



59-я научная конференция МФТИ 27 ноября 2016 года

Актуальные проблемы фундаментальных и прикладных наук в современном информационном обществе

Динамика и управление движением космических аппаратов

Об одном способе разгона космического аппарата до параболической скорости

А.С. Охитина, студентка 4 курса ФУПМ

Научный руководитель: С.А. Мирер, д.ф.-м.н. ИПМ им. М.В. Келдыша РАН

Содержание

- постановка задачи
- уравнение движения
- численное решение
- приближенный метод
- сравнение результатов
- заключение

Постановка задачи

- *Q* притягивающий центр (Земля)
- *a* ускорение, сообщаемое касательной силой тяги
- **r**₀ радиус начальной круговой орбиты
- В момент достижения параболической скорости <u>определить:</u>
- 1) путь S,
- 2) расстояние *r* от притягивающего центра до КА,
- 3) время нахождения в пути,
- 4) запас характеристической скорости,
- 5) сравнить результаты с приближенным методом Бэттина



Puc. 1

Выбор системы координат

- Инерциальная декартова система координат Qxyz с началом Q в притягивающем центре; ось Qz дополняет до правой тройки
- Неинерциальная система координат Οξηζ:
 - i_{τ} единичный орт вдоль касательной,
 - i_n единичный орт вдоль нормали;
 - ось Оζ дополняет до правой тройки



Puc.2

Скорость и ускорение КА

$$\mathbf{v} = \mathbf{v} \mathbf{i}_{\tau} = \frac{\mathrm{ds}}{\mathrm{dt}} \mathbf{i}_{\tau}$$

$$\boldsymbol{a} = \frac{\mathrm{d}\boldsymbol{v}}{\mathrm{d}t} = \frac{\mathrm{d}}{\mathrm{d}t} \left(\frac{\mathrm{d}s}{\mathrm{d}t} \boldsymbol{i}_{\tau} \right) = \frac{\mathrm{d}v}{\mathrm{d}t} \boldsymbol{i}_{\tau} + \frac{v^2}{\rho} \boldsymbol{i}_{\mathrm{n}}$$

Понятия

кривизны и радиуса кривизны

Пусть Г – плоская гладкая кривая

$$|AB| = |\Delta s|,$$

тогда

 $K = \lim_{\Delta s \to 0} \frac{\alpha}{|\Delta s|}$ – кривизна кривой Г $\rho = \frac{1}{K}$ – радиус кривизны кривой Г



$$\frac{\mathrm{d}^2 \boldsymbol{r}}{\mathrm{d}t^2} + \mu \frac{\boldsymbol{r}}{\mathrm{r}^3} = a \boldsymbol{i}_{\tau}$$

µ – гравитационный параметр Земли

В проекциях на тангенциальное и нормальное направления:

$$\frac{\mathrm{d}v}{\mathrm{d}t} = a - \frac{\mu}{r^2} \cos \gamma,$$

$$\frac{v^2}{\rho} = \frac{\mu}{r^2} \sin \gamma,$$

$$r$$

$$r$$

$$\frac{1}{\rho} = \frac{1}{r} \left(1 - \left(\frac{\mathrm{d}r}{\mathrm{d}s}\right)^2 - r\frac{\mathrm{d}^2 r}{\mathrm{d}s^2} \right) \left(1 - \left(\frac{\mathrm{d}r}{\mathrm{d}s}\right)^2 \right)^{-\frac{1}{2}}$$

$$Puc.4$$

10

C помощью соотношения $(ds)^2 = (dr)^2 + (r d \mathscr{P})^2$

можно получить, что

$$\frac{\mathrm{d}r}{\mathrm{d}s} = \cos\gamma,$$

$$r\frac{\mathrm{d}\vartheta}{\mathrm{d}s} = \sin\gamma = \sqrt{1 - \cos^2\gamma} = \left[1 - \left(\frac{\mathrm{d}r}{\mathrm{d}s}\right)^2\right]^{1/2}$$



Puc.5

Тогда проекция уравнение движения на нормаль преобразуется к виду:

$$\mathbf{v}^{2}\mathbf{r}\frac{\mathrm{d}^{2}\mathbf{r}}{\mathrm{ds}^{2}} + \left(\mathbf{v}^{2} - \frac{\mu}{\mathbf{r}}\right) \left[\left(\frac{\mathrm{d}\mathbf{r}}{\mathrm{ds}}\right)^{2} - 1\right] = 0$$

Теперь, так как

$$\frac{\mathrm{d}v}{\mathrm{d}t} = v\frac{\mathrm{d}v}{\mathrm{d}s} = \frac{1}{2}\frac{\mathrm{d}(v^2)}{\mathrm{d}s} = a - \frac{\mu}{r^2}\frac{\mathrm{d}r}{\mathrm{d}s},$$

тогда проекция уравнение движения на тангенциальное направление:

$$\frac{1}{2}\frac{\mathrm{d}(\mathrm{v}^2)}{\mathrm{ds}} + \frac{\mu}{\mathrm{r}^2}\frac{\mathrm{dr}}{\mathrm{ds}} = a$$

Проинтегрируем это уравнение при условии, что a = const:

$$\int_{v_0}^{v} d(v^2) + 2\mu \int_{r_0}^{r} \frac{dr}{r^2} = 2a \int_{0}^{s} ds,$$

где $v_0 = v_{\kappa p} = \sqrt{\mu/r_0}$ скорость на начальной круговой орбите
Таким образом, $v^2 = 2as + \mu \left(\frac{2}{r} - \frac{1}{r_0}\right)$
При достижении значения $v = \sqrt{2\mu/r}$ (параболическая скорость

Г получаем 5

$$S_{\rm esc} = \frac{\mu}{2ar_0}$$

Итак, на данном этапе можем переписать уравнение движения следующим образом

$$\begin{cases} v^{2}r\frac{d^{2}r}{ds^{2}} + \left(v^{2} - \frac{\mu}{r}\right)\left[\left(\frac{dr}{ds}\right)^{2} - 1\right] = 0 \\ v^{2} = 2as + \mu\left(\frac{2}{r} - \frac{1}{r_{0}}\right) \end{cases} \Rightarrow \begin{cases} \frac{dr}{ds} = y \\ \frac{dy}{ds} = \left(\frac{1 - y^{2}}{r}\right)\frac{2as + \mu\left(\frac{1}{r} - \frac{1}{r_{0}}\right)}{2as + \mu\left(\frac{2}{r} - \frac{1}{r_{0}}\right)} \end{cases}$$

1

Так как v = ds / dt, то отсюда можно получить, что

$$\frac{dt}{ds} = v^{-1} = \left[2as + \mu \left(\frac{2}{r} - \frac{1}{r_0} \right) \right]^{-\frac{1}{2}}$$

Найдем также зависимость угла истинной аномалии 9 от длины дуги s

$$1 = \left(\frac{\mathrm{d}r}{\mathrm{d}s}\right)^2 + r^2 \left(\frac{\mathrm{d}\vartheta}{\mathrm{d}s}\right)^2,$$

таким образом
$$\frac{\mathrm{d}\vartheta}{\mathrm{d}s} = \frac{1}{r} \sqrt{1 - \left(\frac{\mathrm{d}r}{\mathrm{d}s}\right)^2} = \frac{1}{r} \sqrt{1 - y^2}$$

Итак, получена система дифференциальных уравнений 1-ого порядка:

$$\begin{cases} \frac{\mathrm{d}\mathbf{r}}{\mathrm{d}\mathbf{s}} = \mathbf{y} \\ \frac{\mathrm{d}\mathbf{y}}{\mathrm{d}\mathbf{s}} = \left(\frac{1-\mathbf{y}^2}{\mathbf{r}}\right) \left[2a\mathbf{s} + \mu \left(\frac{1}{\mathbf{r}} - \frac{1}{\mathbf{r}_0}\right) \right] / \left[2a\mathbf{s} + \mu \left(\frac{2}{\mathbf{r}} - \frac{1}{\mathbf{r}_0}\right) \right] \\ \frac{\mathrm{d}\mathbf{t}}{\mathrm{d}\mathbf{s}} = \left[2a\mathbf{s} + \mu \left(\frac{2}{\mathbf{r}} - \frac{1}{\mathbf{r}_0}\right) \right]^{-1/2} \\ \frac{\mathrm{d}\mathcal{P}}{\mathrm{d}\mathbf{s}} = \frac{1}{\mathbf{r}} \sqrt{1-\mathbf{y}^2} \end{cases}$$

Начальные данные

 $t(0) = t_0 = 0$ – начальный момент времени

 $r(0) = r_0 = 7 \cdot 10^6 M$ – радиус орбиты в начальный момент времени

y(0) = 0 – так как в начальный момент КА находится на круговой орбите

 $\mathcal{G}(0) = 0$ – отсчитываем угол истинной аномалии от начального положения r(0)

 $S_{esc} = \frac{\mu}{2ar_0}$ – пройденный путь до момента достижения параболической скорости

Траектория космического аппарата (КА) при $a = 0,005 \, \text{м/c}^2$





Зависимость числа витков от величины ускорения N(a)



Приближенный метод Бэттина*

Несколько упрощающих предположений:

1) если ускорение достаточно мало, так что $\frac{d^2r}{ds^2} = 0$, тогда уравнение движения

$$v^{2}r\frac{d^{2}r}{ds^{2}} + \left(v^{2} - \frac{\mu}{r}\right)\left[\left(\frac{dr}{ds}\right)^{2} - 1\right] = 0$$

перепишется в виде

$$v^2 - \frac{\mu}{r} = 0,$$

то есть считаем, что орбита всегда близка к круговой.

Отсюда
$$r = \frac{r_0}{1 - \frac{2Sa}{v_0^2}}.$$

^{*} *Battin Richard H*. An Introduction to the Mathematics and Methods of Astrodynamics. AIAA Inc. Publ.,1999.

Приближенный метод Бэттина

2) КА достигает параболическую скорость

$$v^2 = \frac{2\mu}{r}$$

Тогда уравнение движения принимает следующий вид:

$$2r\frac{d^2r}{ds^2} = 1 - \left(\frac{dr}{ds}\right)^2$$

Подставим выражение для радиус-вектора r и выразим S:

$$\mathbf{S}_{\rm esc} = \frac{\mathbf{v}_0^2}{2a} \left[1 - \frac{1}{\mathbf{v}_0} \left(20a^2 \mathbf{r}_0^2 \right)^{\frac{1}{4}} \right]$$

Приближенный метод Бэттина

Выражение для конечного радиус-вектора с учетом Sesc:

$$\mathbf{r}_{\rm esc} = \frac{\mathbf{r}_0 \mathbf{v}_0}{\left(20a^2 {\mathbf{r}_0}^2\right)^{\frac{1}{4}}}$$

Время, за которое КА достигнет параболическую скорость:

$$v = \frac{ds}{dt}, \text{ тогда } t_{esc} - t_0 = \frac{1}{v} \left(s_{esc} - s_0 \right) = \frac{v_0}{a} \left[1 - \left(\frac{20a^2 r_0^2}{v_0^4} \right)^{\frac{1}{8}} \right]$$

При этом число витков, сделанных космическим аппаратом, задается формулой:

$$N_{esc} = \frac{1}{2\pi} \int_{0}^{s_{esc}} \frac{ds}{r} = \frac{v_0^2}{8\pi a r_0} \left(1 - \frac{\sqrt{20}a r_0}{v_0^2} \right)$$

Приближенный метод Бэттина

Итак, получены выражения для приближенного определения искомых параметров:

$$r_{esc} = \frac{r_0 V_0}{\left(20a^2 r_0^2\right)^{\frac{1}{4}}}$$

$$S_{esc} = \frac{V_0^2}{2a} \left[1 - \frac{1}{V_0} \left(20a^2 r_0^2\right)^{\frac{1}{4}}\right]$$

$$N_{esc} = \frac{V_0^2}{8\pi a r_0} \left(1 - \frac{\sqrt{20}a r_0}{V_0^2}\right)$$

$$t_{esc} = t_0 + \frac{V_0}{a} \left[1 - \left(\frac{20a^2 r_0^2}{V_0^4}\right)^{\frac{1}{8}}\right]$$

Сравнение выражений для пройденного пути S_{esc} :

$$S_{esc(\Psi UCJ)} = \frac{\mu}{2ar_0} = \frac{v_0^2}{2a},$$
$$S_{esc(\Pi P U \delta J)} = \frac{v_0^2}{2a} \left[1 - \frac{1}{v_0} \left(20a^2 r_0^2 \right)^{1/4} \right],$$

$$\frac{\Delta S}{S_{esc(числ)}} = \frac{S_{esc(числ)} - S_{esc(прибл)}}{S_{esc(числ)}} = \frac{a^{1/2}}{v_0} \left(20r_0^2\right)^{1/4}$$

Пройденный путь в момент достижения параболической скорости и относительная погрешность



Продолжительность разгона до параболической скорости и относительная погрешность



Запас характеристической скорости и относительная погрешность



сплошная линия – численный метод пунктирная линия – приближенный метод

Расстояние от притягивающего центра в момент достижения параболической скорости и относительная погрешность



сплошная линия – численный метод пунктирная линия – приближенный метод

Число витков, совершенных КА в момент достижения параболической скорости, и относительная погрешность



Заключение

- Рассмотрена задача разгона космического аппарата (КА), находящегося в начальный момент времени на круговой орбите, до параболической скорости при помощи постоянной касательной тяги.
- Моделирование динамики полета КА проводилось численно.
- Результаты сравнивались с приближенными оценками, полученными с помощью приближенного метода Бэттина
- Выявлен диапазон применимости приближенных формул

Спасибо за внимание!