5. Precesszió

2021. március 25.

Gyakorlatok

- 1. Feladat. Készítsük el azt a **PrecMatrix_ Ecl**(T1, T2) MATLAB-függvényt, amely megadja a T1 epochára adott ekliptikai koordinátáknak a T2 epochára való precessziós transzformációs mátrixát!
- 2. Feladat. Készítsük el azt a **PrecMatrix_Equ**(T1, T2) MATLAB-függvényt, amely megadja a T1 epochára adott ekvatoriális koordinátáknak a T2 epochára való precessziós transzformációs mátrixát!
- 3. Feladat. Készítsünk tesztelő programot az előbbi két fügvény tesztelésére!

Precesszió

A Nap, Hold és bolygók zavaró hatása következtében a Föld forgástengelye, valamint az ekliptika síkja lassan változtatja egymáshoz viszonyított térbeli helyzetét. Ennek a jelenségnek a neve: precesszió. A precesszió következtében nem csak az ekliptika és egyenlítő ε hajlásszögének mértéke változik lassan, hanem a tavaszpont is lassan elmozdul az éggömbön. Az elmozdulás mértéke évszézadonként mintegy 1°,5 (évente mintegy 1'). Következésképpen, pontos számítások esetén a használt koordináta-rendszer tavaszpontját meg kell adni. A leggyakrabban használt tavaszpontok:

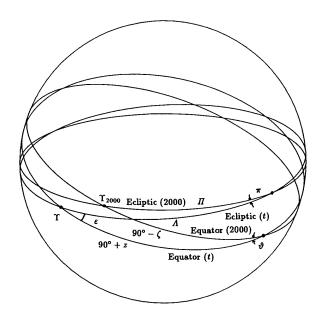
- az aktuális dátumhoz tartozó tavaszpont;
- a J2000 tavaszpont;
- a B1950 tavaszpont.

Az "aktuális dátum tavaszpontja" azt jelenti, hogy az egyenlítőre, ekliptikára és tavaszpontra vonatkozó adatok az éppen vizsgált dátumnak megfelelő adatok.

A koordináta-rendszerek ilyen napi módosulása fontos lehet, ha például bolygók pontos koordinátáit akarjuk meghatározni, valamely ekvatoriális távcső alapsíkjaihoz viszonyítva, mivel a Föld forgástengelyének irányváltoztatása befolyásolja a távcső alapsíkjainak helyzetét is. Másfelől viszont, ha egy bolygó térbeli mozgását akarjuk vizsgálni, akkor előnyösebb valamely rögzített tavaszpont használata, mint amilyen a:

- J2000 Julián epocha (2000. január 1.5 = JD 2451545.0), aminek általános használatát 1984-ben vezették be.
- B1950 Bessel epocha (1950. január 0.923 = JD 2433282.423), ami eltér a J1950 = JD 2433282.5 epochától, de amit sokáig használtak például több csillagkatalógus összeállításánál.

Ha valamely epochára vett tavaszpontra adott koordinátákat akarunk transzformálni egy másik epochához tartozó koordináta-rendszerbe, akkor az ekvatoriális és ekliptikai koordináták transzformációjánál használt eljáráshoz hasonlóan forgatásokat használunk. Ha eredetileg elegendő volt egyetlen x-tengely körüli forgatás használata, most a két koordináta-rendszer egymásba való elforgatásához három forgatás szükséges, amelyeknek sorrendje: z-tenhely, x-tengely, majd újból z-tengely körül.



1. ábra. A precesszió hatásai

Ha teküntjük az ekliptikát egy T_0 , illetve a $T=T_0+dT$ időpontban, akkor a két sík hajlásszöge:

$$\pi = \left(47''.0029 - 0''.06603 \cdot T_0 + 0''.000598 \cdot T_0^2\right) \cdot dT$$
$$+ \left(-0''.03302 + 0''.000598 \cdot T_0\right) \cdot dT^2 + 0''.000060 \cdot dT^3$$

A T_0 epochában adott (x_0, y_0, z_0) derékszögű ekliptikai koordinátáknak a T időpontban megfelelő (x, y, z) ekliptikai koordináták három forgatással állíthatók elő:

- z-tengely körüli forgatás Π szöggel, a megfelelő $R_z\left(\Pi\right)$ rotációs mátrixszal;
- z-tengely körüli forgatás π szöggel, a megfelelő $R_x\left(\pi\right)$ rotációs mátrixszal;
- z-tengely körüli forgatás $-\Lambda$ szöggel, a megfelelő $R_{z}\left(-\Lambda\right)$ rotációs mátrixszal.

Az $\mathbf{r}_0 = (x_0, y_0, z_0)^t$, illetve $\mathbf{r} = (x, y, z)^t$ oszlopmátrixok segítségével a megfelelő kkordinátatranszformáció az

$$\mathbf{r} = P \cdot \mathbf{r}_0$$

összefüggéssel írható le, vagyis az ekliptikai koordináták precessziós transzformációs mátrixa

$$P = R_z \left(-\Lambda \right) R_x \left(\pi \right) R_z \left(\Pi \right)$$

ahol

$$\Lambda = \Pi + p$$
.

A fenti forgatásokban megjelenő Π , és p szögek értéke a T_0, T időadatok függvényében:

$$\Pi = \left(174.876383889 + 3289.4789 \cdot T_0 + 0.60622 \cdot T_0^2\right) + \left(-869.8089 - 0.50491 \cdot T_0\right) \cdot dT + 0.03536 \cdot dT^2$$

$$p = \left(5029.0966 + 2.22226 \cdot T_0 - 0.000042 \cdot T_0^2\right) \cdot dT + \left(1.1113 - 0.000042 \cdot T_0\right) \cdot dT^2 - 0.000006 \cdot dT^3$$

Ekvatoriális koordináták precessziós transzformációja esetén a π , Π , Λ szögeknek megfelelő $90^{\circ} - \zeta$, θ , illetve $90^{\circ} + z$ transzformációs szögek kifejezései:

$$\zeta = \left(2306.2181 + 1.39656 \cdot T_0 - 0.000139 \cdot T_0^2\right) \cdot dT + \left(0.30188 - 0.000345 \cdot T_0\right) \cdot dT^2 + 0.017998 \cdot dT^3$$

$$\theta = \left(2004.3109 - 0.85330 \cdot T_0 - 0.000217 \cdot T_0^2\right) \cdot dT$$
$$+ \left(-0.42665 - 0.000217 \cdot T_0\right) \cdot dT^2 - 0.041833 \cdot dT^3$$
$$z = \zeta + \left(0.79280 + 0.000411 \cdot T_0\right) \cdot dT^2 + 0.000205 \cdot dT^3$$

és az ekvatoriális koordináták precessziós transzformációs mátrixa:

$$P = R_z(-z) R_y(\theta) R_z(-\zeta)$$

Megjegyzések

1. A precessziós mátrixok teszteléséhez használhatók az előző gyakorlatban elkészített koordináta-transzformációk. Például, bemenetként induljunk egy T_0 epochához tarttozó (λ_0, β_0) ekliptikai koordinátákból, és számítsuk ki az illető pont (α, δ) ekvatoriális koordinátáit egy T epochára. A transzformációk két módon is elvégezhetők, és az eredményeknek meg kell egyezni! Pontosabban, például a két eljárás eredményeként kapott derékszögű koordináták között az eltérés kisebb, mint 10^{-10} .

A két lehetséges út: koordináta-transzformáció, majd megfelelő precessziós transzformáció, illetve precessziós transzformációt követő koordináta-transzformáció.

2. Ellenőrzésre használható példák:

```
» Prec Matrix Equ(0,1)
ans =
      0.999702648389963
                           -0.0223662749642553
                                                   -0.00971414156362424
      0.0223662747828315
                                                  -0.000108669409736501
                            0.999749837681056
      0.0097141419813425 -0.00010863206277879
                                                       0.999952810708906
» Prec Matrix Ecl(0,1)
ans =
    0.999702648387259
                            -0.0243847197892344 -1.57576017735717e - 05
    0.0243847155844524
                             0.999702622803039
                                                    -0.000227170839524976
    2.12924130882271e - 05 \\ \phantom{0}0.000226719045271934
                                                         0.999999974072553
```