**Bộ câu hỏi**

**30/03/2023**

1.1 Số ràng buộc và số bậc tự do của DCM, Euler góc, PRV, quaternion, CRPs, MRPs.

**1.2 Phân biệt động học và động lực học**

**- Kinematic** (động học): is the study the motion of particles without taking into consideration the causes of said motion. It doesn’t ask “How did the velocity of body change?” Only, “How much did it change?”

- **Dynamic** (động lực học): on the other hand is the study of motion of the particles along with their cause (torque, force). It asks “Why did the velocity change?”

- Before the mid 20th century, Dynamics was called Kinetics.

1.3 Phân biệt rõ 3 thuật toán xác định tư thế: Triad, q-method, QUEST

(Đầu vào, đầu ra, nhanh hơn, chính xác hơn, hạn chế, …)

1.4 Translation vs rotation

**2.1 Phát biểu 3 định luật Newton:**

**-** Quán tính là tính chất của mọi vật có xu hướng bảo toàn vận tốc cả về hướng lẫn về độ lớn.

- Khối lượng được định nghĩa là đại lượng đặc trưng cho mức quán tính của vật.

- Trọng lực được định nghĩa là lực của Trái Đất tác dụng vào vật, làm cho chúng xuất hiện một gia tốc rơi tự do. Kí hiệu của trọng lực là vectơ P.

- Trọng lượng được định nghĩa là độ lớn của trọng lực tác dụng lên một vật bất kì, có kí hiệu là P. Người ta dùng lực kế để xác định giá trị của trọng lượng.

**Nội dung định luật 1 Newton**

Định luật 1 Newton phát biểu rằng: Nếu một vật không chịu tác dụng của bất cứ lực nào hoặc chịu tác dụng của nhiều lực nhưng tổng hợp lực của các lực này bằng không thì vât giữ nguyên trạng thái chuyển động thẳng đều hoặc đứng yên.

**Nội dung định luật 2 Newton**

Định luật 2 Newton phát biểu rằng: Sự biến thiên động lượng của một vật tỉ lệ thuận với xung lực đã tác dụng lên nó. Vectơ biến thiên động lượng với vectơ xung lực gây ra nó luôn cùng hướng. Hay gia tốc của một vật sẽ cùng hướng với lực tác dụng lên vật. Độ lớn của gia tốc luôn tỉ lệ thuận với độ lớn của lực và tỉ lệ nghịch với khối lượng của vật đó.

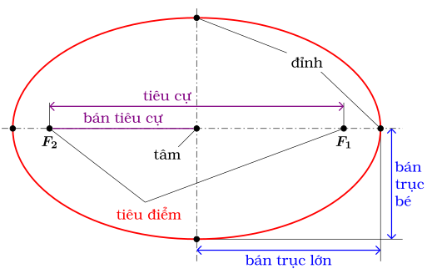
**Nội dung định luật 3 Newton**

Định luật Newton thứ 3 phát biểu rằng: Đối với mỗi lực tác động luôn luôn có một phản lực có cùng độ lớn. Hay nói cách khác, các lực tương tác giữa 2 vật bao giờ cũng là những cặp lực có cùng phương, cùng độ lớn, có chiều ngược nhau và khác điểm đặt.

* **3 định luật Kepler:**

**Định luật 1: định luật về quỹ đạo**

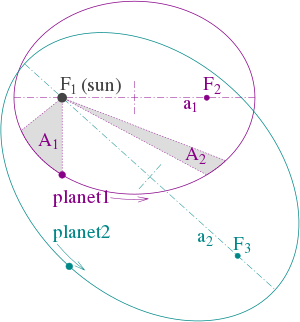
“Tất cả các hành tinh chuyển động theo các quỹ đạo elip trong đó Mặt Trời là một tiêu điểm.”

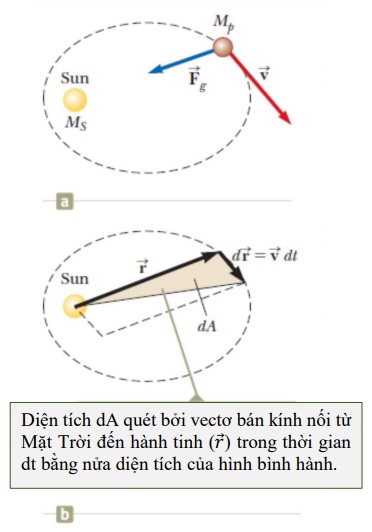


+ Bán kính trục lớn (a), kính trục nhỏ (b), bán tiêu cự (c), với:

**Định luật 2: định luật về tốc độ diện tích**

“Vecto bán kính kẻ từ Mặt Trời đến một hành tinh quét được những điện tích bằng nhau trong những khoảng thời gian bằng nhau.”





Moment của lực hấp dẫn mà Mặt Trời tác dụng lên hành tinh đối với trục qua Mặt trời bằng không nên moment động lượng của hành tinh đối với trục qua Mặt trời được bảo toàn:

: Khối lượng hành tinh đang khảo sát

: vecto vận tốc của hành tinh đang khảo sát

: vecto động lượng của hành tinh đang khảo sát

Diện tích quét mà quét trong thời gian bằng 1/2 diện tích hình bình hành tạo bởi và :

Với và nên điều này chứng tỏ trong các khoảng thời gian bằng nhau thì các hành tinh quét được những diện tích như nhau.

**Định luật 3: định luật về chu kỳ**

“Bình phương chu kỳ quỹ đạo của một hành tinh tỷ lệ với lập phương bán trục lớn của quỹ đạo elip của hành tinh đó”

Định luật này có thể được dẫn ra cho một hành tinh có quỹ đạo tròn như sau:

Theo định luật II Newton, dưới tác dụng lực hấp dẫn Fg của Mặt Trời, hành tinh có khối lượng Mp đang khảo sát sẽ có gia tốc a:

Với gia tốc chuyển động tròn của hành tinh:

: vận tốc của hành tinh

: bán kính quỹ đạo tròn của hành tinh quanh Mặt trời

: Lực hấp dẫn của Mặt trời tác động lên hành tinh

: Khối lượng Mặt trời

: Khối lượng hành tinh

Vận tốc được tính toán theo chu kỳ:

Với

Công thức cũng đúng với quỹ đạo elip khi thay bán kính bằng bán kính trục lớn :

Công thức cũng có thể áp dụng cho chuyển động của Mặt trăng quay quanh Trái đất:

Với và là khối lượng Trái đất

2.2 Ý nghĩa

3.1 Nonlinear versue linear

3.2 Equilibrium point and stability, local stability?

4 Thêm

4.1 Các hệ trục tọa độ sử dụng trong xác định và điều khiển tư thế

4.2 Các nhiễu loạn ảnh hưởng đến vệ tinh