



Universidad Politécnica de Madrid

Escuela Técnica Superior de Ingeniería Aeronáutica y del Espacio

Máster Universitario en Sistemas Espaciales

# Milestone 1

Ampliación de Matemáticas I

23 de septiembre de 2022

**Autor:**

- Sergio Cavia Fraile

# Índice

<b>1. Introducción</b>	<b>1</b>
<b>2. Ecuaciones y Métodos</b>	<b>1</b>
2.1. Método de Euler . . . . .	1
2.2. Método de Runge-Kutta de 4ºorden . . . . .	1
2.3. Método de Crank-Nicholson . . . . .	1
<b>3. Código</b>	<b>2</b>
3.1. Euler . . . . .	2

## 1. Introducción

El objetivo del trabajo será integrar órbitas de Kepler mediante distintos métodos numéricos utilizando el lenguaje Python.

## 2. Ecuaciones y Métodos

Definimos las órbitas de Kepler mediante el siguiente problema de Cauchy:

$$\ddot{\vec{r}} = \frac{\vec{r}}{|\vec{r}|^3} = F(U, t)$$

$$\vec{r}(0) = (1, 0)$$

$$\dot{\vec{r}}(0) = (0, 1)$$

### 2.1. Método de Euler

El método de Euler se describe de la siguiente forma:

$$U^1 = U^0 + \Delta t * F^0$$

### 2.2. Método de Runge-Kutta de 4ºorden

El método de Runge-Kutta de 4ºorden se describe de la siguiente forma:

$$U^1 = U^0 + \frac{\Delta t}{6} * (k_1 + k_2 + k_3 + k_4)$$

Donde  $k_1, k_2, k_3, k_4$  son:

$$k_1 = f(x_1, y_1)$$

$$k_2 = f(x_1 + \frac{\Delta t}{2}, y_1 + \frac{k_1 * \Delta t}{2})$$

$$k_3 = f(x_1 + \frac{\Delta t}{2}, y_1 + \frac{k_2 * \Delta t}{2})$$

$$k_4 = f(x_1 + \Delta t, y_1 + k_3 * \Delta t)$$

### 2.3. Método de Crank-Nicholson

El método de Crank-Nicholson se describe de la siguiente forma:

$$U^1 = U^0 + \frac{\Delta t}{2} * (F^0 + F^1)$$

### 3. Código

```
"Nº pasos"  
n = 200  
"Tiempo final"  
tf = 20  
dt = tf/n  
"C.I."  
U0 = array([1,0,0,1])
```

#### 3.1. Euler

#### 3.2. RK4

#### 3.3. Crank-Nicholson