*Rolf Vidar Mazunki Hoksaas*
*Institutt for Informatikk*
*Universitetet i Oslo*

**February 11, 2020**

**OBLIG 1**

## Oppgave 1

> *"Vi skal se på den affine avbildningen $T : R^2 \to R^2$ som speiler ethvertpunkt i planet om punktet $(-1, 1)$. Finn en $2 \times 2$-matrise $A$ og en vektor $\vec{c}$ som er slik at $T(x, y) = A \begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix} + \vec{c}$ for alle $x, y \in \mathbb{R}$."*

Siden søylene $\boldsymbol{e_1}$ og $\boldsymbol{e_2}$ er definert ved $\boldsymbol{e_1} = \begin{pmatrix} \mathbf{-1} \\ \mathbf{0} \end{pmatrix} \wedge \boldsymbol{e_2} = \begin{pmatrix} \mathbf{0} \\ \mathbf{-1} \end{pmatrix}$, og vi vet at vi reflekterer over et punkt vil $\vec{\boldsymbol{c}}$ være $\mathbf{2} \begin{pmatrix} \mathbf{-1} \\ \mathbf{1} \end{pmatrix}$:

$$
\begin{aligned}
\boldsymbol{A} &= \begin{pmatrix} \mathbf{-1} & \mathbf{0} \\ \mathbf{0} & \mathbf{-1} \end{pmatrix}, \\
\vec{\boldsymbol{c}} &= \begin{pmatrix} \mathbf{-2} \\ \mathbf{2} \end{pmatrix} \\
\implies \boldsymbol{T(x, y)} &= \boldsymbol{A} \begin{pmatrix} \boldsymbol{x} \\ \boldsymbol{y} \end{pmatrix} + \vec{\boldsymbol{c}} = \begin{pmatrix} \mathbf{-2} - \boldsymbol{x} \\ \mathbf{2} - \boldsymbol{y} \end{pmatrix}
\end{aligned}
$$

□

“

*Finn lineariseringen $T_a\vec{F}$ til funksjonen definert ved*

$$\vec{F}(x,y) = \begin{pmatrix} x^2 - 2xy \\ y^2 + 2xy \end{pmatrix}$$

”

*i punktet $a = (-1,1)$.*

$$\begin{aligned}
\boldsymbol{\vec{F}(x,y)} &= \begin{pmatrix} x^2 - 2xy \\ y^2 + 2xy \end{pmatrix}, a = (-1,1). \\
T_{(-1,1)}(\vec{F}(x,y)) &= \vec{F}(-1,1) + \vec{F}'(-1,1) \cdot (\begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix} - \begin{pmatrix} -1 \\ 1 \end{pmatrix}) = \\
&= \begin{pmatrix} 1+2 \\ 1-2 \end{pmatrix} + \begin{pmatrix} 2x-2y & -2x \\ 2y & 2y+2x \end{pmatrix}_{(-1,1)} \cdot (\begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix} - \begin{pmatrix} -1 \\ 1 \end{pmatrix}) \\
&= \begin{pmatrix} 3 \\ -1 \end{pmatrix} + \begin{pmatrix} -2-2 & 2 \\ 2 & 2-2 \end{pmatrix} \cdot (\begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix} - \begin{pmatrix} -1 \\ 1 \end{pmatrix}) \\
&= \begin{pmatrix} 3 \\ -1 \end{pmatrix} + \begin{pmatrix} -4 & 2 \\ 2 & 0 \end{pmatrix} \cdot (\begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix} - \begin{pmatrix} -1 \\ 1 \end{pmatrix}) \\
&= \begin{pmatrix} 3 \\ -1 \end{pmatrix} + \begin{pmatrix} -4x+2y \\ 2x \end{pmatrix} - \begin{pmatrix} 4+2 \\ -2+0 \end{pmatrix} \\
&= \begin{pmatrix} 3 \\ -1 \end{pmatrix} + \begin{pmatrix} -4x+2y-6 \\ 2x-2 \end{pmatrix} \\
&= \begin{pmatrix} -4x+2y-3 \\ 2x-3 \end{pmatrix}
\end{aligned}$$

□

## Oppgave 2

> *"Finn et uttrykk for jordas bane i forhold til sola (kall denne for $r_1(t)$), og et uttrykk for månens bane i forhold til jorda (kall denne for $r_2(t)$). Disse er illustrert i Figur 2. Forklar også at månens bane i forhold til sola kan parametriseres ved*
>
> $$\vec{r}(t) = \begin{pmatrix} r_j cos(2\pi \frac{t}{T_j}) + r_m cos(2\pi \frac{t}{T_m}) \\ r_j sin(2\pi \frac{t}{T_j}) + r_m sin(2\pi \frac{t}{T_m}) \end{pmatrix},$$
>
> *"*
>
> *der tiden t måles i dager.*

$$\begin{aligned} r_m &= 0.384, & r_j &= 150, \\ T_m &= 27.3, & T_j &= 365 \\ \omega_m &= \frac{2\pi}{T_m} = \frac{2\pi}{27.3} & \omega_j &= \frac{2\pi}{T_j} = \frac{2\pi}{365} \end{aligned}$$

$$\begin{aligned} \vec{r_1}(t) &= \begin{pmatrix} r_j \cdot cos(\omega_j t) \\ r_j \cdot sin(\omega_j t) \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} r_j \cdot cos(2\pi/365 \cdot t) \\ r_j \cdot sin(2\pi/365 \cdot t) \end{pmatrix} \\ \vec{r_2}(t) &= \begin{pmatrix} r_m \cdot cos(\omega_m t) \\ r_m \cdot sin(\omega_m t) \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} r_m \cdot cos(2\pi/27.3 \cdot t) \\ r_m \cdot sin(2\pi/27.3 \cdot t) \end{pmatrix} \end{aligned}$$

Siden funskjonene er uavhengige, og posisjonen til månen er relativ til jorden kan begge funsjonene summeres, da startposisjonen til månen alltid vil følge jordens sentrum. Dermed blir $\vec{r}(t) = \vec{r_j}(t) + \vec{r_m}(t)$.

$$\begin{aligned} \vec{r}(t) &= \vec{r_j}(t) + \vec{r_m}(t) \\ &= \begin{pmatrix} r_j \cdot cos(2\pi/365 \cdot t) \\ r_j \cdot sin(2\pi/365 \cdot t) \end{pmatrix} + \begin{pmatrix} r_m \cdot cos(2\pi/27.3 \cdot t) \\ r_m \cdot sin(2\pi/27.3 \cdot t) \end{pmatrix} \\ &= \begin{pmatrix} r_j \cdot cos(\tau/365 \cdot t) + r_m \cdot cos(\tau/27.3 \cdot t) \\ r_j \cdot sin(\tau/365 \cdot t) + r_m \cdot sin(\tau/27.3 \cdot t) \end{pmatrix} \end{aligned}$$

□

*“Plott $\vec{r_1}(t)$ og $\vec{r}(t)$ i samme koordinatsystem, og over en periode på ett år. Klarer du å adskille de to kurvene? Klarer du å gjenkjenne “sykloide-bevegelsene” fra Figur 1 i plottet ditt? Du trenger bare legge ved koden som lager plottet ditt, ikke selve plottet. Du kan selv velge om du bruker Matlab eller Python.”*

```python
import matplotlib.pyplot as plt
import mpl_toolkits.mplot3d as Axes3D
from math import tau, cos, sin
import numpy as np

# CONSTANTS
r_m, r_j = 10, 150  # fake moon radius for visual aspect
#r_m = 0.384
T_m, T_j = 27.3, 365
w_m, w_j = tau / T_m, tau/T_j

# earth formulas relative to sun
r1_x = lambda t: r_j * cos(w_j * t)
r1_y = lambda t: r_j * sin(w_j * t)
# moon formulas relative to earth
r2_x = lambda t: r_m * cos(w_m * t)
r2_y = lambda t: r_m * sin(w_m * t)
# moon formulas relative to sun
r_x = lambda t: r1_x(t) + r2_x(t)
r_y = lambda t: r1_y(t) + r2_y(t)

# sample points on time axis
times = np.arange(0, 365, step=0.1)
# earth values
xs_r1 = [r1_x(t) for t in times]
ys_r1 = [r1_y(t) for t in times]
# moon values
xs_r2 = [r2_x(t) for t in times]
ys_r2 = [r2_y(t) for t in times]
# absolute moon values
xs_r = [r_x(t) for t in times]
ys_r = [r_y(t) for t in times]

# 3d figure with orthogonal projection
fig = plt.figure()
ax = fig.add_subplot(111, projection='3d',proj_type="ortho")

# adding all three formulas (moon, earth, absolute moon)
ax.scatter(times, xs_r,  ys_r,  s=1) # absolute moon
ax.scatter(times, xs_r1, ys_r1, s=1) # earth to sun
ax.scatter(times, xs_r2, ys_r2, s=1) # moon to earth

# visual graph
ax.set_xlabel('Time axis')
ax.set_ylabel('X axis')
ax.set_zlabel('Y axis')
ax.view_init(elev=30, azim=-60)
# fullscreen
figManager = plt.get_current_fig_manager()
figManager.window.showMaximized()

plt.show()
```

□

“ *Finn et uttrykk for alle tidspunkter for fullmåne (d.v.s. når jorda ligger på en rett linje mellom månen og sola) og nymåne (månen ligger på en rettlinje mellom jorda og sola). Tidsforskjellen mellom to fullmåner kalles også synodisk omløpstid. Hva er størst av siderisk og synodisk omløpstid?* ”

Fullmåner og nymåner vil begge danne en rett linje hvis vi tar solen som utgangspunkt. Det vil si at retningsvektoren fra solen til månen, og retningsvektoren fra solen til jorda vil være like. Det samme gjelder fra jorda til månen. Hvis vi måler arealet mellom to vektorer som danner ei rett linje får vi null. Vi ønsker altså å finne alle punktene ved $\boldsymbol{t}$ der $\boldsymbol{r_1(t)^T \times r_2(t) = 0}$

$$
\begin{aligned}
r_1(t)^T \times r_2(t) &= 0 \\
\begin{pmatrix} r_j \cdot cos(\tau/365 \cdot t) & r_j \cdot sin(\tau/365 \cdot t) \end{pmatrix} \times \begin{pmatrix} r_m \cdot cos(\tau/27.3 \cdot t) \\ r_m \cdot sin(\tau/27.3 \cdot t) \end{pmatrix} &= 0 \\
r_j \cdot cos(\tau/365 \cdot t) \times r_m \cdot cos(\tau/27.3 \cdot t) + r_j \cdot sin(\tau/365 \cdot t) \times r_m \cdot sin(\tau/27.3 \cdot t) &= 0 \\
cos(\tau/365 \cdot t) \times cos(\tau/27.3 \cdot t) + sin(\tau/365 \cdot t) \times sin(\tau/27.3 \cdot t) &= 0 \\
cos(\tau/365 \cdot t - \tau/27.3 \cdot t) &= 0 \\
cos((\tau/365 - \tau/27.3) \cdot t) &= 0 \\
\text{Let } C = {}^{-337.7\tau}/_{9964.5} &: \\
cos(C \cdot t) &= 0 \\
t &= {}^{arccos(0)}/_{C} \\
t &= \frac{\tau/4 + n\tau}{C} \wedge \frac{3\tau/4 + n\tau}{C} \\
t &= \frac{\tau/4 + n\tau/2}{C} \\
t &= 9964.5\frac{\tau/4 + n\tau/2}{-337.7\tau} \\
t &= 9964.5\frac{3n}{-1350.8} \\
t &\approx 22.130n
\end{aligned}
$$

Ved t = -7.37674 + 14.7535n

□

“ *Finn hastighetsvektoren $\vec{v}(t)$ og et uttrykk for farten $v(t)$ til månen i banen rundt sola. Når har månen størst og minst fart i banen sin?* ”

*Submitted by* Rolf Vidar Mazunki Hoksaas *on February 11, 2020.*