

JAK ANIMOVAT POHYB PLANETY V GEOGEBŘE

3. Elipsa – přehled číslíček, souřadnic a rovnic

Žán Pól Kastról



26. července 2022

<https://www.geogebra.org/m/m3q5cd4r>



1 Číslíčka a vzorce

Tvar a velikost elipsy jsou dány slavnou pěticí číslíček (obr. 1):

$$a, b, e, p, \varepsilon$$

Nazývají se

1. a – hlavní poloosa
2. b – vedlejší poloosa
3. e – excentricita
4. p – parametr
5. ε – relativní excentricita

Z toho první čtyři jsou **délky**, poslední je **poměr**. Abychom zadali elipsu jednoznačně, stačí vybrat **dvě** z těchto čísel. Zbývající tři jsou na nich již závislé a můžeme je pomocí nich vypočítat.

Z pěti čísel vybrat dvě znamená $\binom{5}{2} = 10$ možností a ke každé z nich máme tři vzorce pro zbývající tři číslíčka. Máme tedy 30 vzorců.

Stačí si však pamatovat **tři základní vzorce**:

$$a^2 = b^2 + e^2 \tag{1}$$

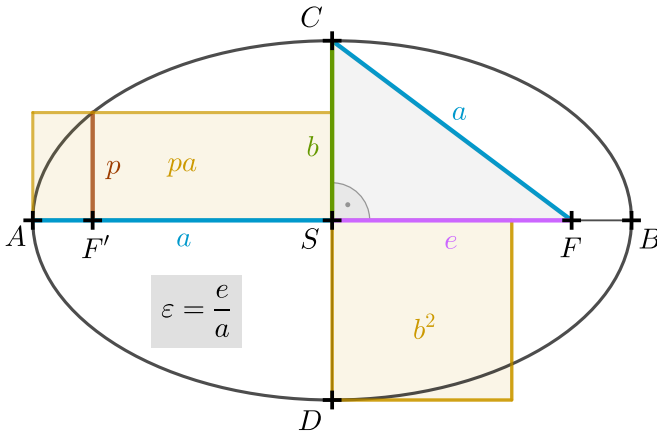
$$b^2 = pa \tag{2}$$

$$\varepsilon = \frac{e}{a} \tag{3}$$

Například pomocí prvního z nich (po odmocnění) vypočítáme ze zadaných hodnot b, e hodnotu a atd.

Tyto tři vzorce se dobře pamatují (viz obr. 1).

První vzorec je *Pýthagorova věta* v $\triangle CSF$.



Obr. 1: Elipsa je charakterisována pěti čísly: a, b, e, p, ε .

<https://www.geogebra.org/m/nev8bgcn>

Druhý vzorec vyjadřuje rovnost plochy čtverce nad vedlejší poloosou a plochy obdélníka o stranách p a a .

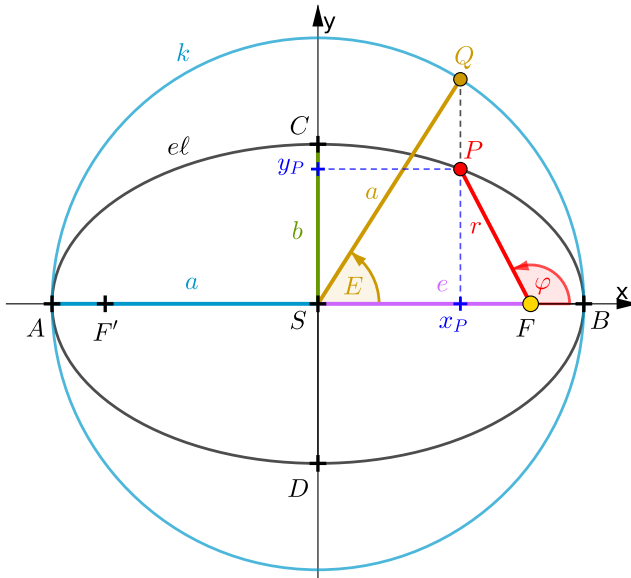
Třetí vzorec udává, jaký díl z hlavní poloosy a zabírá excentricita e . Zbylých 27 vzorců si už můžeš zkusit odvodit sama.

2 Souřadnice a rovnice

Poloha planety P na elipse je dána slavnou pěticí souřadnic (obr. 2):

$$x_P, y_P, r, \varphi, E$$

Nazývají se



Obr. 2: Polohu planety P je možno určit pomocí pěti souřadnic: x_P, y_P, r, φ, E .

<https://www.geogebra.org/m/xh3asumc>

1. x_P – x -ová souřadnice
2. y_P – y -ová souřadnice
3. r – průvodič (vzd. planety od Slunce)
4. φ – pravá anomálie (azimut)
5. E – excentrická anomálie

Z toho první dvě jsou souřadnice **kartézské**, druhé dvě **polární**, poslední je **polární** souřadnice bodu Q na kružnici k , ze kterého vznikne stlačením bod P na elipse el .

K určení polohy bodu v rovině jsou obecně potřeba souřadnice dvě,



ale protože planeta P je vázána na známou elipsu, stačí znát jen **jednu** z pěti zmíněných souřadnic a zbylé snadno vypočítáme pomocí **rovníc**, které popisují elipsu.

Je ovšem potřeba si uvědomit, že známe-li např. souřadnici x_P , může být planeta na elipse ve dvou bodech (na „horní“ nebo na „dolní“ polovině elipsy). Stejně tak dvojznačná je poloha planety zadané souřadnicí x_P nebo r .

Naproti tomu, je-li zadán úhel φ nebo E , je již poloha planety určena jednoznačně. Proto, až budeme chtít (v další kapitole) animovat nerovnoměrný pohyb planety po elipse, budeme potřebovat znát souvislost jedné z těchto dvou proměnných s časem.

Rovnic popisujících vztahy mezi vždy dvěma souřadnicemi z pěti x_P, y_P, r, φ, E je 10. (Vyberám dvojici z pěti souřadnic, tedy $\binom{5}{2} = 10$.) Jsou to tyto dvojice:

- | | | | | |
|---------------------|---------------|---------------------|---------------|--------------------|
| 1. $[x_P; y_P]$ | 2. $[x_P; r]$ | 3. $[x_P; \varphi]$ | 4. $[x_P; E]$ | 5. $[y_P; r]$ |
| 6. $[y_P; \varphi]$ | 7. $[y_P; E]$ | 8. $[r; \varphi]$ | 9. $[r; E]$ | 10. $[\varphi; E]$ |

My jsme se zatím setkali se všemi kromě dvojic 2. a 5.:

SREL

$$\frac{x^2}{a^2} + \frac{y^2}{b^2} = 1 \tag{4}$$

POREL

$$r(\varphi) = \frac{p}{1 + \varepsilon \cos \varphi} \tag{5}$$

**PREL 1. ($\varphi \rightarrow x; y$)**

$$x = r(\varphi) \cdot \cos \varphi + e = \frac{p \cos \varphi}{1 + \varepsilon \cos \varphi} + e \quad (6)$$

$$y = r(\varphi) \cdot \sin \varphi = \frac{p \sin \varphi}{1 + \varepsilon \cos \varphi} \quad \varphi \in \langle 0; 2\pi \rangle \quad (7)$$

PREL 2. ($E \rightarrow x; y$)

$$x = a \cos E \quad (8)$$

$$y = b \sin E \quad E \in \langle 0; 2\pi \rangle \quad (9)$$

PREL 3. ($E \rightarrow r; \varphi$)

$$r = a(1 - \varepsilon \cos E) \quad (10)$$

$$\cos \varphi = \frac{\cos E - \varepsilon}{1 - \varepsilon \cos E} \quad E \in \langle 0; 2\pi \rangle \quad (11)$$

Ól rajt, vztah odpovídající dvojicím $[x_P; r]$ a $[y_P; r]$ si už snad můžeš odvodit sama. Ale bude ti to k ničemu.

