## Задание 1-3.

# Рассчитать исправленные геомагнитные координаты в величины конуса потерь вдоль траектории спутника.

Выполнил Лапин Ярослав. 12/12/2010.

#### Данные

Использовались данные спутника Polar из задания 1.1<sup>1</sup>.

## Исправленные геомагнитные координаты

Исправленные геомагнитные координаты (ССМ) заданной точки это координаты (широта и долгота), которые вычисляются следующий образом. Из заданной точки вдоль силовой линии магнитного поля IGRF (без внешнего поля) вычисляется проекция на дипольный геомагнитный экватор (с помощью п/п TRACE), потом нужно вернуться на ту же высоту вдоль линии поля магнитного поля DIP (без внешнего поля) и полученные широта и догота и будут исправленными геомагнитными координатами.

### Рассчёт исправленных геомагнитных координат

В работе мы будем использовать другой подход. Так как IGRF и DIP совпадают на большом отдалении от земли, то уходить и возвращаться обратно достаточно до расстояния 6  $R_E$ . Чтобы точку из координатной системы GSM перевести в CGM нужно сначала используя GEOGSM перевести в GEO, потом используя GEOMAG перевести в MAG и используя SPHCAR перевести координаты MAG в широту, долготу.

#### Определение положения проекции

```
subroutine get_footprint_gsm(XGSM,YGSM,ZGSM, XF, YF, ZF)
dimension parmod(10) ! -- dummy
external dip, zero, igrf_gsm ! declare dip, zero as subroutine names
real :: XX(1000),YY(1000),ZZ(1000) ! array containing all poins along field line
RLIM = 60.0
R0 = 1.
IOPT = 1
```

 $<sup>^{1}</sup> https://github.com/JLarky/magnetosphere-magnetic-field/tree/master/task\_1.1/$ 

#### Пересчёт положения проекции в исправленных геомагнитных координатах

```
subroutine get_cgm_from_gsm(XGSM, YGSM, ZGSM, LAT, LONG)
dimension parmod(10) ! -- dummy
external dip, zero, igrf_gsm ! declare dip, zero, igrf_gsm as subroutine names
real :: XX(1000), YY(1000), ZZ(1000) ! array containing all poins along field line
RLIM = 6.0 ! we dont need to go further, because in this area igrf=dip
R0 = 1.0
IOPT = 1
dir = 1.
call TRACE (XGSM, YGSM, ZGSM, DIR, RLIM, RO, IOPT, PARMOD, ZERO, IGRF_GSM,
             XF1, YF1, ZF1, XX, YY, ZZ, L
r = sqrt(Xf1**2+Yf1**2+Zf1**2)
if (r.lt.5.9) then ! if final point closer than RLIM that means
   ! field line is closed and we must find point from trajectory
   ! that lies on equatorial plane (this point have max distant
   ! from Earth)
   do i = 1, L ! find most distant point from XX, YY, ZZ
      r_{curr} = sqrt(XX(i)**2+YY(i)**2+ZZ(i)**2)
      if (r_curr .gt. r) then ! is more distant
 r = r_curr
 XF1=XX(i);YF1=YY(i);ZF1=ZZ(i)
      end if
   end do
```

```
print *, 'error2', XGSM,YGSM,ZGSM, XF1,YF1,ZF1, 1
end if
dir = -1.
call TRACE (XF1, YF1, ZF1, DIR, RLIM+2., RO, IOPT, PARMOD, ZERO, DIP,
             XF,YF,ZF,XX,YY,ZZ,L)
r = sqrt(Xf**2+Yf**2+Zf**2)
if (r.gt.2.) then
   print *, 'error3', XF1,YF1,ZF1, XF,YF,ZF, 1
   stop
end if
call gsm_to_mag_ll(XF,YF,ZF, THETA,PHI)
end subroutine
subroutine gsm_to_mag_ll(XGSM,YGSM,ZGSM, THETA,PHI)
! convert gsm to geo
call GEOGSM (XGEO, YGEO, ZGEO, XGSM, YGSM, ZGSM, -1)
print *, 'geo', XGEO,YGEO,ZGEO
! convert geo to mag
call GEOMAG (XGEO, YGEO, ZGEO, XMAG, YMAG, ZMAG, 1)
! convert mag to spherical
call SPHCAR (R, THETA, PHI, Xmag, Ymag, Zmag, -1)
print *, R,THETA,PHI
end subroutine gsm_to_mag_ll
```

#### Определение pitch-угла на ионосферной высоте

```
XF, YF, ZF, XX, YY, ZZ, L)
call get_fields(xx,yy,zz,l, tf1_min, tf1_max)
dir = -1.
call TRACE (XI, YI, ZI, DIR, RLIM, RO, IOPT, PARMOD, ZERO, DIP,
             XF,YF,ZF,XX,YY,ZZ,L)
call get_fields(xx,yy,zz,1, tf2_min, tf2_max)
tf_min = min(tf1_min,tf2_min)
tf_max = max(tf1_max,tf2_max)
pa = asin(sqrt(tf_min/tf_max))
print *, 'pitch', pa, tf_max, tf_min
end subroutine get_pitch_angle
subroutine get_fields(xx,yy,zz,l,tf_min,tf_max)
real :: xx(1), yy(1), zz(1)
c move along field line
tf_max = 0.
tf_min = 1e10
do i = 1, 1
! calculate field module
  call IGRF_GSM (xx(i),yy(i),zz(i),BXGSM,BYGSM,BZGSM)
  tf = sqrt(bxgsm**2+bygsm**2+bzgsm**2)
  if (tf.gt.tf_max) then
   tf_max = tf
  end if
  if (tf.lt.tf_min) then
            tf min = tf
  end if
c print *, tf, xx(i),yy(i),zz(i)
end do
! mark cases when we going from the Earth
if (sqrt(xx(i-1)**2+yy(i-1)**2+zz(i-1)**2).gt.1.1) then
  tf_min = 0.
end if
end subroutine
```

## Результат

Пример выходного файла. Первые три столбика это данные положения спутника в GSM, следующие 2 это широта и долгота в CGM, последний столбик pitch-угол в радианах.

-3.867320	-3.533450	5.691220	11.155639	-45.251049	0.004627
-3.868140	-3.536140	5.675300	11.165236	-45.517414	0.004663
0.406071	-0.371808	-1.799490	10.440798	-165.892334	0.004657
0.941303	0.459064	-1.615260	0.000000	-180.000000	0.005627
0.970187	0.510048	-1.594390	14.451489	19.946859	0.007649
0.998444	0.560733	-1.572560	15.843851	19.342142	0.010046
1.800820	3.016750	1.077590	31.618912	-53.864365	0.101282
1.798830	3.034230	1.115560	31.416204	-53.930561	0.099608
1.796670	3.051390	1.153450	31.213699	-53.997005	0.098027
1.038670	3.812680	4.609000	22.014292	3.847968	0.019313
1.028960	3.815000	4.631320	21.933226	3.739136	0.019196
1.019220	3.817260	4.653560	21.852413	3.630972	0.018795
1.009460	3.819440	4.675710	21.771917	3.523329	0.018711
0.999676	3.821550	4.697770	21.691704	3.413526	0.018345

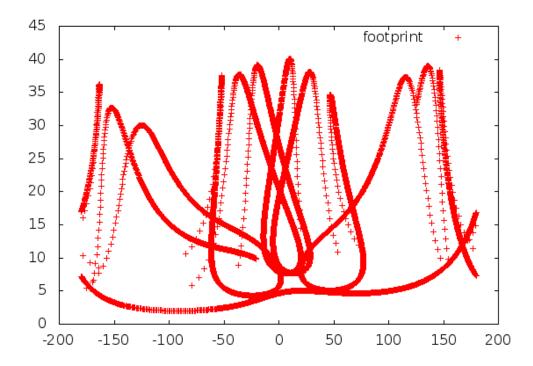


Figure 1: Визуализация широты и долготы проекции положения спутника в ССМ

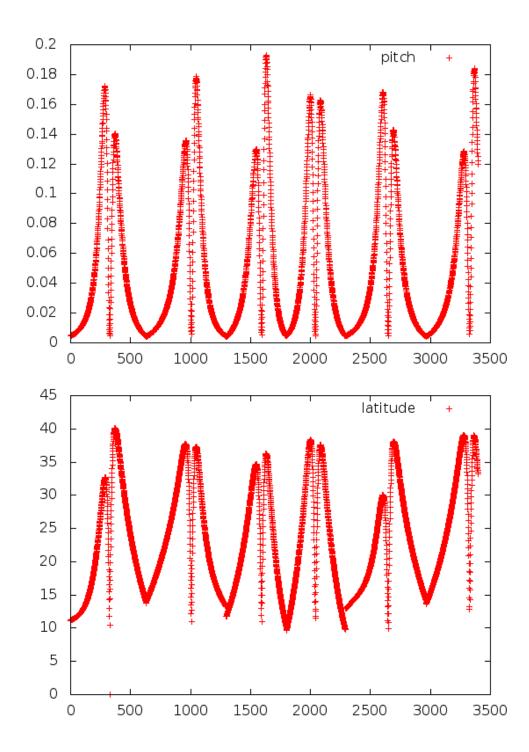


Figure 2: Питч-угол был посчитан в поле IGRF, поэтому заметны аномалии, но в целом связь между широтой и pitch-углом явная.