buscando medir as distâncias angulares entre as estrelas a noção de linha trigonométrica seno surgiu. Com o passar dos séculos e a curiosidade aumentada em relação ao Cosmos, os homens de ciência criaram instrumentos e meios

de medir com maior precisão os ângulos e distâncias astronômicas. Entre esses recursos científicos e instrumentais, aparecem aparelhos como o atual sextante digital e os satélites artificiais. Mesmo com todo esse aparato tecnológico moderno, a Trigonometria Esférica tem um papel relevante e fundamental não só na Astronomia que lhe deu origem, como também em outras áreas avançadas do conhecimento humano.

"A trigonometria veio para medir e orientar o caminho até as estrelas...e ficou para enriquecer partes da matemática menos voltadas para os céus!"

9 APÊNDICE

9.1 De Girard a Euler passando por Legendre

Adrien Marie Legendre (1752 a 1833) foi um notável matemático francês. Dentro de uma tradição que muitos dos seus compatriotas ainda seguem, sua destacada posição científica não o impediu de se interessar pelo ensino elementar. Com efeito, uma de suas obras mais conhecidas é o livro “Éléments de Géométrie”, publicado pela primeira vez em 1794, traduzido em inglês, alemão, italiano, romeno e até mesmo português. A biblioteca do IMPA (Instituto de Matemática Pura e Aplicada) possui um exemplar da 14ª edição, impresso em Paris, no ano de 1846, treze anos depois da morte do autor. Da geometria de Legendre, interessa-nos para este trabalho a demonstração do Teorema de Euler para poliedros convexos. Foi a primeira demonstração inteligível desse teorema a ser publicada e apreciaremos a elegância e a beleza do raciocínio nela contido, o qual passaremos a expor.

Poincaré (1854-1912) foi o primeiro matemático a compreender que o Teorema de Euler é um teorema de Topologia, e não de geometria. Observou que o número $V-A+F$ é um invariante topológico do poliedro P . Para entendermos esse conceito, precisamos da seguinte definição:

Duas figuras F e G são ditas homeomorfas se existir uma transformação contínua $f : F \rightarrow G$ com a inversa $f^{-1} : G \rightarrow F$ também contínua. De forma intuitiva, um poliedro, ao imaginá-lo de borracha, que ao ser inflado se transforma em uma esfera é homeomorfo a ela. Por exemplo, o cubo e o tetraedro (poliedros convexos) são homeomorfos à esfera. Se um poliedro é convexo, então ele é homeomorfo à esfera, pois, considerando um ponto O em seu interior e uma esfera de centro neste ponto contendo o poliedro, uma reta que passa pelo ponto O intersecta o poliedro em exatamente dois pontos, A e B , e a esfera em A' e B' , respetivamente. Assim, deformando o poliedro de modo que o ponto A seja levado no ponto A' e B seja levado no ponto B' da esfera e considerando todas as retas passando pelo ponto O , podemos transformar o poliedro de modo contínuo em uma esfera com centro no ponto O . Dessa forma, podemos enunciar o Teorema de Euler para poliedros da seguinte maneira.

Teorema 9.1.1 (Teorema de Euler para poliedros). *Para todo poliedro homeomorfo à esfera vale a relação $V-A+F=2$, onde V é o número de vértices, A é o número de arestas e F é o número de faces do poliedro.*

Demonstração. A demonstração de Legendre tem como base a fórmula de Girard da soma dos ângulos internos de um triângulo esférico, anteriormente apresentada. Considera também uma superfície esférica com centro no interior do poliedro. As aplicações que se seguirão têm como premissa uma superfície esférica contida no poliedro, contudo, para o poliedro contido no interior da superfície esférica, a demonstração é inteiramente análoga. Também considera-se o poliedro convexo com todas as faces em forma de triângulos. Isto é possível por meio da diagonalização das faces dos polígonos que não sejam triângulos, pois cada diagonal traçada não altera o número de vértices V e aumenta em uma unidade o número de arestas A e faces F . Este acréscimo anula a expressão $V-A+F$.

Como dito, considera-se uma a superfície esférica E com centro O no interior do poliedro P . Projetando-se radialmente o poliedro P sobre a superfície esférica E , conforme a Figura 9.1, temos que o ponto A' da superfície esférica E é a projeção radial do ponto A do poliedro P .

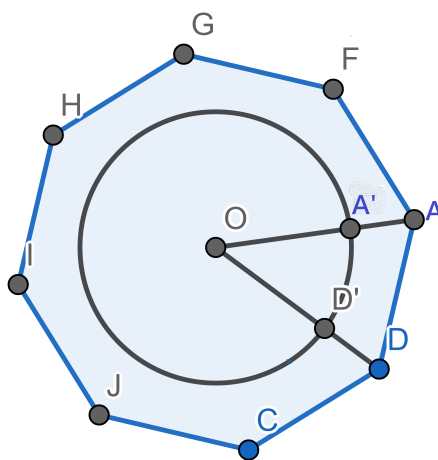


Figura 9.1: Superfície Esférica E contida no Poliedro P

Dessa maneira, é possível estabelecer uma função que relaciona cada ponto A do poliedro P a um ponto A' da superfície esférica E , pertencentes a um mesmo segmento de reta com extremos em O e A . Podemos então escrever que $f : P \rightarrow E$ e $A \mapsto A'$. E como todo ponto em E possui projeção radial de algum ponto de P , a função f será sobrejetora, por outro lado, f também será injetora pois dois pontos distintos em P possuirão projeção diferentes em E . Sendo assim, a função bijetiva f , possibilita a decomposição da esfera E em F triângulos esféricos, dispostos de maneira idêntica às faces do poliedro P , contendo A lados e V vértices. A figura a seguir apresenta a projeção radial de uma face triangular T do poliedro P em um triângulo esférico t da superfície esférica.

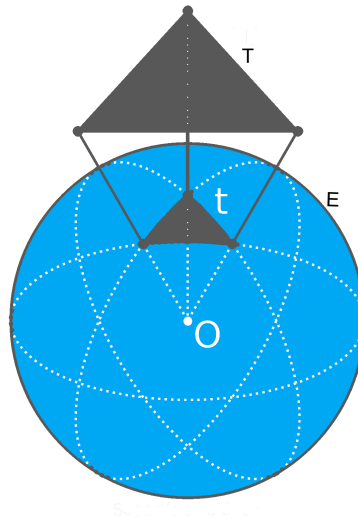


Figura 9.2: Projeção radial de uma face do Poliedro P

Como o poliedro fica decomposto na superfície esférica em F triângulos esféricos, A lados e V vértices. Para cada triângulo t , ilustrado na Figura 9.2, vale a fórmula de Girard (Teorema 3.1.4). Se K_t é a soma dos ângulos internos do triângulo t , então $k_t = \pi + \frac{S_t}{r^2}$, onde S_t é a área de t . E ainda, como possuímos F faces, somando os ângulos internos de todas elas, resultará em

$$\sum K_t = F\pi + \frac{\sum S_t}{r^2}$$

Temos ainda que $\sum k_t = 2\pi V$ já que os ângulos em torno de cada vértice medem 2π .

Ainda, $\sum S_t = 4\pi r^2$ pois a soma de todas as faces triangulares resulta na área total da superfície esférica E .

Então a equação anterior fica:

$$2\pi V = F\pi + \frac{4\pi r^2}{r^2}$$

$$2\pi V = F\pi + 4\pi$$

$$2\pi V - F\pi = 4\pi$$

Dividindo a expressão inteira por π teremos,

$$2V - F = 4$$

Como todo triângulo é formado por 3 lados e cada aresta é lado de exatamente dois triângulos, temos que $2A=3F$. Como $2A= F + 2F$, resulta em $F = 2A - 2F$ que, substituindo na expressão anterior, obteremos:

$$2V - 2A + 2F = 4$$

e finalmente, dividindo toda a expressão por 2, teremos

$$V - A + F = 2$$

□

9.2 Demonstração de outras relações trigonométricas

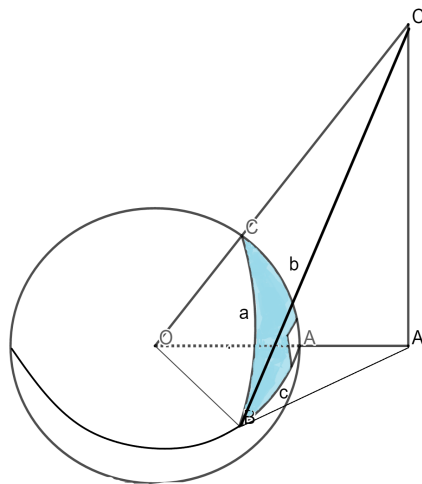


Figura 9.3: triângulo retângulo na superfície esférica

Baseadas na figura acima, seguem as demonstrações das relações trigonométricas a seguir, apresentadas no Capítulo 4 e amplamente utilizadas nos livros de navegação astronômica.

$$\text{sen } b = \text{sen } a \cdot \text{sen } B \quad (4.8)$$

$$\text{tg } c = \cos B \cdot \text{tg } a \quad (4.9)$$

$$\text{tg } b = \text{tg } B \cdot \text{sen } c \quad (4.10)$$

$$\cos a = \cotg B \cdot \cotg C \quad (4.11)$$

$$\cos B = \text{sen } C \cdot \cos b \quad (4.12)$$

Considerando a razão anterior $\frac{A'C'}{BC'}$ e multiplicando ambos os termos por OC' teremos:

$$\frac{A'C'}{BC'} = \frac{A'C' \cdot OC'}{OC' \cdot BC'} = \frac{A'C'}{OC'} \cdot \frac{OC'}{BC'}$$

como $\text{sen } b = \frac{A'C'}{OC'}$, $\text{cossec } a = \frac{OC'}{BC'}$ e $\text{sen } B = \frac{A'C'}{BC'}$ segue que,

$$\text{sen } B = \text{sen } b \cdot \text{cossec } a$$

logo,

$$\text{sen } b = \text{sen } a \cdot \text{sen } B \quad (4.8)$$

e, por analogia:

$$\text{sen } c = \text{sen } a \cdot \text{sen } C$$

Fazendo ainda a multiplicação de ambos os termos da razão $\frac{A'B'}{BC'}$ por OB teremos:

$$\frac{A'B'}{BC'} = \frac{A'B' \cdot OB}{OB \cdot BC'} = \frac{A'B'}{OB} \cdot \frac{OB}{BC'}$$

como $\cos B = \frac{A'B'}{BC'}$, $\text{tg } c = \frac{A'B'}{OB}$ e $\cotg a = \frac{OB}{BC'}$ segue que,

$$\cos B = \text{tg } c \cdot \cotg a$$

logo,

$$\text{tg } c = \cos B \cdot \text{tg } a \quad (4.9)$$

e, por analogia:

$$\text{tg } b = \cos C \cdot \text{tg } A$$

Fazendo ainda,

$$\frac{A'C'}{A'B} = \frac{A'C' \cdot OA'}{OA' \cdot A'B} = \frac{A'C'}{OA'} \cdot \frac{OA'}{A'B}$$

como $\operatorname{tg} B = \frac{A'C'}{A'B}$, $\operatorname{tg} b = \frac{A'C'}{OA'}$ e $\operatorname{cosec} c = \frac{OA'}{A'B}$ segue que,

$$\operatorname{tg} B = \operatorname{tg} b \cdot \operatorname{cosec} c$$

logo,

$$\operatorname{tg} b = \operatorname{tg} B \cdot \operatorname{sen} c \quad (4.10)$$

e também,

$$\operatorname{tg} c = \operatorname{tg} C \cdot \operatorname{sen} b$$

Agora, multiplicando as duas últimas relações, escreve-se: $\operatorname{tg} b \cdot \operatorname{tg} c = \operatorname{tg} B \cdot \operatorname{tg} C \cdot \operatorname{sen} c \cdot \operatorname{sen} b$,
ou então $\operatorname{tg} B \cdot \operatorname{tg} C = \frac{1}{\operatorname{sen} b \cdot \operatorname{sen} c}$

Lembrando, da (Fórmula 4.7), $\cos a = \cos b \cdot \cos c$, teremos,

$$\operatorname{tg} B \cdot \operatorname{tg} C = \frac{1}{\cos a}$$

$$\cos a = \operatorname{cotg} B \cdot \operatorname{cotg} C \quad (4.11)$$

Multiplicando cruzado a (2ª Fórmula de 4.8) pela (Fórmula 4.9), resulta em:
 $\operatorname{tg} c \cdot \operatorname{sen} a \cdot \operatorname{sen} C = \cos B \cdot \operatorname{tg} a \cdot \operatorname{sen} c$, ou ainda,

$$\cos B = \frac{\cos a \cdot \cos C}{\cos c}$$

Como, dá (Fórmula 4.7), temos $\cos b = \frac{\cos a}{\cos c}$

Assim,

$$\cos B = \operatorname{sen} C \cdot \cos b \quad (4.12)$$

9.3 Páginas de correções do Almanaque Náutico

Out. Mar SOL		Abr—Set		ESTRELAS E PLANETAS		DEPRESSÃO				
a _{ap}	Limbo Inf Sup	a _{ap}	Limbo Inf Sup	a _{ap}	Corr.	a _{ap}	Corr. adicional	Rev do Ocho	Rev do Ocho	Rev do Ocho
9 34	+10-8-21 5	9 39	+10-6-21 2	9 56	5 3			m	Pés	m
9 45	+10-9-21 4	9 51	+10-7-21 1	10 08	5 3	1993		2 4	2 8	8 0
9 56	+11-0-21 3	10 03	+10-8-21 0	10 20	5 2	VRNUS		2 6	2 9	8 6
10 08	+11-1-21 2	10 15	+10-8-21 0	10 33	5 1	1 Jan -- 2 Fev		2 8	2 9	9 2
10 21	+11-2-21 1	10 27	+11-0-20 8	10 46	5 0	28 Mai -- 15 Jul		3 0	3 0	9 8
10 34	+11-3-21 0	10 40	+11-1-20 7	11 00	4 9			3 2	3 2	10 5
10 47	+11-4-20 9	10 54	+11-2-20 6	11 14	4 8	0	+0 2	3 4	3 4	11 2
11 01	+11-5-20 8	11 08	+11-2-20 6	11 29	4 7	41	+0 1	3 6	3 3	11 9
11 15	+11-6-20 7	11 23	+11-3-20 5	11 45	4 6	76		3 8	3 4	12 6
11 30	+11-7-20 6	11 38	+11-4-20 4	12 01	4 4	8 Mar -- 20 Fev		4 0	3 5	13 3
11 46	+11-8-20 5	11 54	+11-5-20 3	12 18	4 3	5 Mai -- 27 Mai		4 3	3 6	14 1
12 02	+11-9-20 4	12 10	+11-6-20 2	12 35	4 2	0	+0 3	4 5	3 7	14 9
12 19	+12-0-20 3	12 28	+11-7-20 1	12 54	4 1	34	+0 2	4 7	3 8	15 7
12 37	+12-1-20 2	12 46	+11-8-20 0	13 13	4 0	60	+0 1	5 0	3 9	16 5
12 55	+12-2-20 1	13 05	+12-0-19 8	13 33	3 9	80		5 2	4 0	17 4
13 14	+12-3-20 0	13 24	+12-1-19 7	13 54	3 8	27 Fev -- 14 Mar		5 5	4 1	18 3
13 35	+12-4-19 9	13 45	+12-2-19 5	14 16	3 7	19 Abr -- 4 Mai		5 8	4 2	19 1
13 56	+12-5-19 8	14 07	+12-3-19 5	14 40	3 6	0	+0 4	6 1	4 4	20 1
14 18	+12-6-19 7	14 30	+12-4-19 4	15 04	3 5	29	+0 3	6 3	4 4	21 0
14 42	+12-7-19 6	14 54	+12-5-19 3	15 30	3 4	51	+0 2	6 6	4 5	22 0
15 06	+12-8-19 5	15 19	+12-6-19 2	15 57	3 3	68	+0 1	6 9	4 7	22 9
15 32	+12-9-19 4	15 46	+12-7-19 1	16 26	3 2	83		7 2	4 8	23 9
15 59	+13-0-19 3	16 14	+12-8-19 0	16 56	3 1	15 Mar -- 18 Abr		7 5	4 9	24 9
16 28	+13-1-19 2	16 44	+12-9-18 9	17 28	3 0	0	+0 5	7 9	5 0	26 0
16 59	+13-2-19 1	17 15	+13-0-18 8	18 02	3 0	26	+0 4	8 2	5 0	27 1
17 32	+13-3-19 0	17 48	+13-1-18 7	18 38	2 9	46	+0 3	8 5	5 1	28 1
18 06	+13-4-18 9	18 24	+13-2-18 6	19 17	2 7	60	+0 2	8 8	5 2	29 2
18 42	+13-5-18 8	19 01	+13-3-18 5	19 58	2 6	73	+0 1	9 2	5 3	30 4
19 21	+13-6-18 7	19 42	+13-4-18 4	20 42	2 5	84		9 5	5 4	31 5
20 03	+13-7-18 6	20 25	+13-5-18 3	21 28	2 4	16 Jul -- 31 Dez		9 9	5 5	32 7
20 48	+13-8-18 5	21 11	+13-6-18 2	22 19	2 3	0	+0 1	10 3	5 6	33 9
21 35	+13-9-18 4	22 00	+13-7-18 1	23 13	2 2	60	+0 1	10 6	5 7	35 1
22 26	+14-0-18 3	22 54	+13-8-18 0	24 11	2 1	MAIUS		11 0	5 8	36 3
23 22	+14-1-18 2	23 51	+13-9-17 9	25 14	2 0	1 Jan -- 7 Mar		11 4	5 9	37 6
24 21	+14-2-18 1	24 53	+14-0-17 8	26 22	1 9	0		11 8	6 0	38 9
25 26	+14-3-18 0	25 00	+14-1-17 7	27 36	1 8	0	+0 2	12 2	6 2	40 1
26 36	+14-4-17 9	26 33	+14-2-17 6	28 56	1 7	41	+0 1	12 6	6 3	41 5
27 52	+14-5-17 8	27 13	+14-3-17 5	30 24	1 6	76		13 0	6 4	42 8
29 15	+14-6-17 7	30 00	+14-4-17 4	32 00	1 5	8 Mar -- 31 Dez		13 4	6 5	44 2
30 46	+14-7-17 6	31 35	+14-5-17 3	33 45	1 4	0		13 8	6 6	45 5
32 26	+14-8-17 5	33 20	+14-6-17 2	35 40	1 3	0	+0 1	14 2	6 7	46 9
34 17	+14-9-17 4	35 17	+14-7-17 1	37 48	1 2	60		14 7	6 8	48 4
36 20	+15-0-17 3	37 26	+14-8-17 0	40 08	1 1			15 1	6 9	49 8
38 36	+15-1-17 2	39 50	+14-9-16 9	42 44	1 0			15 5	6 9	51 3
41 08	+15-2-17 1	42 31	+15-0-16 8	45 36	0 9			16 0	7 0	52 8
43 59	+15-3-17 0	45 31	+15-1-16 7	48 47	0 8			16 5	7 2	54 3
47 10	+15-4-16 9	48 55	+15-2-16 6	52 18	0 7			16 9	7 2	55 8
50 46	+15-5-16 8	52 44	+15-3-16 5	56 11	0 6			17 4	7 3	57 4
54 49	+15-6-16 7	57 02	+15-4-16 4	60 28	0 5			17 9	7 4	58 9
59 33	+15-7-16 6	61 51	+15-5-16 3	65 08	0 4			18 4	7 5	60 5
64 30	+15-8-16 5	67 17	+15-6-16 2	70 11	0 3			18 8	7 6	62 1
70 12	+15-9-16 4	73 16	+15-7-16 1	75 34	0 2			18 8	7 7	63 8
76 26	+16-0-16 3	79 43	+15-8-16 0	81 13	0 1			19 3	7 8	65 4
83 05	+16-1-16 2	86 32	+15-9-15 9	87 03	0 0			19 8	7 9	67 1
90 00		90 00		90 00	0 0			20 4	8 0	67 1
								20 9	8 1	68 8
								21 4	8 1	70 5
										155 12 2

Figura 9.4: a_{ap} é a altura dada pelo sextante corrigida do erro instrumental e da depressão

26 ^m	SOL PLANETAS	Y		LUA	v ou Corr.			27 ^m	SOL PLANETAS	Y		LUA	v ou Corr.					
		'	"		'	"	'			"	'		"	'	"	'	"	
00	6 30-0	6 31-1	6 12-2		0-0	0-0	6-0	2-7	12-0	5-3			0-0	0-0	6-0	2-8	12-0	5-5
01	6 30-3	6 31-3	6 12-5		0-1	0-0	6-1	2-7	12-1	5-3			0-1	0-0	6-1	2-8	12-1	5-5
02	6 30-5	6 31-6	6 12-7		0-2	0-1	6-2	2-7	12-2	5-4			0-2	0-1	6-2	2-8	12-2	5-6
03	6 30-8	6 31-8	6 12-9		0-3	0-1	6-3	2-8	12-3	5-4			0-3	0-1	6-3	2-9	12-3	5-6
04	6 31-0	6 32-1	6 13-2		0-4	0-2	6-4	2-8	12-4	5-5			0-4	0-2	6-4	2-9	12-4	5-7
05	6 31-3	6 32-3	6 13-4		0-5	0-2	6-5	2-9	12-5	5-5			0-5	0-2	6-5	3-0	12-5	5-7
06	6 31-5	6 32-6	6 13-7		0-6	0-3	6-6	2-9	12-6	5-6			0-6	0-3	6-6	3-0	12-6	5-8
07	6 31-8	6 32-8	6 13-9		0-7	0-3	6-7	3-0	12-7	5-6			0-7	0-3	6-7	3-1	12-7	5-8
08	6 32-0	6 33-1	6 14-1		0-8	0-4	6-8	3-0	12-8	5-7			0-8	0-4	6-8	3-1	12-8	5-9
09	6 32-3	6 33-3	6 14-4		0-9	0-4	6-9	3-0	12-9	5-7			0-9	0-4	6-9	3-2	12-9	5-9
10	6 32-5	6 33-6	6 14-6		1-0	0-4	7-0	3-1	13-0	5-7			1-0	0-5	7-0	3-2	13-0	6-0
11	6 32-8	6 33-8	6 14-9		1-1	0-5	7-1	3-1	13-1	5-8			1-1	0-5	7-1	3-3	13-1	6-0
12	6 33-0	6 34-1	6 15-1		1-2	0-5	7-2	3-2	13-2	5-8			1-2	0-6	7-2	3-3	13-2	6-1
13	6 33-3	6 34-3	6 15-3		1-3	0-6	7-3	3-2	13-3	5-9			1-3	0-6	7-3	3-3	13-3	6-1
14	6 33-5	6 34-6	6 15-6		1-4	0-6	7-4	3-3	13-4	5-9			1-4	0-6	7-4	3-4	13-4	6-1
15	6 33-8	6 34-8	6 15-8		1-5	0-7	7-5	3-3	13-5	6-0			1-5	0-7	7-5	3-4	13-5	6-2
16	6 34-0	6 35-1	6 16-1		1-6	0-7	7-6	3-4	13-6	6-0			1-6	0-7	7-6	3-5	13-6	6-2
17	6 34-3	6 35-3	6 16-3		1-7	0-8	7-7	3-4	13-7	6-1			1-7	0-8	7-7	3-5	13-7	6-3
18	6 34-5	6 35-6	6 16-5		1-8	0-8	7-8	3-4	13-8	6-1			1-8	0-8	7-8	3-6	13-8	6-3
19	6 34-8	6 35-8	6 16-8		1-9	0-8	7-9	3-5	13-9	6-1			1-9	0-9	7-9	3-6	13-9	6-4
20	6 35-0	6 36-1	6 17-0		2-0	0-9	8-0	3-5	14-0	6-2			2-0	0-9	8-0	3-7	14-0	6-4
21	6 35-3	6 36-3	6 17-2		2-1	0-9	8-1	3-6	14-1	6-2			2-1	1-0	8-1	3-7	14-1	6-5
22	6 35-5	6 36-6	6 17-5		2-2	1-0	8-2	3-6	14-2	6-3			2-2	1-0	8-2	3-8	14-2	6-5
23	6 35-8	6 36-8	6 17-7		2-3	1-0	8-3	3-7	14-3	6-3			2-3	1-1	8-3	3-8	14-3	6-6
24	6 36-0	6 37-1	6 18-0		2-4	1-1	8-4	3-7	14-4	6-4			2-4	1-1	8-4	3-9	14-4	6-6
25	6 36-3	6 37-3	6 18-2		2-5	1-1	8-5	3-8	14-5	6-4			2-5	1-1	8-5	3-9	14-5	6-6
26	6 36-5	6 37-6	6 18-4		2-6	1-1	8-6	3-8	14-6	6-4			2-6	1-2	8-6	3-9	14-6	6-7
27	6 36-8	6 37-8	6 18-7		2-7	1-2	8-7	3-8	14-7	6-5			2-7	1-2	8-7	4-0	14-7	6-7
28	6 37-0	6 38-1	6 18-9		2-8	1-2	8-8	3-9	14-8	6-5			2-8	1-3	8-8	4-0	14-8	6-8
29	6 37-3	6 38-3	6 19-2		2-9	1-3	8-9	3-9	14-9	6-6			2-9	1-3	8-9	4-1	14-9	6-8
30	6 37-5	6 38-6	6 19-4		3-0	1-3	9-0	4-0	15-0	6-6			3-0	1-4	9-0	4-1	15-0	6-9
31	6 37-8	6 38-8	6 19-6		3-1	1-4	9-1	4-0	15-1	6-7			3-1	1-4	9-1	4-2	15-1	6-9
32	6 38-0	6 39-1	6 19-9		3-2	1-4	9-2	4-1	15-2	6-7			3-2	1-5	9-2	4-2	15-2	7-0
33	6 38-3	6 39-3	6 20-1		3-3	1-5	9-3	4-1	15-3	6-8			3-3	1-5	9-3	4-3	15-3	7-0
34	6 38-5	6 39-6	6 20-3		3-4	1-5	9-4	4-2	15-4	6-8			3-4	1-6	9-4	4-3	15-4	7-1
35	6 38-8	6 39-8	6 20-6		3-5	1-5	9-5	4-2	15-5	6-8			3-5	1-6	9-5	4-4	15-5	7-1
36	6 39-0	6 40-1	6 20-8		3-6	1-6	9-6	4-2	15-6	6-9			3-6	1-7	9-6	4-4	15-6	7-2
37	6 39-3	6 40-3	6 21-1		3-7	1-6	9-7	4-3	15-7	6-9			3-7	1-7	9-7	4-4	15-7	7-2
38	6 39-5	6 40-6	6 21-3		3-8	1-7	9-8	4-3	15-8	7-0			3-8	1-7	9-8	4-5	15-8	7-2
39	6 39-8	6 40-8	6 21-5		3-9	1-7	9-9	4-4	15-9	7-0			3-9	1-8	9-9	4-5	15-9	7-3
40	6 40-0	6 41-1	6 21-8		4-0	1-8	10-0	4-4	16-0	7-1			4-0	1-8	10-0	4-6	16-0	7-3
41	6 40-3	6 41-3	6 22-0		4-1	1-8	10-1	4-5	16-1	7-1			4-1	1-9	10-1	4-6	16-1	7-4
42	6 40-5	6 41-6	6 22-3		4-2	1-9	10-2	4-5	16-2	7-2			4-2	1-9	10-2	4-7	16-2	7-4
43	6 40-8	6 41-8	6 22-5		4-3	1-9	10-3	4-5	16-3	7-2			4-3	2-0	10-3	4-7	16-3	7-5
44	6 41-0	6 42-1	6 22-7		4-4	1-9	10-4	4-6	16-4	7-2			4-4	2-0	10-4	4-8	16-4	7-5
45	6 41-3	6 42-3	6 23-0		4-5	2-0	10-5	4-6	16-5	7-3			4-5	2-1	10-5	4-8	16-5	7-6
46	6 41-5	6 42-6	6 23-2		4-6	2-0	10-6	4-7	16-6	7-3			4-6	2-1	10-6	4-9	16-6	7-6
47	6 41-8	6 42-8	6 23-4		4-7	2-1	10-7	4-7	16-7	7-4			4-7	2-2	10-7	4-9	16-7	7-7
48	6 42-0	6 43-1	6 23-7		4-8	2-1	10-8	4-8	16-8	7-4			4-8	2-2	10-8	5-0	16-8	7-7
49	6 42-3	6 43-4	6 23-9		4-9	2-2	10-9	4-8	16-9	7-5			4-9	2-2	10-9	5-0	16-9	7-7
50	6 42-5	6 43-6	6 24-2		5-0	2-2	11-0	4-9	17-0	7-5			5-0	2-3	11-0	5-0	17-0	7-8
51	6 42-8	6 43-9	6 24-4		5-1	2-3	11-1	4-9	17-1	7-6			5-1	2-3	11-1	5-1	17-1	7-8
52	6 43-0	6 44-1	6 24-6		5-2	2-3	11-2	4-9	17-2	7-6			5-2	2-4	11-2	5-1	17-2	7-9
53	6 43-3	6 44-4	6 24-9		5-3	2-3	11-3	5-0	17-3	7-6			5-3	2-4	11-3	5-2	17-3	7-9
54	6 43-5	6 44-6	6 25-1		5-4	2-4	11-4	5-0	17-4	7-7			5-4	2-5	11-4	5-2	17-4	8-0
55	6 43-8	6 44-9	6 25-4		5-5	2-4	11-5	5-1	17-5	7-7			5-5	2-5	11-5	5-3	17-5	8-0
56	6 44-0	6 45-1	6 25-6		5-6	2-5	11-6	5-1	17-6	7-8			5-6	2-6	11-6	5-3	17-6	8-1
57	6 44-3	6 45-4	6 25-8		5-7	2-5	11-7	5-2	17-7	7-8			5-7	2-6	11-7	5-4	17-7	8-1
58	6 44-5	6 45-6	6 26-1		5-8	2-6	11-8	5-2	17-8	7-9			5-8	2-7	11-8	5-4	17-8	8-2
59	6 44-8	6 45-9	6 26-3		5-9	2-6	11-9	5-3	17-9	7-9			5-9	2-7	11-9	5-5	17-9	8-2
60	6 45-0	6 46-1	6 26-6		6-0	2-7	12-0	5-3	18-0	8-0			6-0	2-8	12-0	5-5	18-0	8-3

Figura 9.6: Tábua de Acréscimos e Correções do Almanaque Náutico

L.H.A. γ	North latitudes							0°	South latitudes							L.H.A. γ
	N. 89°	N. 80°	N. 70°	N. 60°	N. 50°	N. 40°	N. 20°		S. 20°	S. 40°	S. 50°	S. 60°	S. 70°	S. 80°	S. 89°	
1992																
0	1 010	1 030	1 040	1 050	1 060	1 060	2 070	2 070	2 070	1 060	1 060	1 050	1 040	1 020	1 000	0
30	1 040	1 050	1 060	1 060	2 070	2 070	2 070	2 070	2 070	1 060	1 050	1 040	1 020	1 350	1 330	30
60	1 060	1 070	1 080	1 080	2 080	2 080	2 080	2 080	1 080	1 070	1 060	0	0	0	1 300	60
90	1 090	1 090	1 090	1 090	2 090	2 090	2 090	2 090	1 090	1 090	1 100	0	0	0	1 270	90
120	1 120	1 110	1 110	1 110	2 110	2 100	2 100	2 100	1 110	1 110	1 120	1 140	0	1 220	1 240	120
150	1 150	1 140	1 130	1 120	1 120	2 110	2 110	2 110	2 110	1 120	1 130	1 140	1 160	1 180	1 210	150
180	1 180	1 160	1 140	1 130	1 130	1 120	2 120	2 110	2 120	1 120	1 120	1 130	1 140	1 160	1 170	180
210	1 210	1 190	1 160	1 140	1 130	1 120	2 110	2 110	2 110	2 110	2 110	2 110	1 120	1 130	1 150	210
240	1 240	0	0	0	1 120	1 110	1 100	2 100	2 100	2 100	2 100	1 100	1 110	1 110	1 120	240
270	1 270	0	0	0	1 090	1 090	1 090	2 090	2 090	2 090	2 090	1 090	1 090	1 090	1 090	270
300	1 310	1 320	0	1 040	1 060	1 070	1 070	2 080	2 080	2 080	2 080	1 070	1 070	1 070	1 060	300
330	1 340	1 000	1 020	1 040	1 050	1 060	2 070	2 070	2 070	2 070	1 060	1 060	1 050	1 040	1 030	330
360	1 010	1 030	1 040	1 050	1 060	1 060	2 070	2 070	2 070	1 060	1 060	1 050	1 040	1 020	1 000	360
1993																
0	1 000	1 020	1 040	2 050	2 060	2 060	3 070	3 070	3 070	2 060	2 060	2 050	1 040	1 020	1 000	0
30	1 030	1 050	2 060	2 060	2 070	2 070	3 070	3 070	2 070	2 060	1 050	1 040	1 020	1 350	1 330	30
60	1 060	1 070	2 070	2 080	2 080	3 080	3 080	3 080	2 080	1 070	1 060	1 040	1 000	1 320	1 300	60
90	1 090	1 090	2 090	2 090	2 090	3 090	3 090	2 090	2 090	1 090	1 090	0	0	1 270	1 270	90
120	1 120	1 110	2 110	2 100	2 100	3 100	3 100	2 100	2 110	1 110	1 120	1 140	1 180	1 220	1 240	120
150	1 150	1 130	2 120	2 120	2 120	3 110	3 110	3 110	2 110	2 120	1 130	1 140	1 160	1 190	1 210	150
180	1 180	1 160	1 140	2 130	2 120	2 120	3 120	3 110	3 120	2 120	2 120	2 130	1 140	1 160	1 180	180
210	1 210	1 190	1 160	1 140	1 130	2 120	2 110	3 110	3 110	2 110	2 120	2 120	2 130	1 140	1 150	210
240	1 240	1 220	1 180	1 140	1 120	1 110	2 110	3 100	3 100	3 100	2 100	2 110	2 110	1 110	1 120	240
270	1 270	1 270	0	0	1 090	1 090	2 090	2 090	3 090	3 090	2 090	2 090	2 090	1 090	1 090	270
300	1 300	1 320	1 000	1 040	1 060	1 070	2 080	2 080	3 080	3 080	2 080	2 080	2 070	1 070	1 060	300
330	1 330	1 350	1 020	1 040	1 050	2 060	2 070	3 070	3 070	2 070	2 070	2 060	2 060	1 050	1 030	330
360	1 000	1 020	1 040	2 050	2 060	2 060	3 070	3 070	3 070	2 060	2 060	2 050	1 040	1 020	1 000	360
1994																
0	1 000	1 020	2 040	2 050	2 060	3 060	3 070	4 070	3 070	3 060	3 060	2 050	2 040	2 020	1 010	0
30	1 030	2 040	2 050	3 060	3 060	3 070	3 070	3 070	3 070	2 060	2 060	2 040	1 020	1 000	1 330	30
60	1 060	2 070	2 070	3 070	3 080	3 080	3 080	3 080	3 080	2 070	1 060	1 040	1 000	1 320	1 300	60
90	1 090	2 090	2 090	3 090	3 090	3 090	4 090	3 090	3 090	2 090	1 090	0	0	1 270	1 270	90
120	1 120	2 110	2 110	3 100	3 100	3 100	4 100	3 100	3 100	2 110	1 120	1 140	1 190	1 230	1 240	120
150	1 150	2 130	2 120	3 120	3 110	3 110	4 110	3 110	3 110	2 120	2 130	2 140	1 160	1 190	1 210	150
180	1 180	2 160	2 140	2 130	3 120	3 120	4 120	4 110	3 120	3 120	2 130	2 130	2 140	1 160	1 180	180
210	1 210	1 180	1 160	2 140	2 130	2 120	3 110	3 110	3 110	3 110	3 120	3 120	2 130	2 140	1 150	210
240	1 240	1 220	1 180	1 140	1 120	2 110	3 110	3 100	4 100	3 100	3 100	3 110	2 110	2 110	1 120	240
270	1 270	1 270	0	0	1 090	2 090	3 090	3 090	4 090	3 090	3 090	3 090	2 090	2 090	1 090	270
300	1 300	1 320	1 000	1 040	1 060	2 070	3 080	3 080	4 080	3 080	3 080	3 080	2 070	2 070	1 060	300
330	1 330	1 350	1 020	2 040	2 050	2 060	3 070	3 070	4 070	3 070	3 070	3 060	2 060	2 050	1 030	330
360	1 000	1 020	2 040	2 050	2 060	3 060	3 070	4 070	3 070	3 060	3 060	2 050	2 040	2 020	1 010	360
1995																
0	2 000	2 020	2 040	3 050	3 060	4 060	4 070	4 070	4 070	4 060	3 060	3 050	2 040	2 020	2 010	0
30	2 030	2 040	3 050	3 060	4 060	4 070	4 070	4 070	4 070	3 060	3 050	2 040	2 020	2 000	2 340	30
60	2 060	2 070	3 070	3 070	4 080	4 080	4 080	4 080	4 080	2 070	2 060	1 040	1 000	1 320	2 300	60
90	2 090	2 090	3 090	4 090	4 090	4 090	4 090	4 090	3 090	2 090	1 090	1 080	0	1 280	2 270	90
120	2 120	2 110	3 110	3 100	4 100	4 100	4 100	4 100	3 100	2 110	2 120	1 140	1 190	1 230	2 240	120
150	2 150	2 130	3 120	3 120	4 110	4 110	4 110	4 110	4 110	3 120	2 130	2 140	2 160	1 190	2 210	150
180	2 180	2 160	2 140	3 130	3 120	4 120	4 120	4 110	4 120	4 120	3 130	3 130	2 140	2 160	2 180	180
210	2 210	2 180	2 160	2 140	3 130	3 120	4 110	4 110	4 110	4 110	4 120	3 120	3 130	2 140	2 150	210
240	2 240	1 220	1 180	1 140	2 120	2 110	3 110	4 100	4 100	4 100	4 100	3 110	3 110	2 110	2 120	240
270	2 270	1 270	0	1 100	1 090	2 090	3 090	4 090	4 090	4 090	4 090	4 090	3 090	2 090	2 090	270
300	2 300	1 310	1 350	1 040	2 060	2 070	3 080	4 080	4 080	4 080	4 080	3 080	3 070	2 070	2 060	300
330	2 330	1 350	2 020	2 040	2 050	3 060	4 070	4 070	4 070	4 070	4 070	3 060	3 060	2 050	2 040	330
360	2 000	2 020	2 040	3 050	3 060	4 060	4 070	4 070	4 070	4 060	3 060	3 050	2 040	2 020	2 010	360

Figura 9.8: Página da PUB -249 - Correção para Precessão e Nutação

Referências Bibliográficas

- ANJO, A. J. B. (2019). *Cálculos de posicionamento usados pelos capitães do bacalhau, no início do século XX*. acessado em: maio/2016.
- BICUDO (2019). *A história da geometria euclidiana do antigo Egito às salas de aula*. Acessado em: 13/09/2019.
- COUTINHO, L. (2001). *Convite às geometrias não-euclidianas*. Interciência, Rio de Janeiro, RJ.
- LIMA, E. L. (2011). *Meu professor de Matemática e outras histórias*. SBM, Rio de Janeiro, RJ.
- MIGUENS, A. P. (1999). *Navegação a Ciência e a Arte - navegação astronômica e derrotas - Vol II*. Diretoria de Hidrografia e Navegação, Niterói, RJ.
- ROQUE, PITOMBEIRA, T. R. e. J. B. P. d. C. (2019). *Tópicos de História da Matemática*. SBM, Rio de Janeiro, RJ.
- SAMPAIO, J. C. V. (2008). *Uma Introdução à Topologia Geométrica*. EdUFSCAR, São Carlos, SP.
- SANTOS, R. Américo e Oliveira, J. (2018). Trigonometria Triangular Esférica. *RCT-Revista de Ciência e Tecnologia*.
- STEWART, J. (2013). *Cálculo Vol I*. Cengage Learning, São Paulo, SP.
- Wikipedia (2019a). Wikipedia em inglês - trigonometria -esférica. Acessado em: 13/07/2019.
- Wikipedia (2019b). Wikipedia em português - trigonometria - esférica. Acessado em: 15/09/2019.