

Modelska analiza II

Naloga 1 – Navadne diferencialne enacbe: zacetni problem

Marcel Čampa, 27182042

2. marec 2019

Naloga 1

Pri prvi nalogi smo spremljali gibanje planeta okrog sonca. Če zapišemo *Newtonov gravitacijski zakon*, dobimo enacbo

$$m\ddot{\mathbf{r}} = -G\frac{mM}{r^3}\mathbf{r},$$

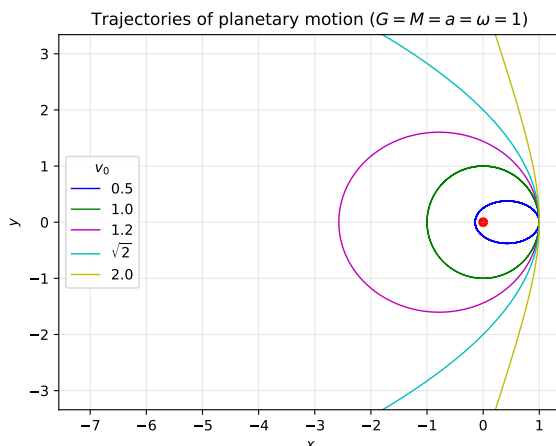
kjer je G gravitacijska konstanta, m masa planeta, M masa sonca, \mathbf{r} pa vektor razdalje med planetom in soncem. Če zapišemo se $\mathbf{r} = (x, y)^T$ in $\dot{\mathbf{r}} = (u, v)^T$, lahko zgornjo enacbo prepisemo v sistem

$$\begin{aligned}\dot{x} &= u \\ \dot{y} &= v \\ \dot{u} &= -G\frac{Mx}{(x^2 + y^2)^{1.5}} \\ \dot{v} &= -G\frac{My}{(x^2 + y^2)^{1.5}}.\end{aligned}$$

Izberemo si zacetne pogoje

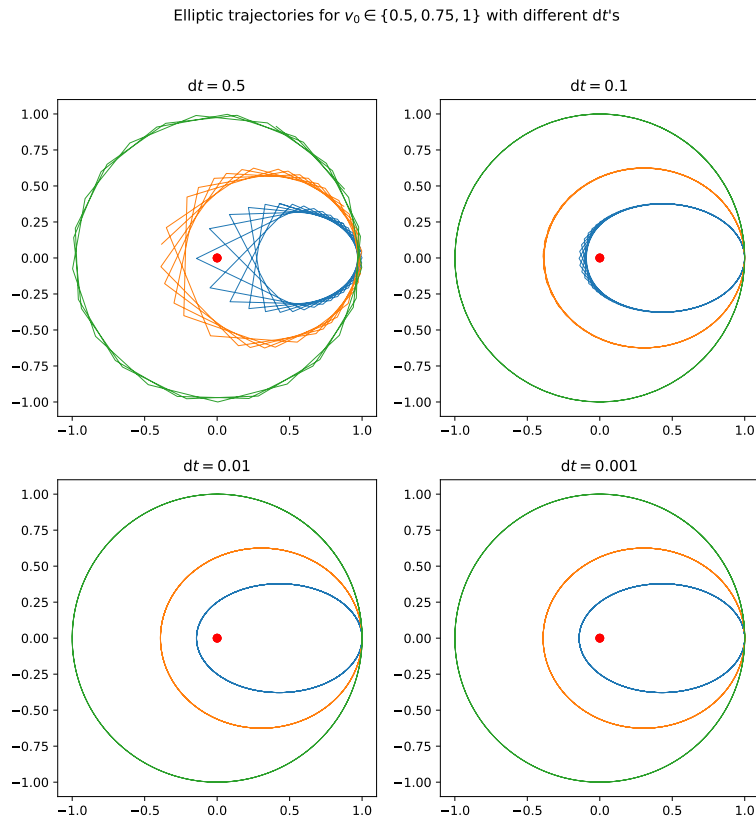
$$x(0) = a, \quad y(0) = 0, \quad u(0) = 0, \quad v(0) = a\omega v_0,$$

torej da planet začne v točki $\mathbf{r} = (a, 0)^T$, z gibanjem pa začne navpечно navzgor ob predpostavki, da je $v(0) > 0$. Zaradi poenostavitve sem si izbral $G = M = a = \omega = 1$ in opazoval trajektorije pri različnih v_0 , kar je predstavljeno na sliki 1. *Opomba: Celo nalogo sem reševal s `scipy.integrate.ode` z metodo `dopri5`, kar je pravzaprav Runge-Kutta.*



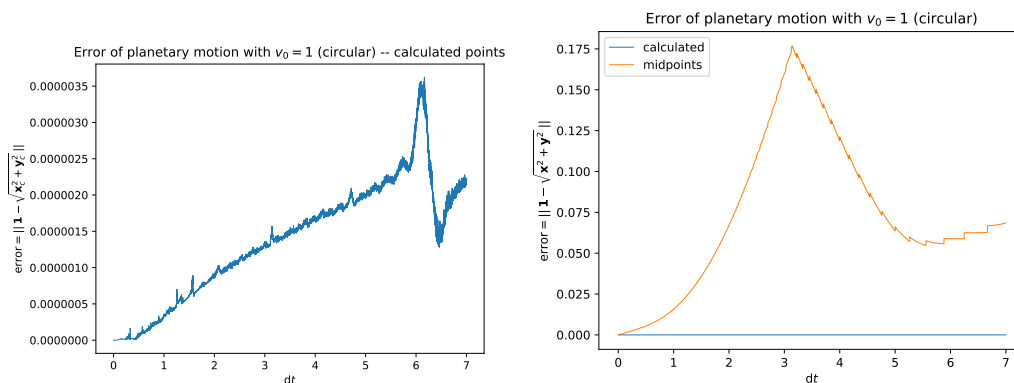
Slika 1: Trajektorije za različne v_0 . Izkazuje se, da je trajektorija za $v_0 \in (0, 1) \cup (1, \sqrt{2})$ elipsa, za $v_0 = 1$ kroznica, za $v_0 = \sqrt{2}$ hiperbola in za $v_0 > \sqrt{2}$ parabola. Ker je kroznica le posebna oblika elipse, lahko recemo, da je tir elipsa do mejne vrednosti $v_0 = \sqrt{2}$, kjer se elipsa odpre in postane hiperbola, za večje v_0 pa se odpre v parabolo.

Nato sem se lotil malo analize. V odvisnosti od koraka dt sem si pogledal trajektorije. Pricakovano se manjši v_0 zahtevajo manjši dt , saj se za majhne v_0 tir približa blizu točke $(0,0)^T$, kar pomeni, da problem postane nestabilen. To je lepo prikazano na sliki 2.



Slika 2: Opazimo, da pri manjših v_0 napaka trajektorije ostane tudi do manjših dt , dokler potem končno „ne izgine“.

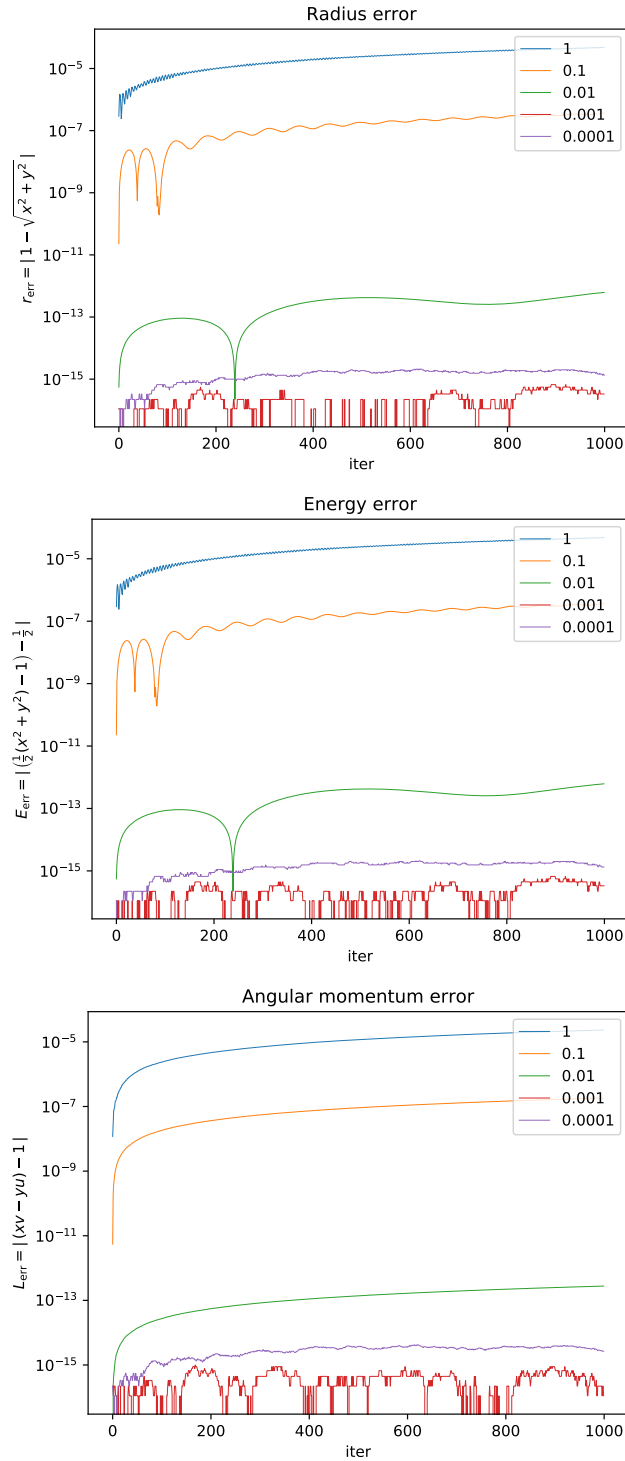
Ogledal sem si se **napako radija v odvisnosti od dolzine koraka dt** . Seveda je pričakovano ta napaka zanemarljivo majhna, vendar vseeno lepo narasca, potem pa se pri $dt = 2\pi$ pričakovano zmanjša, vendar ne cisto do 0. To lepo prikazuje slika 3 (levo). Potem sem pa namesto izracunanih tock vzel tocke na polovici med izracunanimi, kar nam da boljši občutek glede napake kot prejsnji izracun. Spet napaka pričakovano narasca, tokrat pa se obrne ze pri $dt = \pi$, kar je tudi očitno, saj se središče daljice med izracunanimi točkami do $dt = \pi$ približuje središču $(0,0)^T$, potem pa spet začne zmanjševati. To je prikazano na sliki 3 (desno).



Slika 3: Napaka med kroznico $\mathcal{K}((0,0)^T, 1)$ in izracunanimi točkami krivulje (levo) in napaka med kroznico $\mathcal{K}((0,0)^T, 1)$ in središči daljic med izracunanimi točkami (desno). Na desni sliki je tudi levi graf.

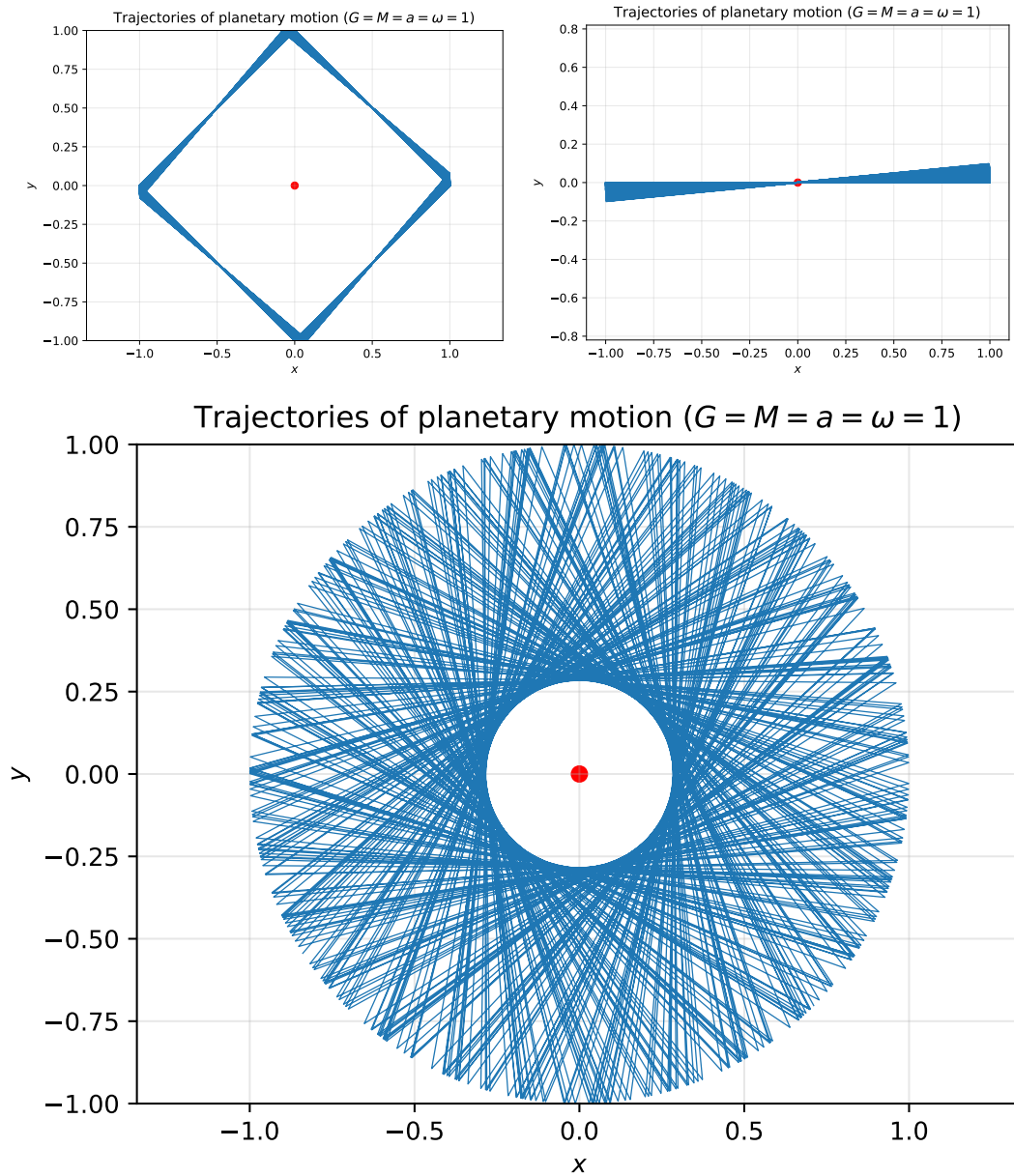
Za konec sem analiziral se **napako radija, energije in vrtilne količine v odvisnosti od iteracije**. Vse tri grafe je bilo potrebno narisati na logaritemski skali, drugače ne bi videli nič pametnega. Grafi so prikazani na sliki 4, napake smo izračunali s formulami

- napaka razdalje: $r_{\text{err}} = |1 - \sqrt{x^2 + y^2}|$,
- napaka energije: $E_{\text{err}} = |E - E_0| = \left| \left(\frac{1}{2}(x^2 + y^2) - 1 \right) + \frac{1}{2} \right|$ in
- napaka vrtilne količine: $L_{\text{err}} = |L_z - L_{z0}| = |(xv - yu) - 1|$.



Slika 4: Odvisnost napake razdalje (zgoraj), energije (v sredini) in vrtilne količine (spodaj) v odvisnosti od casa potovanja – iteracije.

Za konec pa sem se malo poigral se z različnimi dt in dobil precej zanimive slike, nekaj od njih je na sliki 5. Seveda te slike nimajo nobenega fizikalnega smisla, sem jih pa vseeno vključil zaradi zanimivosti :).



Slika 5: Pri $dt = \pi/2$ dobimo kvadrat (zgoraj levo) in za $dt = \pi$ daljico (zgoraj desno). Pri obeh pa vidimo napako, ki se zgodi, saj kvadrat ni cisti kvadrat, predvsem pa vidimo pri daljici, kako se pocasi zamika po krogu. Za $dt = 10$ pa dobimo precej lep vzorec (spodaj).

Naloga 2

Pri tej nalogi sem zasledoval gibanje planeta okrog sonca, pri cemer vmes mimo pride mimobezna zvezda, ki se giblje po premici

$$\mathbf{r}_z(t) = \begin{bmatrix} -10 + 2v_0 t \\ 1.5 \end{bmatrix}.$$

Iz Newtonovega zakona dobimo

$$m\ddot{\mathbf{r}} = -G \frac{mM}{r^3} \mathbf{r} - G \frac{mM}{|r - r_z|^3} (\mathbf{r} - \mathbf{r}_z).$$

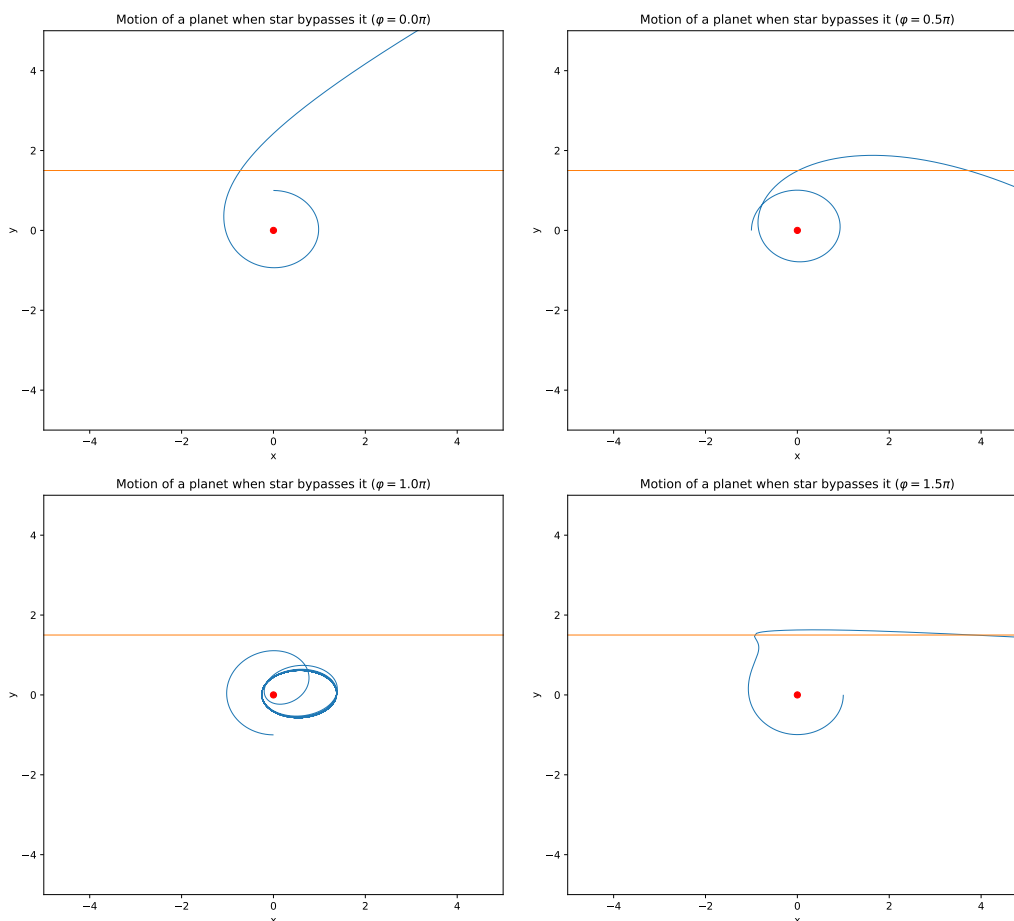
Zopet dobljeno prepisemo v sistem starih enačb in dobimo

$$\begin{aligned}\dot{x} &= u \\ \dot{y} &= v \\ \dot{u} &= -G \frac{Mx}{(x^2 + y^2)^{1.5}} - G \frac{M(x - x_z)}{((x - x_z)^2 + (y - y_z)^2)^{1.5}} \\ \dot{v} &= -G \frac{My}{(x^2 + y^2)^{1.5}} - G \frac{M(y - y_z)}{((x - x_z)^2 + (y - y_z)^2)^{1.5}}.\end{aligned}$$

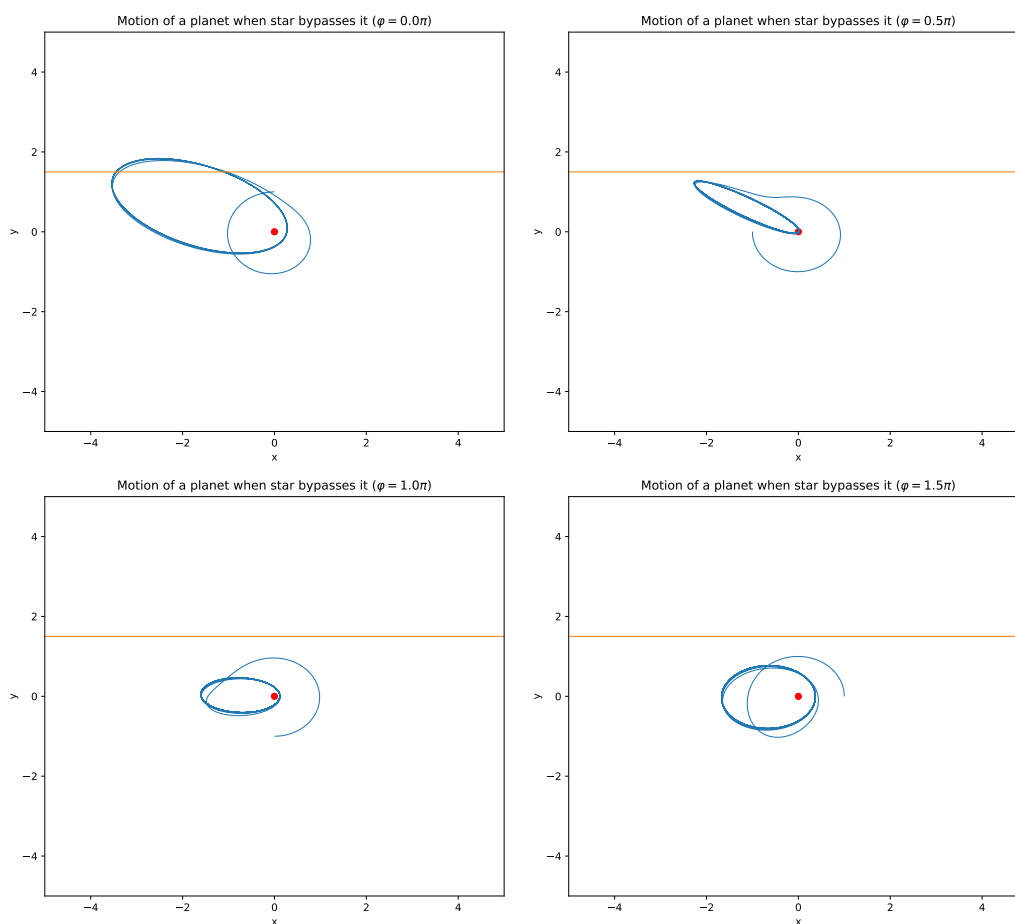
Zaradi poenostavitve si spet izberemo $G = M = a = \omega = 1$. Zacetni pogoji se tokrat malo spremenijo, in sicer jih bomo zapisali v odvisnosti od zacetne faze planeta φ :

$$x(0) = -\sin \varphi, \quad y(0) = \cos \varphi, \quad u(0) = \pm v_0 \cos \varphi, \quad v(0) = \pm v_0 \sin \varphi,$$

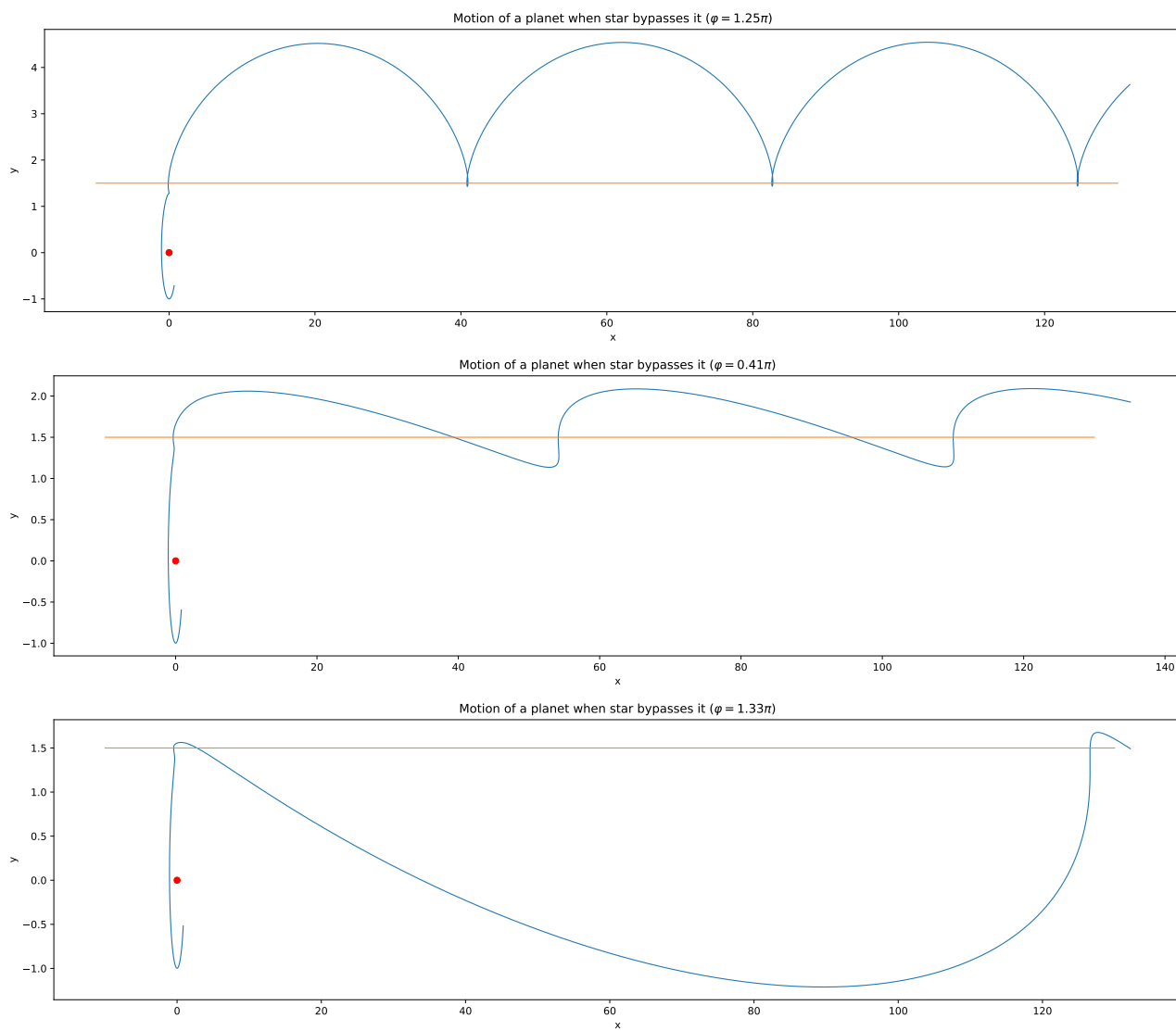
kjer bomo vzeli $v_0 = 1$, $\pm v$ $u(0)$ in $v(0)$ pa nam definirata, v katero smer se bo gibal planet (pri + se giblje v negativni smeri, torej smeri urinega kazalca). Slika 6 prikazuje gibanje v smeri urinega kazalca, slika 7 gibanje v nasprotni smeri urinega kazalca, slika 8 pa prikazuje primere, pri katerih se planet ujame v orbito mimobezne zvezde.



Slika 6: Gibanje v smeri urinega kazalca za različne vrednosti zacetne faze φ . Opazimo, da v nekaj primerih planet pobegne od sonca, kar pa se zgodi zato, ker je pri tem gibanju planet dlje časa blizu mimobezne zvezde, torej le-ta dlje časa deluje nanj.



Slika 7: Gibanje v smeri urinega kazalca za različne vrednosti zacetne faze φ . Opazimo, da v nekaj primerih planet pobegne od sonca, kar pa se zgodi zato, ker je pri tem gibanju planet dlje časa blizu mimobezne zvezde, torej le-ta dlje časa deluje nanj.



Slika 8: Pri določenih vrednostih φ se planet vtiri v orbito mimobezne zvezde. Ocenimo, da to velja za $\varphi \in (1.2\pi, 1.5\pi)$.