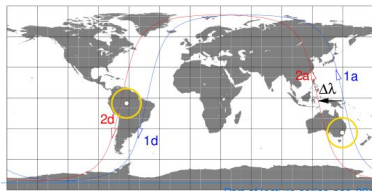


# Cvičení - Numerická integrace

## Subsatelitní dráha - Ground track



- $\frac{a^3}{T^2} = \frac{GM}{4\pi^2}$ , nebo  $n^2 a^3 = GM$  a pokud  $GM = 398600 \text{ km}^3 \text{ s}^{-2}$ ,  $n = \frac{2\pi}{T}$  a  $r_0 = 6370 \text{ km}$ , pak

$$T^2 = \frac{a^3}{r_0^3} \frac{4\pi^2}{GM} r_0^3$$

$$T \approx 5060^s \left(\frac{r}{r_0}\right)^{\frac{3}{2}} \approx 84.3^m \left(\frac{r}{r_0}\right)^{\frac{3}{2}}$$

a posun subsatelitního bodu na rovníku za jednu otočku

$$\Delta\lambda = \left(\frac{360^\circ}{1436^m}\right) \times T = 0.2507^\circ T[\text{min}]$$

## Cvičení 9

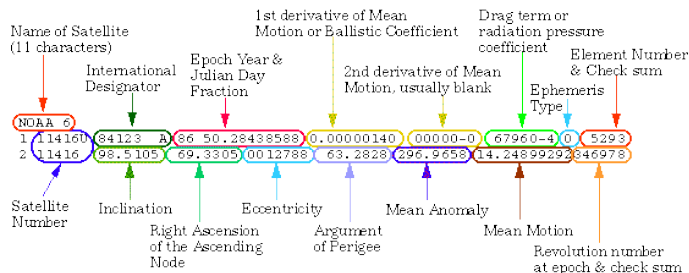
- V jaké výšce musí obíhat UZ, aby byla stále nad stejným místem na rovníku? ( $GM=398600\text{km}^3 \text{s}^{-2}$ , Země se otočí o  $360^\circ$  za hvězdný den!) ( $a=42164.15 \text{ km}$ )
- Viditelnost družice:
  - na obzoru:  $\cos \alpha = \frac{R}{a}$
  - $\beta^\circ$  nad obzorem:  $\cos \alpha' = \frac{R}{a} + \tan \beta \sin \alpha'$

$$\sin \alpha' = \frac{-\tan \beta \frac{R}{a} \pm \sqrt{1 - \frac{R^2}{a^2} + \tan^2 \beta}}{1 + \tan^2 \beta}$$

$$\dots 1 + \tan^2 \beta = \frac{1}{\cos^2 \beta}$$

$$\sin \alpha' = \left( -\frac{R}{a} \sin \beta \pm \sqrt{1 - \frac{R^2}{a^2} \cos^2 \beta} \right) \cos \beta$$

# NORAD Two-Line Elements, NLTE



- <https://www.celestrak.com/NORAD/elements/>  
[https://cs.wikipedia.org/wiki/Dvouřádkové\\_elementy](https://cs.wikipedia.org/wiki/Dvouřádkové_elementy)
- $n$  je v oběžích za den. Převod na rad/s  $n = 2\pi/86400$
- potom  $a = \sqrt[3]{\frac{GM}{n^2}}$

## Řešení 2. úlohy

- pro zadanou družici nalezněte dvouřadkové elementy dráhy pro poslední epochu.
- pro čtení elementů použijeme proceduru `readtwoline.m`
- pomocí procedury `gpredict` nalezněte čas průchodu družice nad zadaným místem (Praha a zeměpisných souřadnicích  $\varphi = 50.1^\circ$  a  $\lambda = 14.25^\circ$ ).
- polohu družice v rovníkové soustavě pomocí `rvzelementu.m`
  - střední denní pohyb: je zadán, z něho  $a n = \sqrt{\frac{GM}{a^3}}$ ;
  - střední anomálie při průchodu  $\varphi$   $M = M_0 + n(t - t_0)$ ;
  - $x = \arcsin \frac{\sin \varphi}{\sin i}$
  - $t = (x - \omega - M_0)/n$  a pro sestupný bod  $t = (180 - x - \dots)/n$

## Řešení 2. úlohy, pokr.

### ■ Transformace:

- z rvelementu máme pravoúhle souřadnice družice rovníkové 2. druhu (vztaženo k jarnímu bodu)
- otočení do terestrické soustavy a přechod na topocentrum: máme Greenwichský hvězdný čas  $S$  z uttost.m a otočíme do SR1 (hodinový úhel  $t$  bude odpovídat  $-\lambda_d$ )

## Řešení 2. úlohy, pokr.

- $x_{S_{r1}}|_{gr,topo} = \mathbf{Z}(S)x_{S_{r2}}|_{jb,geo} - \vec{\rho}$ ;
- nyní otestujeme viditelnost, pokud není posuneme čas o obežnou dobu a  $\lambda$  o  $\Delta\lambda$ .
- až bude vzdálenost po rovnoběžce od družice k pozorovateli menší než  $\alpha'$  spočítáme
- přechod z greenwichské soustavy do lokální:  
 $x_{S_{r1}}|_{\lambda,topo} = \mathbf{Z}(\lambda)x_{S_{r1}}|_{gr,topo}$ ;
- transformace do obzorníkové:  
 $x_{S_o} = \mathbf{Y}(90^\circ - \varphi)x_{S_{r1}}|_{\lambda,topo} \Rightarrow z, a.$

z  $x_{S_o}$  je možno určit azimut a výšku, resp. zenitovou vzdálenost.

výslednou dráhu nad obzorem porovnejte s výsledkem z programu gpredict.

# Numerická integrace pohybových rovnic

- Numerickou integrací pohybových rovnic s poruchovým potenciálem  $J_2^0$  (Země jako elipsoid) v systému MATLAB/Octave

- 

$$\ddot{\vec{r}} = -\frac{GM}{r^3}\vec{r} + R$$

$$R_2^0 = -\frac{GMa_e^2}{r^3}J_2^0P_2^0(\sin\Phi)$$

$$P_2^0(\sin\Phi) = P_2^0(z) = \frac{3}{2}z^2 - \frac{1}{2}$$

- procedura numerické integrace oda23 nebo oda45
- výsledek porovnáme s  $\dot{\Omega}$  z Lagrangeových planetárních rovnic

$$\dot{\Omega} = \frac{3\sqrt{5}n}{2} \frac{J_2^0}{(1-e^2)^2} \frac{a_e^2}{a^2} \cos i$$