

# Geometria Analítica e Álgebra Linear na Astrofísica

Emanuel Silva

Outubro 2023

# Sumário

<b>1</b>	<b>Órbitas planetárias</b>	<b>3</b>
1.1	Segunda Lei de Kepler . . . . .	4
<b>2</b>	<b>Análise de Trajetórias</b>	<b>6</b>
2.1	Introdução . . . . .	6
<b>3</b>	<b>Conclusão</b>	<b>7</b>
<b>4</b>	<b>Referências</b>	<b>7</b>

# 1 Órbitas planetárias

No início do século XVII, Johannes Kepler formulou as três leis fundamentais do movimento planetário, que descreve o movimento dos corpos em relação aos outros.

## Primeira Lei: das elipses

Os planetas se movimentam em órbitas elípticas, com o sol em um de seus focos. Quanto maior a excentricidade de uma elipse, mais achatada a elipse. Um dos planetas do sistema solar com maior excentricidade é Mercúrio, com  $e = 0.21$ , enquanto todos os outros é  $e < 0.1$ .

## Segunda Lei: das áreas iguais

A área que um planeta “varre” em tempos iguais, é igual. Kepler descobriu que, não só o movimento dos corpos não é circular, mas também sua velocidade não é constante. Essa lei prevê uma descrição quantitativa de como as velocidades orbitais dos planetas mudam com a distância ao sol. Como demonstrado graficamente na figura 2, as áreas hachuradas possuem áreas iguais. A segunda lei de Kepler indica que o movimento é mais lento perto do Afélio, o ponto mais distante do sol, e mais rapidamente no periélio, ponto mais próximo ao sol.

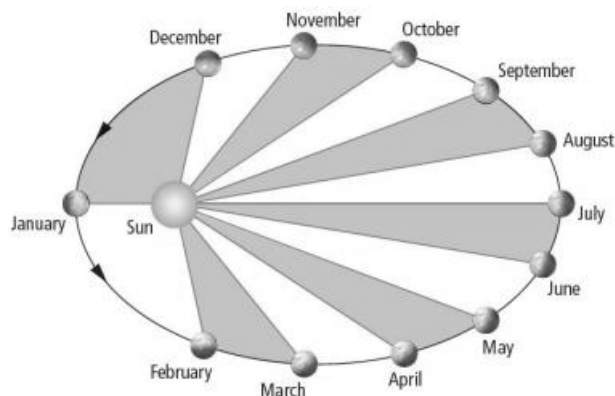


Figura 1: Lei das Áreas

Imagem disponível em  
<http://labman.phys.utk.edu/phys135core/modules/m8/Kepler.html>  
(Acesso setembro de 2023)

## Terceira Lei: das harmonias

O quadrado do período de revolução de um planeta ao redor do Sol é proporcional ao cubo do semi-eixo maior da elipse que representa a órbita do planeta. Essa lei pode ser expressa pela fórmula:  $P^2 = Ka^3$ . (Fazer)

## Demonstração das Leis de Kepler

Para demonstrar as Leis de Kepler, faz-se necessário conhecer as Três Leis de Newton e a sua Lei da Gravitação Universal. Essas leis podem ser resumidas da seguinte forma:

A velocidade de um objeto permanece constante ao menos que uma força atue sobre ele. Se uma força atua em um objeto, sua aceleração é diretamente proporcional à força e inversamente proporcional a sua massa. Resumidamente  $F = ma$ , onde  $F$  é a força,  $m$  é a massa e  $a$  é a aceleração. A força sempre ocorre em pares de igual magnitude e direção oposta. Como Newton disse: “Para toda ação, há uma reação de igual valor e direção oposta”.

A lei de gravitação universal de Newton pode também ser escrita matematicamente. Suponha que dois objetos esféricos, de massa  $M$  e  $m$ , e seus centros estejam separados por uma distância  $r$ . A força gravitacional de atração entre eles é

$$F = -\frac{GMm}{r^2}$$

No qual  $G$  é a constante gravitacional, de valor  $G = 6.67 \times 10^{-11} Nm^2 Kg^{-2}$ . O sinal negativo indica que ela sempre é uma força de atração.

A demonstração se mostra mais fácil a partir da segunda lei.

### 1.1 Segunda Lei de Kepler

A Geometria Analítica já se faz necessária diretamente para chegar na Segunda lei de Kepler, pois o uso de coordenadas polares, produto escalar e produto vetorial é essencial para chegar às conclusões.

A Gravidade é um exemplo de força central, o que significa que a força sempre está definida de ou para um determinado ponto. No caso da força gravitacional, a força  $\vec{F}$  que age sobre uma massa  $m$  sempre aponta para uma força central  $M$ , e seu módulo é proporcional a  $1/r^2$ . Para se realizarem

os cálculos faz-se necessário que seja entendido o conceito de coordenadas cartesianas e polares.

Nas coordenadas cartesianas, os vetores canônicos em relação aos eixos  $x$ ,  $y$  e  $z$  são, respectivamente,  $\vec{i}$ ,  $\vec{j}$  e  $\vec{k}$ . Já nas coordenadas polares, para definir um vetor é necessário conhecer seu módulo  $r$  e o ângulo associado a ele  $\theta$ . As coordenadas cartesianas podem ser expressadas no formato polar pela relação  $x = r\cos(\theta)$  e  $y = r\sin(\theta)$ . A figura 3 demonstra a associação.

(FIGURA 3)

Na figura 3, os vetores unitários  $\vec{r}$  e  $\vec{\theta}$  são

$$\vec{r} = \vec{i} \cos(\theta) + \vec{j} \sin(\theta) \quad (1.1)$$

e

$$\vec{\theta} = -\vec{i} \sin(\theta) + \vec{j} \cos(\theta) \quad (1.2)$$

O produto escalar entre esses vetores é

$$\vec{r} \cdot \vec{\theta} = -\sin(\theta)\cos(\theta) + \sin(\theta)\cos(\theta) = 0 \quad (1.3)$$

e seu produto vetorial é

$$\vec{r} \times \vec{\theta} = \begin{vmatrix} \vec{i} & \vec{j} & \vec{k} \\ \cos(\theta) & \sin(\theta) & 0 \\ -\sin(\theta) & \cos(\theta) & 0 \end{vmatrix} = \vec{k} \cos^2(\theta) + \vec{k} \sin^2(\theta) = \vec{k} \quad (1.4)$$

Assim, fica demonstrado que  $\vec{r}$  e  $\vec{\theta}$  são mutuamente ortogonais, assim como são ortogonais a  $\vec{k}$ .

A partir das equações (1.1) e (1.2) podemos calcular a variação de  $\vec{r}$  e  $\vec{\theta}$  em relação ao ângulo.

$$\frac{d\vec{r}}{d\theta} = \frac{d}{d\theta}(\vec{i} \cos(\theta) + \vec{j} \sin(\theta)) = -\vec{i} \sin(\theta) + \vec{j} \cos(\theta) = \vec{\theta} \quad (1.5)$$

e

$$\frac{d\vec{\theta}}{d\theta} = \frac{d}{d\theta}(-\vec{i} \sin(\theta) + \vec{j} \cos(\theta)) = -\vec{i} \cos(\theta) - \vec{j} \sin(\theta) = -\vec{r}$$
(1.6)

Usando essas informações, usa-se a regra da cadeia para calcular a variação de  $\vec{r}$  e  $\vec{\theta}$  em relação ao tempo:

$$\frac{d\vec{r}}{dt} = \frac{d\vec{r}}{d\theta} \frac{d\theta}{dt} = \vec{\theta} \frac{d\theta}{dt}$$
(1.7)

e

$$\frac{d\vec{\theta}}{dt} = \frac{d\vec{\theta}}{d\theta} \frac{d\theta}{dt} = -\vec{r} \frac{d\theta}{dt}$$
(1.8)

## 2 Análise de Trajetórias

### 2.1 Introdução

Até então, vimos a análise das trajetórias de corpos celestes, agora, iremos ver como funcionam as análises e as mudanças de trajetória de objetos e veículos enviados pelo homem. Para isso, uma rápida introdução da corrida espacial.

No dia 4 de outubro de 1957, a União Soviética lançou ao espaço o Sputnik I, o primeiro satélite a fazer uma órbita na Terra, iniciando formalmente a era espacial. A figura 2 mostra a trajetória percorrida por ele.

Imagem disponível em

<https://explainingscience.org/2022/09/19/4-october-1957-sputnik-1/>

Quando Santos Dummont inventou o avião em 1906 - como também outros inventores, como os irmãos Wright, Victor Tatin e E. Lilian Todd - não houveram impactos diretos e rápidos de sua invenção. Já com o desenvolvimento do primeiro satélite, em apenas 12 anos a humanidade colocou o primeiro ser vivo no espaço, primeiro humano, orbitou a lua e teve pessoas caminhando na Lua. Em apenas mais 7 anos, já haviam veículos terrestres nas superfícies de Marte e Vênus. A maioria desses veículos fazem parte dessas 3 categorias

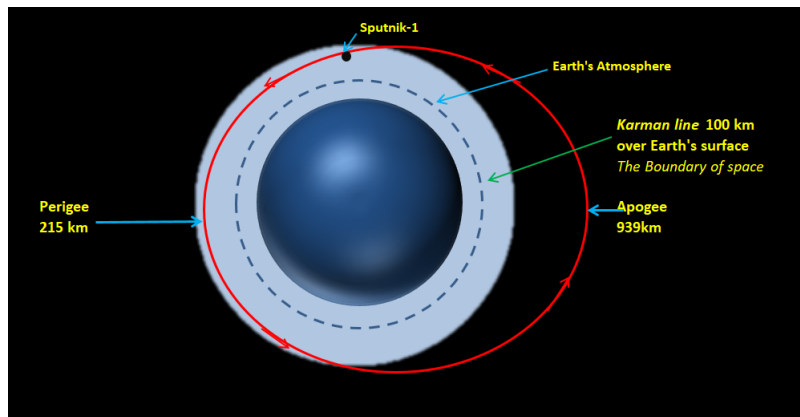


Figura 2: Trajetória da Sputnik 1

1. Satélites terrestres, são lançados com velocidade o suficiente para orbitar a Terra
- 2.

### 3 Conclusão

### 4 Referências

(esboço)

Foundations of astrophysics, Ryden, Barbara  
Introduction to flight, John D. Anderson Jr.