

Enunciado del ejercicio: Simulación orbital

1. Introducción

Este proyecto tiene como objetivo implementar una simulación numérica del movimiento planetario en nuestro sistema solar, aplicando principios fundamentales de mecánica celeste y métodos de integración numérica. Los estudiantes compararán dos algoritmos de integración (Euler y Verlet) evaluando su precisión y eficiencia computacional.

2. Fundamentos Teóricos

2.1. Ley de Gravitación Universal

La fuerza gravitatoria entre dos cuerpos se describe mediante la ley de Newton:

$$\vec{F} = -G \frac{m_1 m_2}{r^2} \hat{r} \quad (1)$$

donde:

- G es la constante gravitacional ($6,6748 \times 10^{-11} \text{N} \cdot \text{m}^2 / \text{kg}^2$)
- m_1 y m_2 son las masas de los cuerpos
- r es la distancia entre centros de masa
- \hat{r} es el vector unitario en la dirección radial

2.2. Ecuaciones de Movimiento

Para un planeta orbitando el Sol (considerado fijo), la aceleración se expresa como:

$$\vec{a} = -\frac{GM_{\text{Sol}}}{r^3} \vec{r} \quad (2)$$

2.3. Métodos de Integración Numérica

2.3.1. Método de Euler

Actualización de posición y velocidad:

$$\vec{r}(t + \Delta t) = \vec{r}(t) + \vec{v}(t) \Delta t \quad (3)$$

$$\vec{v}(t + \Delta t) = \vec{v}(t) + \vec{a}(t) \Delta t \quad (4)$$

2.3.2. Método de Verlet (Velocity-Stormer)

Más preciso y estable para sistemas conservativos:

$$\vec{r}(t + \Delta t) = \vec{r}(t) + \vec{v}(t) \Delta t + \frac{1}{2} \vec{a}(t) \Delta t^2 \quad (5)$$

$$\vec{v}(t + \Delta t) = \vec{v}(t) + \frac{1}{2} [\vec{a}(t) + \vec{a}(t + \Delta t)] \Delta t \quad (6)$$

2.4. Complejidad Computacional

Se analizará la complejidad temporal de ambos métodos en términos de notación Big-O, considerando:

- Número de cuerpos (n)
- Número de pasos temporales (k)
- Operaciones por iteración

3. Descripción del Ejercicio

Los estudiantes deberán implementar una simulación del sistema Sol-Tierra que:

1. Modele las interacciones gravitatorias usando las ecuaciones de Newton 2. Implemente ambos métodos de integración (Euler y Verlet) 3. Siga una arquitectura Modelo-Vista-Controlador (MVC):

- **Modelo:** Lógica de simulación y física
- **Vista:** Visualización de resultados
- **Controlador:** Gestión de parámetros y ejecución

4. Genere visualizaciones de las trayectorias orbitales 5. Compare cuantitativamente ambos métodos en términos de:

- Conservación de la energía total del sistema
- Estabilidad de la órbita a largo plazo
- Precisión respecto a la solución analítica
- Tiempo de ejecución y eficiencia computacional

4. Restricciones de Implementación

- **Lenguaje:** Python 3.x
- **Bibliotecas permitidas:**
 - `math` (cálculos básicos)
 - `matplotlib` (visualización)
 - `time` (medición de rendimiento)

- **Parámetros físicos:**

```
G = 6.6748e-11          # m3 kg-1 s-2
M_SOL = 1.989e30         # kg
UA = 1.496e11            # metros (1 unidad astronómica)
```

- **Condiciones iniciales Tierra:**

```
posicion_inicial = [UA, 0] # m
velocidad_inicial = [0, 29700] # m/s (velocidad orbital)
```

- **Paso temporal:** $\Delta t = 86400$ s (1 día terrestre)

5. Resultados Esperados

Los estudiantes deberán entregar:

1. Código estructurado en MVC con implementación de ambos integradores
2. Gráficos comparativos de:
 - Trayectorias orbitales completas
 - Error energético relativo $(E/E_0 - 1)$ vs tiempo
 - Conservación del momento angular
3. Análisis cuantitativo que incluya:
 - Tabla comparativa de errores máximos
 - Gráfico de tiempo de ejecución vs pasos temporales
4. Animación opcional de las órbitas (usando matplotlib.animation)

6. Criterios de Evaluación

La calificación considerará:

Criterio	Ponderación
Correcta implementación física (ley de gravitación)	20 %
Implementación funcional de ambos métodos de integración	15 %
Arquitectura MVC bien estructurada	15 %
Análisis comparativo de precisión (energía, trayectoria)	20 %
Análisis de complejidad computacional y rendimiento	15 %
Calidad de visualizaciones y presentación de resultados	10 %
Documentación clara en código y README	5 %

6.1. Criterios Adicionales

- Estabilidad de la órbita terrestre después de 1 año simulado
- Error energético menor al 1 % para Verlet (a corto plazo)
- Demostración de la inestabilidad del método de Euler
- Análisis de la relación entre Δt y la precisión