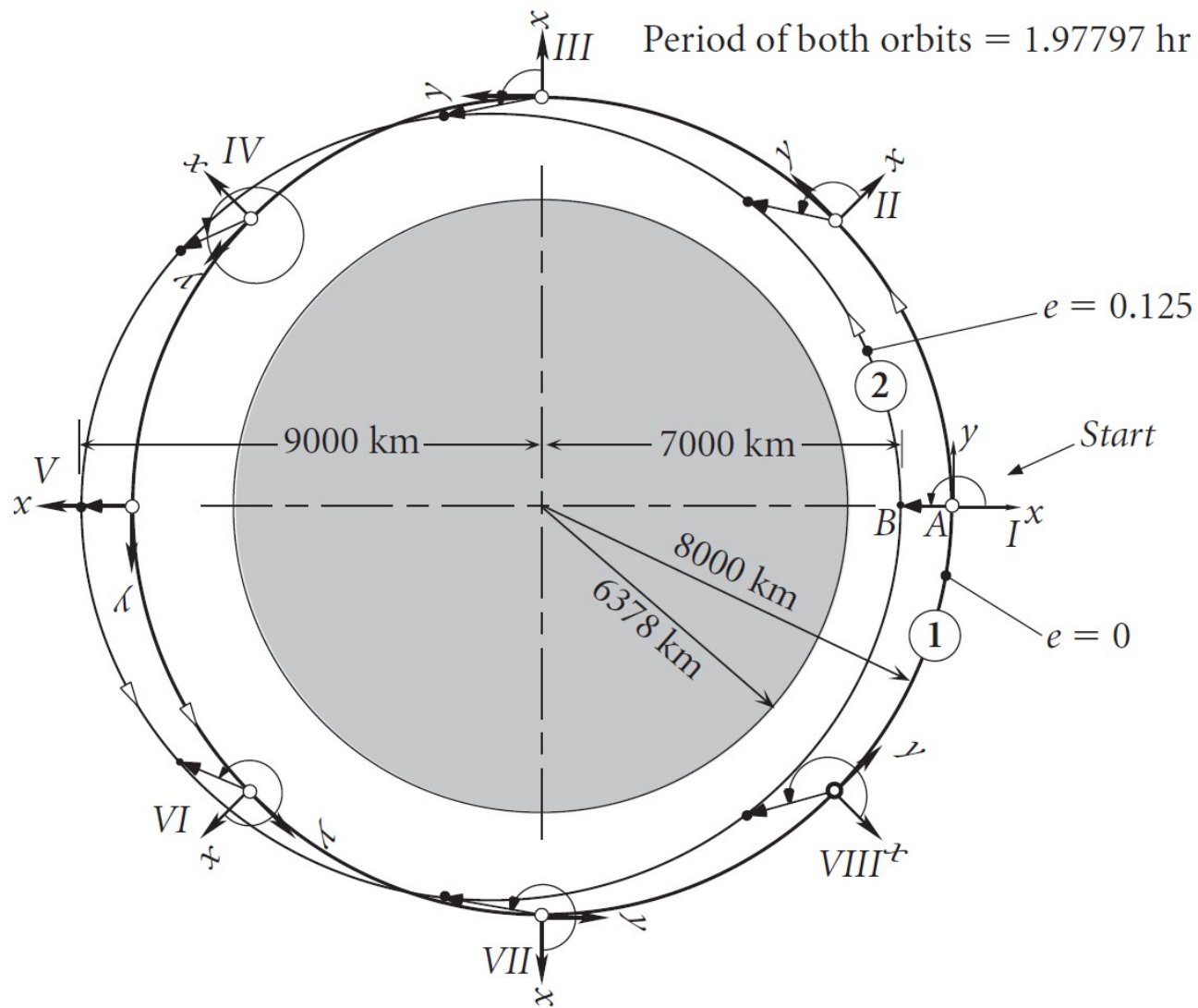
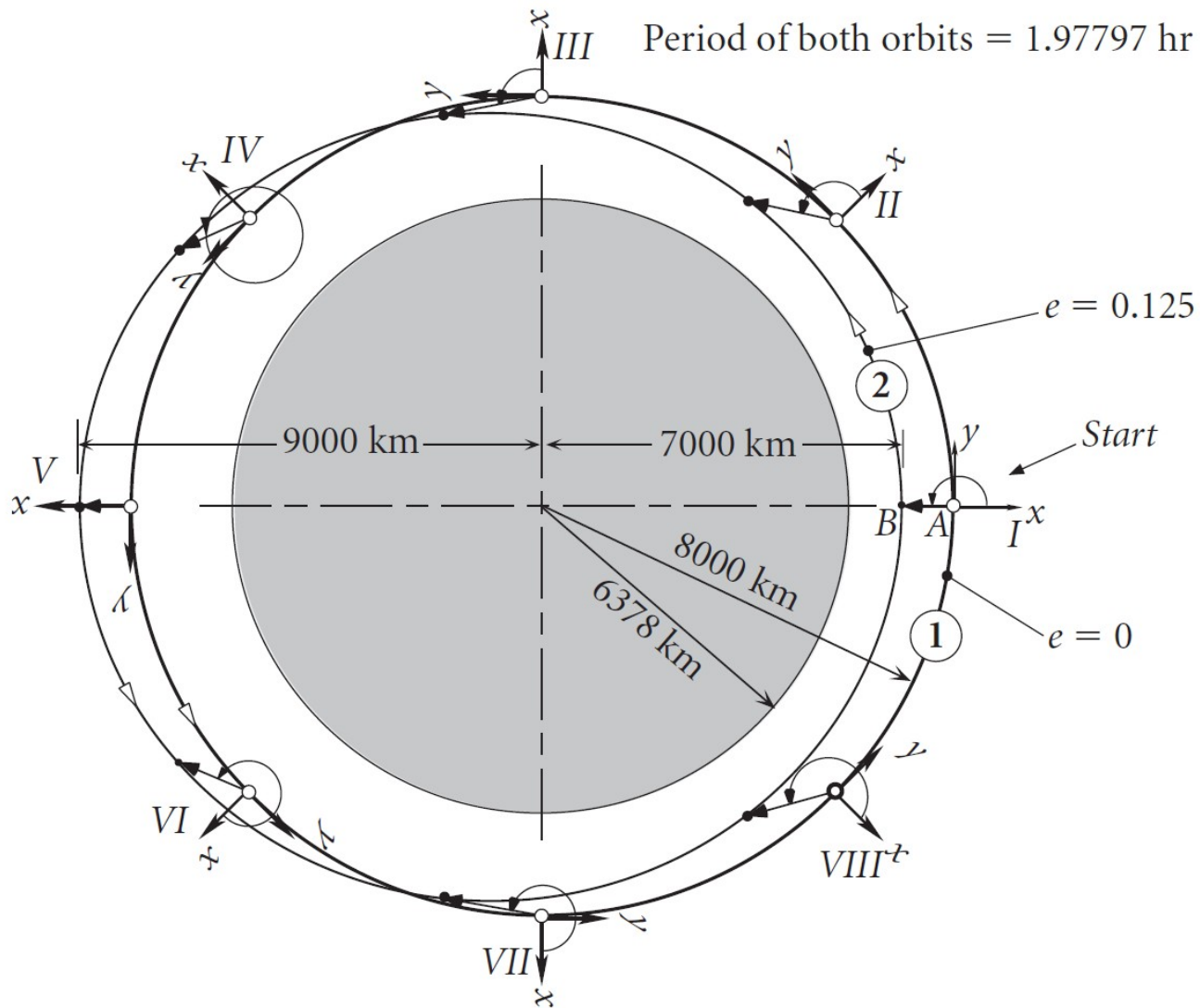
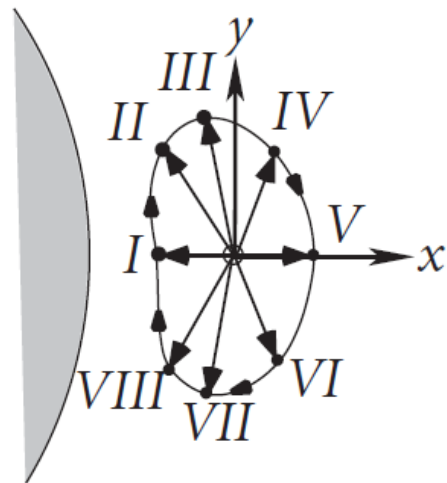


Маневрирование
относительно объекта
на орбите





Наблюдаемая траектория
из
движущейся по орбите №1
системы координат



$$\mathbf{h} = \mathbf{r}_0 \times \mathbf{v}_0 = (r_0 v_{0\perp}) \hat{\mathbf{k}} = (r_0^2 \Omega) \hat{\mathbf{k}} = r_0^2 \boldsymbol{\Omega}$$

Из чего следует

$$\boldsymbol{\Omega} = \frac{\mathbf{r}_0 \times \mathbf{v}_0}{r_0^2}$$

Берем производную по времени

$$\dot{\boldsymbol{\Omega}} = \frac{1}{r_0^2} (\dot{\mathbf{r}}_0 \times \mathbf{v}_0 + \mathbf{r}_0 \times \dot{\mathbf{v}}_0) - \frac{2}{r_0^3} \dot{r}_0 (\mathbf{r}_0 \times \mathbf{v}_0)$$

Учитывая

$$\dot{\mathbf{r}}_0 \times \mathbf{v}_0 = \mathbf{v}_0 \times \mathbf{v}_0 = \mathbf{0}$$

$$\dot{\mathbf{v}}_0 = -\frac{\mu}{r_0^3} \mathbf{r}_0$$

$$\mathbf{r}_0 \times \dot{\mathbf{v}}_0 = \mathbf{r}_0 \times \left(-\frac{\mu}{r_0^3} \mathbf{r}_0 \right) = -\frac{\mu}{r_0^3} (\mathbf{r}_0 \times \mathbf{r}_0) = \mathbf{0}$$

Относительная скорость

$$\mathbf{v}_B = \mathbf{v}_A + \boldsymbol{\Omega} \times \mathbf{r}_{\text{rel}} + \mathbf{v}_{\text{rel}}$$

Относительное ускорение

$$\mathbf{a}_B = \mathbf{a}_A + \dot{\boldsymbol{\Omega}} \times \mathbf{r}_{\text{rel}} + \boldsymbol{\Omega} \times (\boldsymbol{\Omega} \times \mathbf{r}_{\text{rel}}) + 2\boldsymbol{\Omega} \times \mathbf{v}_{\text{rel}} + \mathbf{a}_{\text{rel}}$$

Получаем

$$\dot{\boldsymbol{\Omega}} = -\frac{2}{r_0} \dot{r}_0 \boldsymbol{\Omega}$$

$$\dot{r}_0 = \mathbf{v}_0 \cdot \mathbf{r}_0 / r_0$$

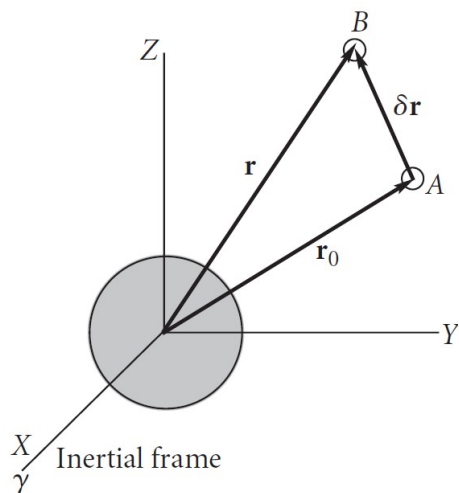
$$\dot{\boldsymbol{\Omega}} = -\frac{2(\mathbf{r}_0 \cdot \mathbf{v}_0)}{r_0^2} \boldsymbol{\Omega}$$

Линеаризация

$$\frac{\delta r}{r_0} \ll 1$$

Положение одного объекта
относительно второго

$$\mathbf{r} = \mathbf{r}_0 + \delta \mathbf{r}$$



$$\begin{aligned} \delta \ddot{\mathbf{r}} &= -\ddot{\mathbf{r}}_0 - \mu \left(\frac{1}{r_0^3} - \frac{3}{r_0^5} \mathbf{r}_0 \cdot \delta \mathbf{r} \right) (\mathbf{r}_0 + \delta \mathbf{r}) \\ &= -\ddot{\mathbf{r}}_0 - \mu \left[\frac{\mathbf{r}_0 + \delta \mathbf{r}}{r_0^3} - \frac{3}{r_0^5} (\mathbf{r}_0 \cdot \delta \mathbf{r}) (\mathbf{r}_0 + \delta \mathbf{r}) \right] \\ &= -\ddot{\mathbf{r}}_0 - \mu \left[\frac{\mathbf{r}_0}{r_0^3} + \frac{\delta \mathbf{r}}{r_0^3} - \frac{3}{r_0^5} (\mathbf{r}_0 \cdot \delta \mathbf{r}) \mathbf{r}_0 + \overbrace{\text{terms of higher order than 1 in } \delta \mathbf{r}}^{\text{neglect}} \right] \end{aligned}$$

$$\delta \ddot{\mathbf{r}} = -\frac{\mu}{r_0^3} \left[\delta \mathbf{r} - \frac{3}{r_0^2} (\mathbf{r}_0 \cdot \delta \mathbf{r}) \mathbf{r}_0 \right]$$

Уравнения
Клохесси Уилтшира

$$\delta \mathbf{v}_{\text{rel}} = \delta \dot{x} \hat{\mathbf{i}} + \delta \dot{y} \hat{\mathbf{j}} + \delta \dot{z} \hat{\mathbf{k}}$$

$$\delta \mathbf{a}_{\text{rel}} = \delta \ddot{x} \hat{\mathbf{i}} + \delta \ddot{y} \hat{\mathbf{j}} + \delta \ddot{z} \hat{\mathbf{k}}$$

$$\delta \ddot{x} - 3n^2 \delta x - 2n \delta \dot{y} = 0$$

$$\delta \ddot{y} + 2n \delta \dot{x} = 0$$

$$\delta \ddot{z} + n^2 \delta z = 0$$

Решение уравнений Клохесси Уилтшира

При решении уравнений Клохесси Уилтшира получается траектория сближения с объектом на орбите.

