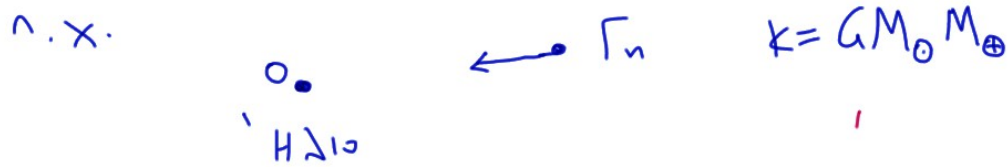
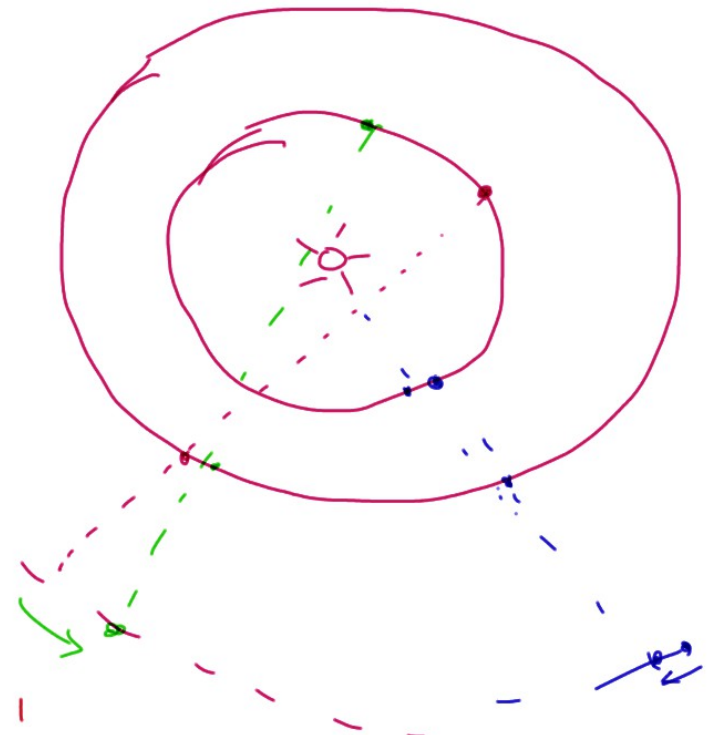
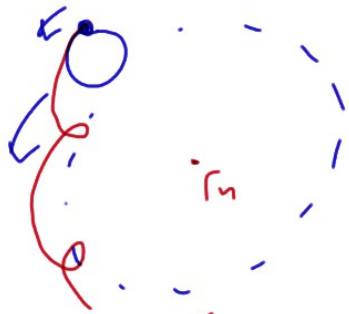


Ελκτικές κεντρικές δυνάμεις $\vec{F} = -\frac{k}{r^2} \hat{r}$, $k > 0$.

π.χ.  $k = GM_0 M_\oplus$

Προβλέπεται κατανομή κίνησης ηλιακών

Προβλεπόμενοι ελλειψοί 2^ο άξονα μx



Κοπέρνικος (1473-1543) Ήλιος στο κέντρο

Κέντερ (1571-1630) : Νόμοι \rightarrow ελλειπτικές τροχιές με τον Ήλιο στην μια εστία
 \rightarrow σταθερή εμβαδική ταχύτητα



Νεύτωνας (1643-1727) : Ανάσχεσε το διαζύγιο. $T^2 \propto a^3$

Κίνηση σε ελκτική κεντρική δύναμη $\vec{F} = -\frac{k}{r^2} \hat{r}$, $k > 0$.

$$V = -\int \vec{F} \cdot d\vec{r} = -\int -\frac{k}{r^2} dr = -\frac{k}{r} + C$$

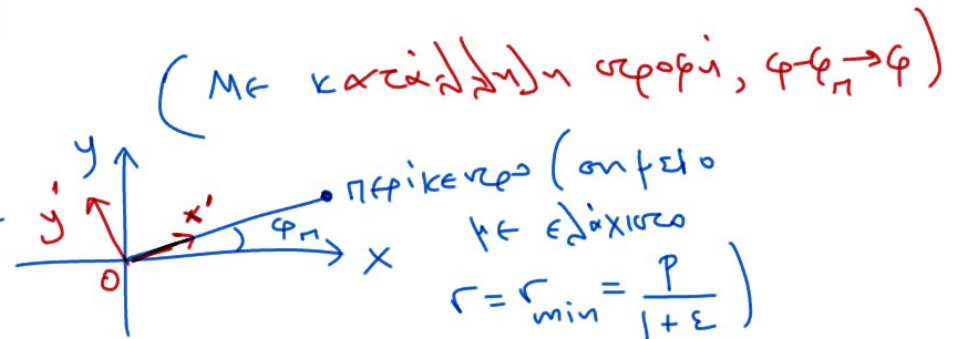
$$u'' + u = -\frac{mF}{L^2 u^2} \xrightarrow[u=1/r]{F=-ku^2} u'' + u = \frac{mk}{L^2}$$

$$\Leftrightarrow u = \underbrace{\frac{mk}{L^2}}_{\text{μερικίνηση}} + \underbrace{D \cos(\varphi - \varphi_n)}_{\substack{\text{δύναμη της απόστασης με} \\ D > 0, \varphi_n \text{ σταθερές}}}$$

$(\dot{u} = \frac{mk}{L^2} + C_1 \cos \varphi + C_2 \sin \varphi)$

Ορίστω $P = \frac{L^2}{mk}$ και $D = \frac{\varepsilon}{P}$ οπότε $\frac{1}{r} = \frac{1}{P} [1 + \varepsilon \cos(\varphi - \varphi_n)]$

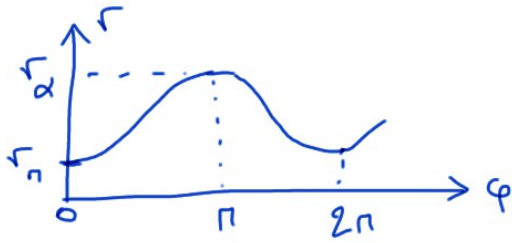
$$\boxed{r = \frac{P}{1 + \varepsilon \cos(\varphi - \varphi_n)}}$$



Τροχιάς

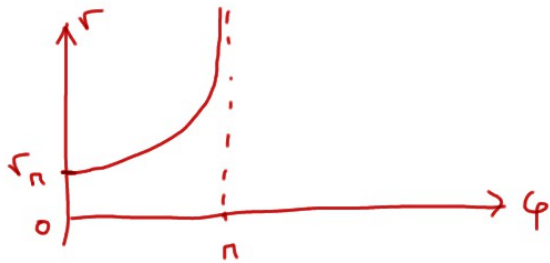
$$r = \frac{P}{1 + \varepsilon \cos \varphi}$$

$\varepsilon < 1$

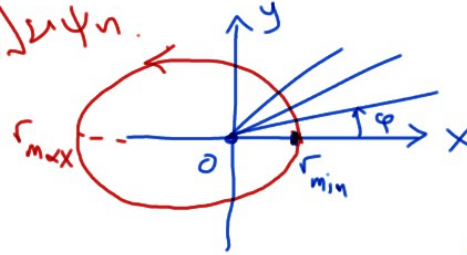


$x = r \cos \varphi$
 $y = r \sin \varphi$) ημ. περιόδους
 συναρτήσεως με περίοδο 2π .

$\varepsilon = 1$



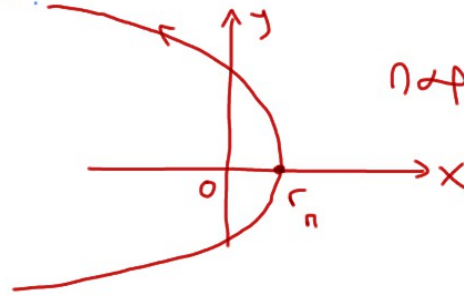
ελλειψη.



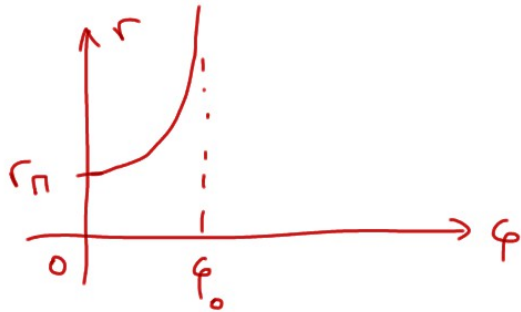
$$r_{\min} = \frac{P}{1 + \varepsilon} = r_n$$

$$r_{\alpha} = r_{\max} = r \Big|_{\varphi = \pi} = \frac{P}{1 - \varepsilon}$$

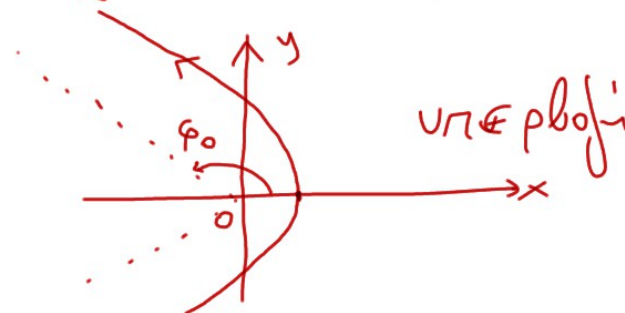
παραβολη



$\varepsilon > 1$



$$1 + \varepsilon \cos \varphi_0 = 0 \Leftrightarrow \varphi_0 = \arccos \left(-\frac{1}{\varepsilon} \right) \text{ (αμφότριά γωνία).}$$



Η συνθήκη ϵ συνδέεται με την ενέργεια:

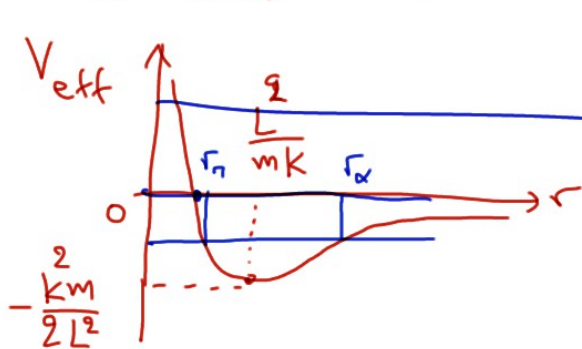
$$v_r = \dot{r} = \frac{d(1/u)}{d\varphi} \dot{\varphi} = -\frac{1}{u^2} u' \frac{L}{mr^2} = -\frac{L}{m} u' \frac{u = \frac{1+\epsilon \cos\varphi}{p}}{p = L^2/mk} \frac{k\epsilon}{L} \sin\varphi$$

$$v_\varphi = r\dot{\varphi} = \frac{L}{mr} = \frac{L}{m} u = \frac{k}{L} (1 + \epsilon \cos\varphi), \quad V = -ku$$

$$\frac{m\dot{r}^2}{2} + \frac{m(r\dot{\varphi})^2}{2} + V = E \Leftrightarrow E = \frac{mk^2}{2L^2} (\epsilon^2 - 1) \Leftrightarrow \epsilon = \sqrt{1 + \frac{2EL^2}{mk^2}}$$

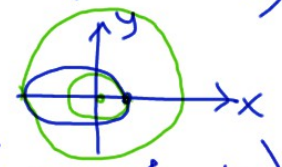
$$\epsilon = \sqrt{1 + \frac{2EL^2}{mk^2}} \quad (*)$$

$$V_{\text{eff}} = \frac{L^2}{2mr^2} - \frac{k}{r}, \quad \frac{dV_{\text{eff}}}{dr} = \frac{k}{r^3} \left(r - \frac{L^2}{mk} \right)$$



• $E < 0$ $\Leftrightarrow \epsilon < 1$ (αψιδης σε r_1 (εξωτερικο) και r_2 (επικεντρο))
οπου $\dot{r} = 0$

ακυκλικη σε ελλειπτικη τροχια.

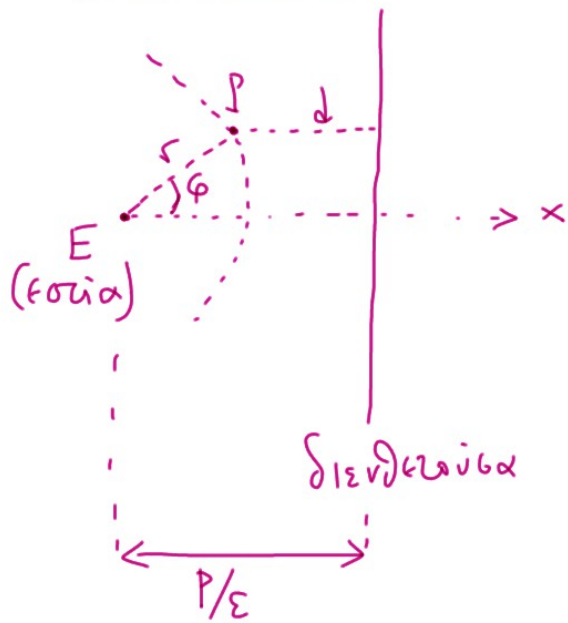


• $E = -\frac{km}{2L^2} \Leftrightarrow \epsilon = 0$ κυκλος $r = \frac{L^2}{mk}$ (ισχια $\frac{mv^2}{r} = \frac{k}{r^2}$)

• $E = 0 \Leftrightarrow \epsilon = 1$: $r \geq r_1$ Παραβολη και $v_\infty = 0$

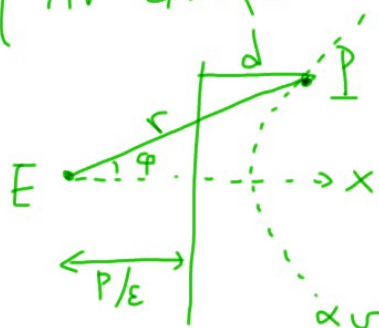
• $E > 0 \Leftrightarrow \epsilon > 1$: $r \geq r_1$ υπερβολη και $v_\infty > 0$.

Κωνικές ζώγες :



$$\left. \begin{aligned} \frac{r}{d} &= \epsilon \\ d &= \frac{P}{\epsilon} - r \cos \varphi \end{aligned} \right\} \Rightarrow \boxed{r = \frac{P}{1 + \epsilon \cos \varphi}}$$

(Αν έχουμε τα E, P ευαξέρωδες της δευδεζωγας



$\epsilon = \frac{r}{d}$ και $d = r \cos \varphi - \frac{P}{\epsilon}$

οπότε $r = \frac{P}{-1 + \epsilon \cos \varphi}$ υπερβολή (Μονο $\epsilon > 1$ δευδεζωγας)

αυτή είναι η τροχιά σε $\vec{F} = \frac{k}{r^2} \hat{r}$ με $k > 0$

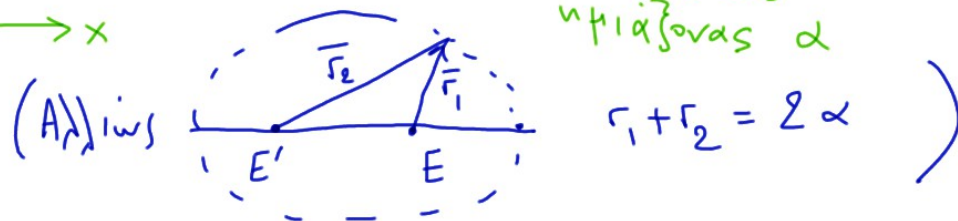
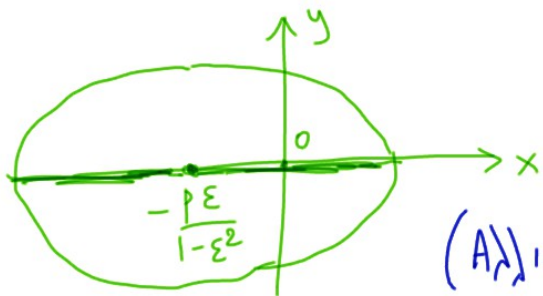
H τροχιά $r = \frac{p}{1 + \epsilon \cos \varphi}$ σε καρτεσιανές:

$$\left. \begin{aligned} x = r \cos \varphi &= \frac{p \cos \varphi}{1 + \epsilon \cos \varphi} \\ y = r \sin \varphi &= \frac{p \sin \varphi}{1 + \epsilon \cos \varphi} \end{aligned} \right\} \Leftrightarrow \left. \begin{aligned} \cos \varphi &= \frac{x}{p - \epsilon x} \\ \sin \varphi &= \frac{y}{p - \epsilon x} \end{aligned} \right\} \begin{aligned} &\xrightarrow{\sin^2 \varphi + \cos^2 \varphi = 1} \\ &\Rightarrow \end{aligned}$$

$$\left(\frac{x}{p - \epsilon x} \right)^2 + \left(\frac{y}{p - \epsilon x} \right)^2 = 1 \Leftrightarrow x^2 + y^2 = (p - \epsilon x)^2 \Leftrightarrow (1 - \epsilon^2)x^2 + 2p\epsilon x + y^2 - p^2 = 0$$

$$\Leftrightarrow x^2 + 2x \frac{p\epsilon}{1 - \epsilon^2} + \left(\frac{p\epsilon}{1 - \epsilon^2} \right)^2 - \left(\frac{p\epsilon}{1 - \epsilon^2} \right)^2 - \frac{p^2}{1 - \epsilon^2} + \frac{y^2}{1 - \epsilon^2} = 0$$

$$\left(x + \frac{p\epsilon}{1 - \epsilon^2} \right)^2 + \frac{y^2}{1 - \epsilon^2} = \frac{p^2}{(1 - \epsilon^2)^2} \Leftrightarrow \left(x + \frac{p\epsilon}{1 - \epsilon^2} \right)^2 + \left(\frac{y}{\sqrt{1 - \epsilon^2}} \right)^2 = 1 \quad \text{Ελλειψη}$$

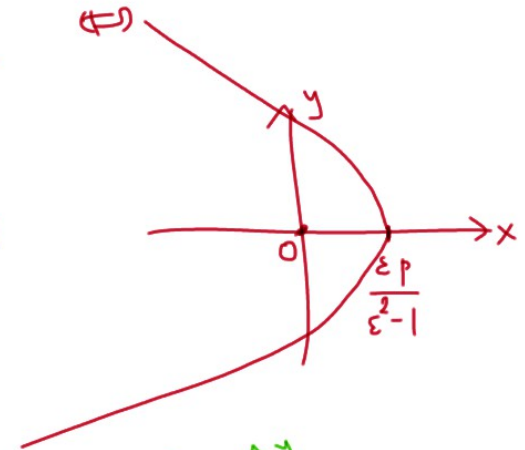


$\frac{p}{1 - \epsilon^2}$ → ημείος ημιάξονας α
 $\frac{p}{\sqrt{1 - \epsilon^2}}$ → ημείος ημιάξονας β

$$\left(x + \frac{\varepsilon p}{1 - \varepsilon^2}\right)^2 + \frac{y^2}{1 - \varepsilon^2} = \frac{p^2}{(1 - \varepsilon^2)^2}$$

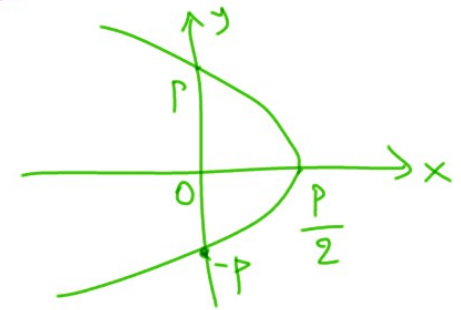
Av $\varepsilon > 1$ 10xun $\left(x - \frac{\varepsilon p}{\varepsilon^2 - 1}\right)^2 - \frac{y^2}{\varepsilon^2 - 1} = \frac{p^2}{(\varepsilon^2 - 1)^2}$

$\Leftrightarrow \left(\frac{x - \frac{\varepsilon p}{\varepsilon^2 - 1}}{\frac{p}{\varepsilon^2 - 1}}\right)^2 - \left(\frac{y}{\frac{p}{\sqrt{\varepsilon^2 - 1}}}\right)^2 = 1$ unep bojin



Av $\varepsilon = 1$: $2px + y^2 - p^2 = 0 \Leftrightarrow$

$\Leftrightarrow \frac{y^2}{2p} = -\left(x - \frac{p}{2}\right)$

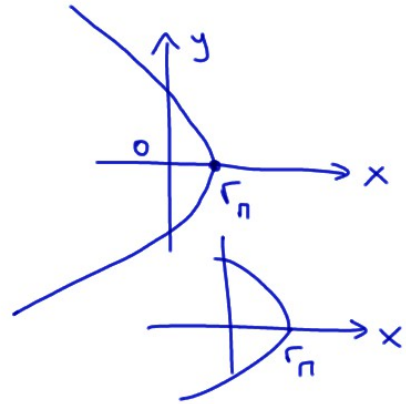


Χαρακτηριστικά κωνικών τμημάτων $r = \frac{p}{1 + \epsilon \cos \varphi}$, $r_{\Pi} = r_{\min} = \frac{p}{1 + \epsilon}$

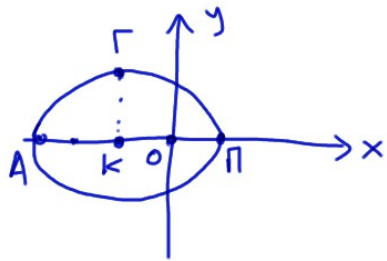
• $\epsilon > 1$ υπερβολή

αδύτημα $\varphi = \alpha r c \cos(-\frac{1}{\epsilon})$

• $\epsilon = 1$ παραβολή



• $\epsilon < 1$ έλλειψη



$$r_{\Pi} = \frac{p}{1 + \epsilon} = \alpha(1 - \epsilon)$$

$$r_{\alpha} = \frac{p}{1 - \epsilon} = \alpha(1 + \epsilon)$$

$\alpha = \frac{r_{\alpha} + r_{\Pi}}{2} = \frac{p}{1 - \epsilon^2}$ μεγάλος ημιάξονας $\alpha p = p = \alpha(1 - \epsilon^2)$

$$KO = K\Pi - O\Pi = \alpha - r_{\Pi} = \alpha\epsilon$$

Μικρός ημιάξονας $b = K\Gamma = \sqrt{r_{\Gamma}^2 - KO^2} = \alpha \sqrt{1 - \epsilon^2}$

γιατί $r_{\Gamma} = \alpha$ ($r_1 + r_2 = 2\alpha$ και στο Γ είναι $r_1 = r_2$).


Το ίδιο από $\frac{dy}{d\varphi}\Big|_{\Gamma} = 0 \Leftrightarrow \frac{d}{d\varphi} \left(\frac{p \sin \varphi}{1 + \epsilon \cos \varphi} \right) \Big|_{\Gamma} = 0 \Leftrightarrow \cos \varphi_{\Gamma} = -\epsilon$ και $b = y_{\Gamma} = \frac{p \sqrt{1 - \epsilon^2}}{1 - \epsilon^2} = \frac{p}{\sqrt{1 - \epsilon^2}}$

$\therefore b = \alpha \sqrt{1 - \epsilon^2}$

Νόμοι Κέπλερ : $\vec{F} = -\frac{k}{r^2} \hat{r}$, $k = GMm$

1^{ος} νόμος : ελλειπτικές τροχιές : πράγματι οι δυνάμεις που βρισκόμαστε κεί < 1

2^{ος} νόμος : Σταθερή εμβαδική ταχύτητα \Leftrightarrow σταθερή στροφορμή



$$dS = \frac{|\vec{r} \times \vec{r}'|}{2} \quad \vec{r}' = \vec{r} + d\vec{r} \quad \frac{|\vec{r} \times d\vec{r}|}{2}$$

$$\text{άρα} \quad \frac{dS}{dt} = \frac{|\vec{r} \times \vec{v}|}{2} = \frac{L}{2m}$$

3^{ος} νόμος : $T^2 \propto a^3$

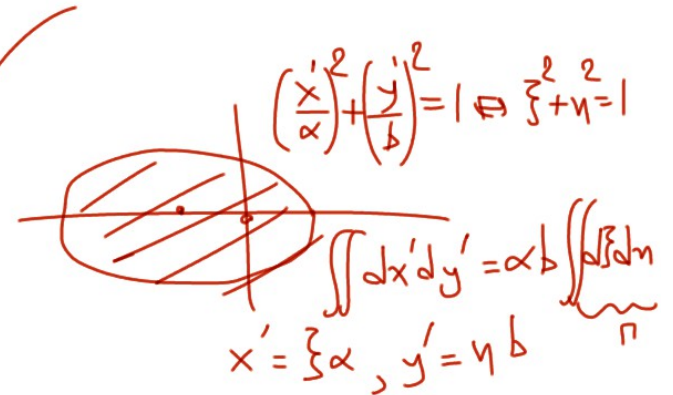
Απόδειξη :

$$\frac{dS}{dt} = \frac{L}{2m} \Leftrightarrow \frac{\pi a b}{T} = \frac{L}{2m}$$

Από $p = \frac{L^2}{mk} = \frac{L^2}{GMm^2} \Leftrightarrow \frac{L}{m} = \sqrt{GMp}$, $p = a(1-\epsilon^2)$, $b = a\sqrt{1-\epsilon^2}$

έχουμε $\frac{2\pi a^2 \sqrt{1-\epsilon^2}}{T} = \sqrt{GM a(1-\epsilon^2)} \Leftrightarrow \boxed{T = \frac{2\pi}{\sqrt{GM}} a^{3/2}}$

Για τη Γη, $T = 1$ έτος, $a = 1$ AU. Αν περπαλώ το T σε έτη και το a σε AU, $T = a^{3/2}$



$$\Omega = \sqrt{GM/a^3}$$

$$m\Omega^2 a = GMm/a^2$$

$$\Omega = \text{γωνιακή ταχύτητα Kepler}$$

Άσκηση: Δείξε ότι στα ελλειπτικές πλανητικές τροχιές $E = -\frac{GMm}{2a}$

Λύση:

$$F = -\frac{GMm}{r^2}$$

Α' τρόπος: $\varepsilon = \sqrt{1 + \frac{2EL^2}{mk^2}} \Leftrightarrow E = \frac{mk^2}{2L^2}(\varepsilon^2 - 1) \begin{matrix} p = L^2/mk \\ \xrightarrow{p = a(1-\varepsilon^2)} \end{matrix} E = -\frac{k}{2a}$

Β' τρόπος: Οι r_a και r_n είναι τα άκρα της ακραίας κίνησης.

Για $\dot{r} = 0$ άρα $L = mrv \Leftrightarrow v = \frac{L}{mr}$

Από $\frac{mv^2}{2} - \frac{k}{r} = E \Leftrightarrow \frac{L^2}{2mr^2} - \frac{k}{r} = E \Leftrightarrow Er^2 + kr - \frac{L^2}{2m} = 0$

(το ίδιο αντί $V_{\text{eff}} = E$)

$$r_{\alpha, \beta} = \frac{k \pm \sqrt{k^2 - 2EL^2/m}}{-2E}$$

και

$$\underbrace{r_{\alpha} + r_{\beta}}_{2a} = -\frac{k}{E} \Leftrightarrow$$

$$E = -\frac{k}{2a}$$

Άσκηση: Δείξτε ότι οι ταχύτητες πλανητών στο ηέλιο/αφίλιο της τροχιάς τους είναι $v_{\eta} = \sqrt{\frac{GM}{a} \frac{1+\epsilon}{1-\epsilon}}$ > $v_{\alpha} = \sqrt{\frac{GM}{a} \frac{1-\epsilon}{1+\epsilon}}$.

Δύο:

$$F = -\frac{k}{r^2}, \quad k = GM_{\odot} m$$

$$r_{\alpha} = a(1+\epsilon), \quad r_{\eta} = a(1-\epsilon)$$

$$m r_{\alpha} v_{\alpha} = m r_{\eta} v_{\eta} \Leftrightarrow v_{\alpha} = v_{\eta} \frac{1-\epsilon}{1+\epsilon} \quad (1)$$

$$\frac{m v_{\alpha}^2}{2} - \frac{GM_{\odot} m}{r_{\alpha}} = \frac{m v_{\eta}^2}{2} - \frac{GM_{\odot} m}{r_{\eta}} \Leftrightarrow v_{\eta} = \dots$$

$$\text{Adding: } \frac{m v^2}{2} - \frac{GM_{\odot} m}{r} = E = -\frac{GM_{\odot} m}{2a}$$

$$\boxed{v^2 = GM_{\odot} \left(\frac{2}{r} - \frac{1}{a} \right)}$$

$$\text{Adding: } p = \frac{L^2}{mk} \Leftrightarrow L = \sqrt{mkp} = \sqrt{mk a (1-\epsilon^2)} \quad \text{και}$$

$$v_{\alpha} = \frac{L}{m r_{\alpha}} = \dots \quad > \quad v_{\eta} = \frac{L}{m r_{\eta}} = \dots$$

Άσκηση: Από ύψος h πάνω από την επιφάνεια της Γης εκτοξεύουμε σφίριδα βάρους m . Ποια πρέπει να είναι η αρχική της ταχύτητα ώστε η τροχιά του να εφάπτεται σε κάποιο σημείο της Γης Γ ; Ποιο το σημείο Γ ;

Λύση:

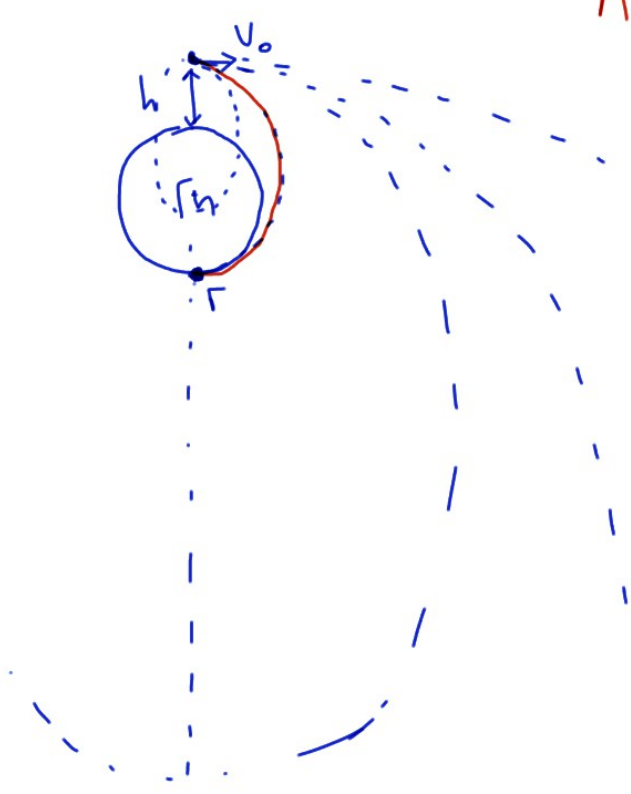
Αψίδες (ακρότατα r) στις $r = R, R+h$.

$$V_{\text{eff}}(R) = V_{\text{eff}}(R+h) \text{ με } V_{\text{eff}}(r) = \frac{L^2}{2mr^2} - \frac{GMm}{r}$$

$$\text{και } L = m(R+h)v_0$$

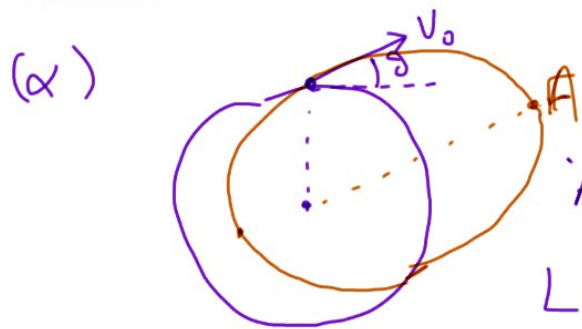
Προκίνηση $v_0 = \sqrt{\frac{GM}{R(1+\frac{h}{R})(1+\frac{h}{2R})}}$

$$\left(v_{\delta} : \frac{mv_{\delta}^2}{2} - \frac{GMm}{R+h} = 0 \Leftrightarrow v_{\delta} = \sqrt{\frac{2GM}{R+h}} \right)$$



Άσκηση: Πλάγια βολή από τήλο της Γης, με $v_0 = \sqrt{\frac{GM}{R}}$ και γωνία ϑ .
 (α) μέγιστο ύψος, (β) Δείξτε ότι ο μεγάλος ημιάξονας είναι παράλληλος στον \vec{v}_0 .

Λύση:



$$V_{\text{eff}} = \frac{L^2}{2mr^2} - \frac{GMm}{r}$$

Άρα ακυβικός κίνησης $V_{\text{eff}} = E$

$$L = m R v_0 \sin(\hat{r}, \hat{v}_0) = m R v_0 \cos\vartheta \quad \text{ή} \quad m r v_\varphi$$

και $E = \frac{mv_0^2}{2} - \frac{GMm}{R}$, $\Rightarrow L = m \sqrt{GM R} \cos\vartheta$

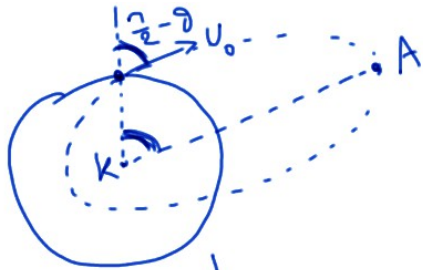
και $E = -\frac{GMm}{2R}$

Άρα $V_{\text{eff}} = E \Leftrightarrow \frac{m R^2 v_0^2 \cos^2\vartheta}{2m r^2} - \frac{GMm}{r} = -\frac{GMm}{2R} \Leftrightarrow r = R(1 \pm \sin\vartheta)$

Αντ. μέγιστο ύψος $r_{\text{max}} = R(1 + \sin\vartheta)$

Αλλιώς:
$$\left. \begin{aligned} m R v_0 \cos\vartheta &= m r_\alpha v_\alpha \\ \frac{mv_0^2}{2} - \frac{GMm}{R} &= \frac{mv_\alpha^2}{2} - \frac{GMm}{r_\alpha} \end{aligned} \right\} \Rightarrow r_\alpha = R(1 + \sin\vartheta)$$

(β)



$$u'' + u = \frac{mk}{L^2} = \frac{k = GMm}{L = mv_0 R \cos \theta} \frac{1}{v_0 = \sqrt{\frac{GM}{R}}} \frac{1}{R \cos^2 \theta}$$

$$\Leftrightarrow u = \frac{1}{R \cos^2 \theta} + C_1 \cos \varphi + C_2 \sin \varphi$$

Αproximá έως $\varphi = 0$, $r = R$ Sol. $u = \frac{1}{R}$, $u' = \frac{d(1/r)/dt}{d\varphi/dt} = -\frac{\dot{r}/r^2}{L/mr^2} = -\frac{m}{L} \dot{r} =$

$$= -\frac{m v_r}{L} = -\frac{m v_0 \sin \theta}{m v_0 R \cos \theta} = -\frac{\tan \theta}{R}$$

Εz61 βρισκω $u|_{\varphi=0} = \frac{1}{R} \Leftrightarrow \frac{1}{R} = \frac{1}{R \cos^2 \theta} + C_1$, $u'|_{\varphi=0} = -\frac{\tan \theta}{R} \Leftrightarrow C_2 = -\frac{\tan \theta}{R}$

Sol. $u = \frac{1 - \sin^2 \theta \cos \varphi - \sin \theta \cos \theta \sin \varphi}{R \cos^2 \theta} \Leftrightarrow r = \frac{R \cos^2 \theta}{1 - \sin \theta \sin(\varphi + \theta)}$

Απόzω $r_A = \frac{R \cos^2 \theta}{1 - \sin \theta}$ όταν $\sin(\varphi + \theta) = 1 \Leftrightarrow \varphi = \frac{\pi}{2} - \theta$

έπειz από αξίφz οι \overline{KA} και $\overline{v_0}$ παράλληλz/εz.