

**Análisis Numérico I**  
**[75.12/95.04]**  
**Curso 3**  
**Trabajo Práctico 2**  
**Problema de los Tres Cuerpos Restringido**

Grupo 5  
Primer cuatrimestre de 2019

| <b>Integrantes del grupo</b> |        |                            |
|------------------------------|--------|----------------------------|
| Santa María Tomás            | 92797  | tomasisantamaria@gmail.com |
| Hemmingsen Lucas             | 76187  | lhemmingsen@fi.uba.ar      |
| Huenul Matías                | 102135 | matias.huenul.07@gmail.com |

## Índice

|                              |          |
|------------------------------|----------|
| <b>1. Introducción</b>       | <b>2</b> |
| <b>2. Conceptos teóricos</b> | <b>2</b> |
| <b>3. Desarrollo</b>         | <b>2</b> |
| 3.1. Parte A . . . . .       | 2        |
| 3.2. Parte B . . . . .       | 3        |
| 3.3. Parte C . . . . .       | 3        |
| 3.4. Parte D . . . . .       | 3        |
| 3.5. Parte E . . . . .       | 3        |
| 3.6. Parte F . . . . .       | 3        |
| 3.7. Parte G . . . . .       | 3        |
| <b>4. Conclusiones</b>       | <b>3</b> |

## 1. Introducción

El objetivo del presente trabajo práctico es utilizar los distintos metodos numéricos de problema de valor inicial para ecuaciones diferenciales ordinarias, para resolver el "Problema de los Tres Cuerpos Restringido o de Eulerz realizar una comparación de los resultados con cada método.

Los métodos que utilizaremos son el método de Euler, Runge-Kutta de orden 2 y 4, Nyström y Newmark.

## 2. Conceptos teóricos

## 3. Desarrollo

### 3.1. Parte A

Tenemos el siguiente sistema de ecuaciones diferenciales de segundo orden que representan el movimiento de un satélite viajando entre la tierra y la luna e influenciado gravitatoriamente solo por estos dos cuerpos:

$$\begin{cases} x_1'' = 2x_2' + x_1 - \eta \frac{x_1 + \mu}{d_1^3} - \mu \frac{x_1 - \eta}{d_2^3} \\ x_2'' = -2x_1' + x_2 - \eta \frac{x_2}{d_1^3} - \mu \frac{x_2}{d_2^3} \end{cases} \quad (1)$$

Siendo  $d_1 = \sqrt{(x_1 + \mu)^2 + x_2^2}$  y  $d_2 = \sqrt{(x_1 - \eta)^2 + x_2^2}$ .

Sea:

$$\begin{cases} v_1(t) = x_1'(t) \\ v_2(t) = x_2'(t) \end{cases} \quad (2)$$

Entonces podemos transformar el sistema de ecuaciones anterior en un sistema de cuatro ecuaciones diferenciales de primer orden:

$$\begin{cases} x_1'(t) = v_1(t) \\ x_2'(t) = v_2(t) \\ v_1'(t) = 2v_2(t) + x_1(t) - \eta \frac{x_1(t) + \mu}{d_1(t)^3} - \mu \frac{x_1(t) - \eta}{d_2(t)^3} \\ v_2'(t) = -2v_1(t) + x_2(t) - \eta \frac{x_2(t)}{d_1(t)^3} - \mu \frac{x_2(t)}{d_2(t)^3} \end{cases} \quad (3)$$

Con valores iniciales en  $t = t_0$ :

$$\begin{cases} x_1(t_0) = x_{1_0} \\ x_2(t_0) = x_{2_0} \\ v_1(t_0) = v_{1_0} \\ v_2(t_0) = v_{2_0} \end{cases} \quad (4)$$

**3.2. Parte B**

**3.3. Parte C**

**3.4. Parte D**

**3.5. Parte E**

**3.6. Parte F**

**3.7. Parte G**

**4. Conclusiones**

**Referencias**