

Movimiento Kepleriano Perturbado

Movimiento Kepleriano



Problema de 2 cuerpos



Problema de campo central

- Sistema Solar: ^{Masa} del Sol $\gg \gg$ masas de los planetas

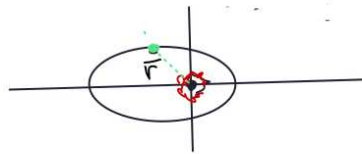
Movimiento de los planetas \rightarrow Problema 2 de los cuerpos (Sol + planeta) + atracción de los otros planetas, lunas, asteroides, cometas

oblatos del Sol



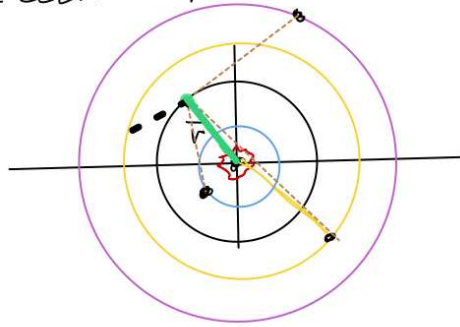
Movimiento Kepleriano

$$\ddot{\vec{r}} = -\mu \frac{\vec{r}}{r^3}$$



Movimiento Kepleriano perturbado

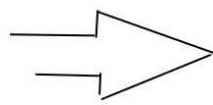
$$\rightarrow \ddot{\vec{r}} = -\mu \frac{\vec{r}}{r^3} + \vec{F}$$



El planeta va a
estarse moviendo
sobre orbitas keplerianas

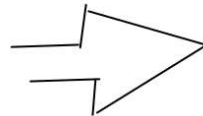
\rightarrow orbita kepleriana oscilante

Orbitas
keplerianas



Elementos orbitales
 $a \ e \ i \ \Omega \ \omega \ T$ *constantes*

Orbitas
keplerianas
perturbadas
- orbita kepleriana
osculante



$a(t) \ e(t) \ i(t)$ funciones
 $\Omega(t) \ \omega(t) \ T(t)$ suaves
que dependen del
tiempo

Los cambios las vanas
a suaves muy pequeños

$$|\dot{a}(t)| \ll 1 \quad \dots \dots \dots$$
$$|\dot{e}(t)| \ll 1$$

Pretenemos encontrar
 son las EDO que determinan los
 cambios de los parámetros orbitales
 ← perturbación

$\left. \begin{array}{l} \text{Ecuaciones} \\ \text{variacionales} \end{array} \right\} \begin{array}{l} \frac{da}{dt} = \mathcal{P}_a(t, a, e, i, \Omega, \omega, T; F) \\ \frac{de}{dt} = \mathcal{P}_e(\quad \quad \quad \quad \quad \quad \quad) \\ \frac{di}{dt} = \mathcal{P}_i(\quad \quad \quad \quad \quad \quad \quad) \\ \frac{d\Omega}{dt} = \mathcal{P}_\Omega(\quad \quad \quad \quad \quad \quad \quad) \\ \frac{d\omega}{dt} = \mathcal{P}_\omega(\quad \quad \quad \quad \quad \quad \quad) \\ \frac{dT}{dt} = \mathcal{P}_T(\quad \quad \quad \quad \quad \quad \quad) \end{array}$

Encuentra las ec. variacionales de
 \bar{c}, c, \bar{e}, e

Momento angular

$$\frac{d}{dt} (\bar{c} = \bar{r} \times \bar{v}) \rightarrow \dot{\bar{c}} = \dot{\bar{r}} \times \bar{v} + \bar{r} \times \dot{\bar{v}}$$

$$\dot{\bar{c}} = \bar{r} \times \dot{\bar{v}} = \bar{r} \times \ddot{\bar{r}} = \bar{r} \times \left(-\mu \frac{\bar{r}}{r^3} + \bar{F} \right)$$

$$\dot{\bar{c}} = -\frac{\mu}{r^3} \underbrace{\bar{r} \times \bar{r}}_{=0} + \bar{r} \times \bar{F}$$

$$\dot{\bar{c}} = \bar{r} \times \bar{F} \quad \text{torca}$$

Encontrar $\ddot{\mathbf{e}}$

$$\frac{d}{dt} \left(\mu \left(\frac{\mathbf{r}}{r} + \mathbf{e} \right) = \mathbf{v} \times \mathbf{c} \right)$$

$$\dot{\mathbf{c}} = \mathbf{r} \times \mathbf{F}$$

$$\mu \left(\frac{d}{dt} \left(\frac{\mathbf{r}}{r} \right) + \dot{\mathbf{e}} \right) = \dot{\mathbf{v}} \times \mathbf{c} + \mathbf{v} \times \dot{\mathbf{c}}$$

$$\dot{\mathbf{r}} = -\frac{\mathbf{r}}{r} + \mathbf{F}$$

recorremos $\frac{d}{dt} \left(\frac{\mathbf{r}}{r} \right) = \frac{\mathbf{c} \times \mathbf{r}}{r^3}$

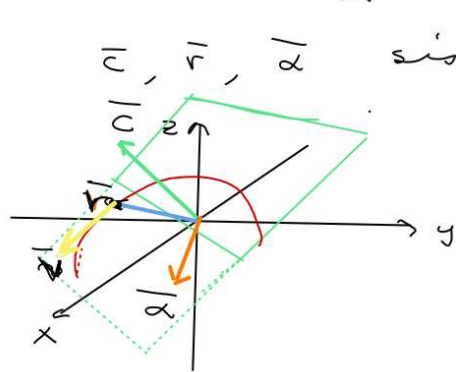
$$\mu \left(\frac{\mathbf{c} \times \mathbf{r}}{r^3} + \dot{\mathbf{e}} \right) = \left(-\mu \frac{\mathbf{r}}{r^3} + \mathbf{F} \right) \times \mathbf{c} + \mathbf{v} \times (\mathbf{r} \times \mathbf{F})$$

$$\mu \dot{\mathbf{e}} = \mathbf{F} \times \mathbf{c} + \mathbf{v} \times (\mathbf{r} \times \mathbf{F})$$

velocidad

Introducimos un sistema
 coordenado más adecuado

\bar{c}, \bar{r} dando $\bar{c} \perp \bar{r}$ $\bar{c} = \bar{r} \times \bar{v}$
 $\bar{\alpha} = \bar{c} \times \bar{r} \Rightarrow \bar{\alpha} \perp \bar{c} \quad \bar{\alpha} \perp \bar{r}$



sistema ortogonal

\bar{r} y $\bar{\alpha}$ están siempre sobre
 la el plano de la eclíptica

\bar{c} es normal a la eclíptica

sistema coordenado

$(\bar{r}, \bar{c}, \bar{\alpha})$

$$\vec{r} \times \vec{\alpha} = \vec{r} \times (\vec{c} \times \vec{r}) = r^2 \vec{c} \quad \leftarrow \quad \underline{\underline{\vec{a} \times (\vec{b} \times \vec{c}) = (\vec{a} \cdot \vec{c}) \vec{b} - (\vec{a} \cdot \vec{b}) \vec{c}}}$$

$$\vec{\alpha} \times \vec{c} = (\vec{c} \times \vec{r}) \times \vec{c} = c^2 \vec{r}$$

El vector velocidad siempre está sobre la eclíptica

$\Rightarrow \vec{v}$ se puede expandir como comb. lineal de \vec{r} y $\vec{\alpha}$

$$\vec{v} = A \vec{r} + B \vec{\alpha} \quad A, B \text{ escalares}$$

¿cuánto vale A y B ?

$$\vec{c} = \vec{r} \times \vec{v} = \vec{r} \times (A\vec{r} + B\vec{\alpha})$$

$$\vec{c} = B \vec{r} \times \vec{\alpha} = B r^2 \vec{c}$$

$$\vec{c} = B r^2 \vec{c}$$

$$B = \frac{1}{r^2}$$

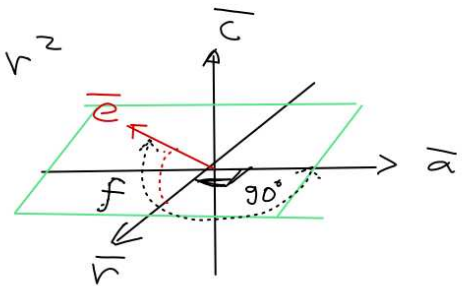
$$\vec{e} \cdot \vec{r} = e r \cos(\varphi)$$

Cómo determino a A

$$\vec{r} \cdot \vec{v} = \vec{r} \cdot (A\vec{r} + B\vec{\alpha}) = A r^2$$

$$\vec{e} \cdot \vec{\alpha} = e \alpha \cos(\varphi + 90^\circ)$$

$$\vec{e} \cdot \vec{\alpha} = -e \alpha \sin(\varphi)$$



Calculamos

$$\vec{e} \cdot \vec{v} = \vec{e} \cdot (A \vec{r} + B \vec{\alpha})$$

$$= A e r \cos(\phi) - \underbrace{B e c r}_{\frac{1}{r^2}} \sin(\phi)$$

$$\vec{e} \cdot \vec{v} = A e r \cos(\phi) - \frac{e c}{r^2} \sin(\phi) \quad \leftarrow$$

$$\vec{v} \cdot \left(\mu \left(\frac{\vec{r}}{r} + \vec{e} \right) = \vec{v} \times \vec{c} \right)$$

$$\mu \left(\frac{\vec{v} \cdot \vec{r}}{r} + \vec{e} \cdot \vec{v} \right) = 0 \quad \rightarrow \quad \underbrace{\vec{v} \cdot \vec{r}}_{A r^2} = -r (\vec{e} \cdot \vec{v})$$

$$A r^2 = -r \left\{ A e r \cos(f) - \frac{e c}{r} \sin(f) \right\}$$

después de A

$$A r^2 (1 + e \cos f) = e c \sin(f)$$

Es la cónica $r = \frac{c^2/\mu}{1 + e \cos f}$

$$A = \mu \frac{e \sin(f)}{r c}$$

Ya tenemos a A y a B
 $\vec{r} = A \vec{r} + B \vec{\alpha}$