

Motivace: Připomeňme, že při započtení  $J_2$  potenciálu (R1)  
pro pohyb měsíce dříve, obhlédnutí uzel dráhy  $\Omega$   
vyjasoval skulární drift

$$\dot{\Omega} \approx -\frac{3}{2} n \left(\frac{R}{a}\right)^2 J_2 \frac{\cos i}{\eta^4}$$

Pro  $\cos i \approx -0.1$  ( $i \approx 96^\circ$ ) může být perioda stačení  
 $\Omega$  zhruba 1 rok a tudíž být v 1/1 rezonanci  
s obíhem Slunce v geocentrické soustavě.

Patří mi třeba očerán, že efekty slunečního  
gravitačního pole, se mohou rezonancemi  
zestít. V této kapitole se pokusíme podat  
základní popis tohoto jevu.

Když pouse  $J_2$  člen, pak

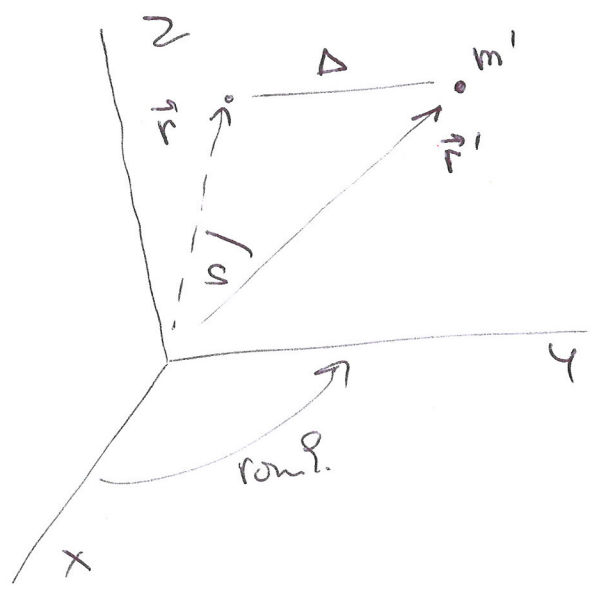
$$\mathcal{H} = -\frac{\mu}{2a} + \frac{\mu}{4a} \left(\frac{R}{a}\right)^2 J_2 \frac{1-3\cos^2 i}{\eta^3} + \dots \quad (\approx \text{periodické členy})$$

$$\mu = GM, \quad \eta = \sqrt{1-e^2}$$

Mesi oponentnější členy ... bychom měli započít  
skulární část sluneční perturbace, ale také započít členy  
obslahující úhel  $\psi = \Omega - \lambda'$ , neboť ten se skoro nemění.  
(tj. chová se jako součást skulární rovnice). Právě  
naším úkolem tedy bude odvodit perturbující rovnice  
člen a odvodit skulární i  $\psi$ -závislou část.

Připomeňme, že potenciál tělesa ( $m', \vec{r}'$ ) v bodě ( $\vec{r}$ ) je dán (v geocentrické soustavě)

$$R' = -Gm' \left( \frac{1}{\Delta} - \frac{\vec{r} \cdot \vec{r}'}{r'^3} \right)$$



$$\Delta = |\vec{r} - \vec{r}'|$$

provedeme-li multipóloví rozvoj  $1/\Delta$  máme

$$R' = -Gm' \left\{ \frac{1}{r'} \sum_{n=2}^{\infty} \left( \frac{r}{r'} \right)^n P_n(\cos \sigma) - \frac{\vec{r} \cdot \vec{r}'}{r'^3} \right\} =$$

$$= -Gm' \left\{ \frac{1}{r'} \frac{r}{r'} \cos \sigma + \frac{1}{2} \frac{r^2}{r'^3} (3 \cos^2 \sigma - 1) + \dots - \frac{r \cos \sigma}{r'^2} \right\}$$

$$\approx -\frac{Gm'}{r'^3} \frac{1}{2} r^2 (3 \cos^2 \sigma - 1) \quad (\text{kvadrupóloví aproximace})$$

V dalším se omešime na předpoklad Juhové dráhy  $m'$  v geocentrické soustavě se sklonem  $\varepsilon$  ( $\approx 23,4^\circ$ ) a usborn přímlon sklonu s osou x. Pak  $r' = \text{konst.}$  a  $Gm'/r'^3 = n'^2$  kde  $n'$  je střední pohyb tělesa  $m'$  ( $\approx 2\pi/365,25 \text{ dne}$ ).

Pak máme

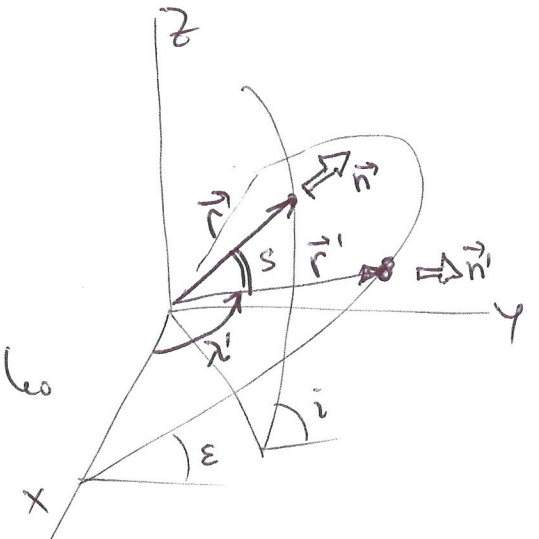
$$R' = -\frac{1}{2} n'^2 r^2 (3 \cos^2 \sigma - 1)$$

Unutř dráhy je zna obecní eliptická dráha s oběžnými elementy ( $a, e, i, \Omega, \omega, \ell$ ).

qj.  $r = a(1 - \epsilon \cos u)$

$$\vec{n} = \left(\frac{a}{r}\right) [(\cos u - \epsilon) \vec{e}_p + \eta \sin u \vec{e}_\phi]$$

$$\vec{n}' = \begin{bmatrix} \cos \lambda' \\ \cos \epsilon \sin \lambda' \\ \sin \epsilon \sin \lambda' \end{bmatrix}$$



~~Pr~~ A kvadropólui potenciál slučničho frontočničho pole je

$$R' = -\frac{1}{2} n^2 r^2 [3(\vec{n} \cdot \vec{n}')^2 - 1] = R(\ell, g, \lambda', \psi = \Omega - \lambda')$$

pis tyto n'lebre pomene zanj'slyme R' pimevovat

stredorani pis l:

prevestime z'evur pomene l -> u:  $u - \epsilon \sin u = l$   
 $du \left(\frac{r}{a}\right) = dl$

$$\bar{R}' = \frac{1}{2\pi} \int_{-\pi}^{\pi} dl R' = -\frac{1}{2\pi} \int_{-\pi}^{\pi} du \left(\frac{r}{a}\right) \frac{1}{2} n^2 a^2 [3\left(\frac{r}{a}\right)^2 (\vec{n} \cdot \vec{n}')^2 - \left(\frac{r}{a}\right)^2] =$$

$$= -\frac{1}{2} n^2 a^2 \frac{1}{2\pi} \int_{-\pi}^{\pi} du (1 - \epsilon \cos u) \left\{ 3(\cos u - \epsilon)^2 (\epsilon \eta)^2 + 3\eta^2 \sin^2 u (\epsilon a \eta)^2 + \right. \\ \left. + 6\eta \sin u (\cos u - \epsilon) (\epsilon \eta) (\epsilon a \eta) - 1 + 2\epsilon \cos u - \epsilon^2 \cos^2 u \right\} =$$

$$= -\frac{1}{2} n^2 a^2 \frac{1}{2\pi} \int_{-\pi}^{\pi} du (1 - \epsilon \cos u) \left\{ 3(\epsilon \eta)^2 (\epsilon^2 + \cos^2 u - 2\epsilon \cos u) + 3\eta^2 \sin^2 u (\epsilon a \eta)^2 - 1 - \epsilon^2 \cos^2 u + 2\epsilon \cos u \right\} =$$

$$= -\frac{1}{2} n^2 a^2 \frac{1}{2\pi} \int_{-\pi}^{\pi} du \left\{ 3 (e\eta u)^2 \left( l^2 + \cos^2 u - \cancel{2e \cos u} - \cancel{l^2 \cos u} - \cancel{e \cos^3 u} + 2e^2 \cos^2 u \right) \right. \quad (R4)$$

$$+ 3\eta^2 (e a u)^2 \sin^2 u - 3e\eta^2 (e a u)^2 \cos u \sin^2 u$$

$$\left. - 1 - l^2 \cos^2 u + \cancel{2e \cos u} + \cancel{e \cos u} + \cancel{l^3 \cos^3 u} - 2e^2 \cos^2 u \right\}$$

$$= -\frac{1}{2} n^2 a^2 \left\{ 3 (e\eta u)^2 (2e^2 + \frac{1}{2}) + \frac{3}{2} \eta^2 (e a u)^2 - 1 - \frac{3}{2} e^2 \right\}$$

$$= -\frac{1}{4} n^2 a^2 \left\{ 3 (1 + 4e^2) (\vec{e}_p \cdot \vec{n}')^2 + 3\eta^2 (\vec{e}_a \cdot \vec{n}')^2 - 2 - 3e^2 \right\}$$

▲ slučovaniu pries  $g (= \omega)$ :

$$\vec{e}_p = \cos g \vec{a} + \sin g \vec{b}$$

$$\vec{e}_a = -\sin g \vec{a} + \cos g \vec{b}$$

$$\text{kde } \vec{a} = \begin{bmatrix} \cos \Omega \\ \sin \Omega \\ 0 \end{bmatrix}, \vec{b} = \begin{bmatrix} -\cos i \sin \Omega \\ \sin i \cos \Omega \\ \sin i \end{bmatrix}$$

$$(\vec{e}_p \cdot \vec{n}') = \cos g (a u) + \sin g (b u)$$

$$(\vec{e}_a \cdot \vec{n}') = -\sin g (a u) + \cos g (a u)$$

$$(\vec{e}_p \cdot \vec{n}')^2 = \cos^2 g (a u)^2 + \sin^2 g (b u)^2 + 2 \sin g \cos g (a u)(b u)$$

$$(\vec{e}_a \cdot \vec{n}')^2 = \sin^2 g (a u)^2 + \cos^2 g (b u)^2 - 2 \sin g \cos g (a u)(b u)$$

a musíme vypočítať  $\langle \cos^2 g \rangle_g = \langle \sin^2 g \rangle_g = \frac{1}{2}$

$$\langle (\vec{e}_p \cdot \vec{n}')^2 \rangle_g = \langle (e a u)^2 \rangle_g = \frac{1}{2} [(a u)^2 + (b u)^2] = \frac{1}{2} [1 - (c u)^2]$$

$$\text{kde } \vec{c} = \begin{bmatrix} \sin i \sin \Omega \\ -\sin i \cos \Omega \\ \cos i \end{bmatrix}$$

keďže  $\vec{n}'$  je jednotkový vektor a teda jeho dĺžka je 1, potom platí

$$(a u)^2 + (b u)^2 + (c u)^2 = 1$$

Indiã ziskovãme

(R5)

$$\begin{aligned}
 \boxed{\bar{R}'} &= -\frac{1}{4} n^2 a^2 \left\{ 3(1+4e^2) \frac{1}{2} (1-(cu)^2) + \frac{3}{2} \eta^2 (1-(cu)^2) - 2 - 3e^2 \right\} \\
 &= -\frac{1}{8} n^2 a^2 \left\{ [1-(cu)^2] (3+12e^2+3-3e^2) - 4 - 6e^2 \right\} \\
 &= -\frac{1}{8} n^2 a^2 \left\{ [1-(cu)^2] [6+9e^2] - 4 - 6e^2 \right\} = \\
 &= -\frac{1}{8} n^2 a^2 \left\{ 6+9e^2-4-6e^2 - 3(2+3e^2) (\vec{c}\cdot\vec{n}')^2 \right\} = \\
 &= \boxed{-\frac{2+3e^2}{8} n^2 a^2 \left\{ 1 - 3(\vec{c}\cdot\vec{n}')^2 \right\}}
 \end{aligned}$$

▲ nahrauec skidovãní pãs  $\lambda'$  :

zde zavãdãme

$$\underline{(\Omega, \lambda')} \mapsto (\underbrace{\psi = \Omega - \lambda'}_{\text{skoro se nemãnã}} , \lambda')$$

$$\vec{c} = \begin{bmatrix} \sin i \sin \Omega \\ -\sin i \cos \Omega \\ \cos i \end{bmatrix} \vec{n} = \begin{bmatrix} \cos \lambda' \\ \cos \varepsilon \sin \lambda' \\ \sin \varepsilon \sin \lambda' \end{bmatrix}$$

$$\begin{aligned}
 (\vec{c}\cdot\vec{n}') &= \sin i \sin \Omega \cos \lambda' - \sin i \cos \varepsilon \cos \Omega \sin \lambda' + \cos i \sin \varepsilon \sin \lambda' \\
 &= \sin i \sin \psi + \sin i (1 - \cos \varepsilon) \cos(\underbrace{\psi}_{\Omega} + \lambda') \sin \lambda' + \cos i \sin \varepsilon \sin \lambda' \\
 &= \sin i \sin \psi + \sin i (1 - \cos \varepsilon) \sin \lambda' (\cos \psi \cos \lambda' - \sin \psi \sin \lambda') + \cos i \sin \varepsilon \sin \lambda'
 \end{aligned}$$

a tudã hãdãjã vyãas

$$\begin{aligned}
 \langle (\vec{c}\cdot\vec{n}')^2 \rangle_{\lambda'} &= \left\langle \sin^2 i \sin^2 \psi + \sin^2 i (1 - \cos \varepsilon)^2 \cos^2 \psi \sin^2 \lambda' \cos^2 \lambda' + \right. \\
 &\quad \left. + \sin^2 i (1 - \cos \varepsilon)^2 \sin^2 \psi \sin^4 \lambda' + \cos^2 i \sin^2 \varepsilon \sin^2 \lambda' \right. \\
 &\quad \left. - 2 \sin^2 i (1 - \cos \varepsilon) \sin^2 \psi \sin^2 \lambda' + (\text{ostatnããã} = 0 \text{ po skidovãní}) \right\rangle_{\lambda'}
 \end{aligned}$$

$$= \left[ \langle \sin^2 \lambda \cos^2 \lambda \rangle_\lambda = \frac{1}{8}, \langle \sin^4 \lambda \rangle_\lambda = \frac{3}{8} \dots \right] \quad (R6)$$

$$= \sin^2 i \cos \varepsilon \sin^2 \psi + \frac{1}{2} \cos^2 i \sin^2 \varepsilon + \frac{1}{8} \sin^2 i (1 - \cos \varepsilon)^2 \cos^2 \psi + \\ + \frac{3}{8} \sin^2 i (1 - \cos^2 \varepsilon)^2 \sin^2 \psi =$$

$$= \dots = \frac{1}{2} \cos^2 i \sin^2 \varepsilon + \frac{1}{4} \sin^2 i (1 + \cos^2 \varepsilon) - \frac{1}{8} \sin^2 i (1 + \cos \varepsilon)^2 \cos 2\psi$$

a tudíž výsledku

$$\bar{R}' = -\frac{2+3e^2}{8} n^2 a^2 \left[ 1 - \frac{3}{2} \cos^2 i \sin^2 \varepsilon - \frac{3}{4} \sin^2 i (1 + \cos^2 \varepsilon) + \right. \\ \left. + \frac{3}{8} \sin^2 i (1 + \cos \varepsilon)^2 \cos 2\psi \right] =$$

$$= -\frac{2+3e^2}{64} n^2 a^2 \left[ 8 - 12 \cos^2 i (1 - \cos^2 \varepsilon) - 6(1 - \cos^2 i)(1 + \cos^2 \varepsilon) + \right. \\ \left. + 3 \sin^2 i (1 + \cos \varepsilon)^2 \cos 2\psi \right] =$$

$$= -\frac{2+3e^2}{64} n^2 a^2 \left[ 8 - 12 \cos^2 i + 12 \cos^2 i \cos^2 \varepsilon - 6 + 6 \cos^2 i - 6 \cos^2 \varepsilon + 6 \cos^2 i \cos^2 \varepsilon + \right. \\ \left. + 3 \sin^2 i (1 + \cos \varepsilon)^2 \cos 2\psi \right] =$$

$$= +\frac{2+3e^2}{64} n^2 a^2 \left[ 2(3 \cos^2 \varepsilon - 1)(1 - 3 \cos^2 i) - 3 \sin^2 i (1 + \cos \varepsilon)^2 \cos 2\psi \right]$$

Výsledku tedy pro náš model ziskordane používáme  
funkci ve tvaru [zahrnuje sdruženou část  $\bar{J}_2$  potenciálu,  
sdruženou část solárního kvadrupólového pole a  
část v solárním poli díky oběhování  $\psi$ -úhlu, neboť  
ten se "přesouvá" mění]

$$\mathbb{H} = -\frac{\mu}{2a} + \frac{\mu}{4a} \left(\frac{R}{a}\right)^2 J_2 \frac{1-3\cos^2 i}{\eta^3}$$

(R7)

$$+ \frac{2+3e^2}{64} \eta^2 a^2 \left[ 2(3\cos^2 i - 1)(1-3\cos^2 i) - 3\sin^2 i (1+\cos i)^2 \cos 2\psi \right]$$

+ ...

K tomuto tvaru Hamiltonianu se pětí ušlech, které však vyjádříme pomocí, které budeme používat:

$$(L, G, H; l, g, h) + \lambda' : \mathbb{H} = \mathbb{H}'(L, G, H; l, g, h; \lambda') =$$

$$= -\frac{\mu^2}{2L^2} + R(L, G, H; l, g, h; \lambda')$$

v tomto tvaru Hamiltonianu  $\lambda'$  neustupují jako "aktivi" proměnná, ale jim zadáme jako funkce časn  $\lambda' = n't$ . Hamiltonian je tedy explicitní funkcí časn dříve  $\lambda' = \lambda'(t)$ . Můžeme ale sadu proměnných rozšířit o  $(\Delta', \lambda')$ , že

$$\underline{K} = K(L, G, H, \Delta'; l, g, h, \lambda') = \mathbb{H} + n'\Delta'$$

Tento rozšířený Hamiltonian už funguje usazní ve čase; dodateční Hamiltonovy rovnice jsou

$$\dot{\lambda}' = \frac{\partial K}{\partial \Delta'} = n' \rightarrow \underline{\lambda' = n't} \quad (\text{OK})$$

$$\dot{\Delta}' = -\frac{\partial K}{\partial \lambda'} \rightarrow \Delta'(t)$$

funkční  $K = \text{const.}$ , ale samozřejmě se časn usudíme  $\Delta'(t)$ .

Pro účel analýzy satelitu ve dvou blízké heliosynchronní, provedeme kanonickou transformaci  $(L, G, H, \Lambda'; l, g, h, \lambda') \mapsto (L, G, H, H + \Lambda'; l, g, h - \lambda', \lambda')$  (R8)

[overline u "PdQ - pdq = 0":

$$H d(h - \lambda') + (H + \Lambda') d\lambda' - H dh - \Lambda' d\lambda' = 0 \quad \checkmark ]$$

nové proměnné a zp.

$L$	;	$l$
$G$	;	$g$
$\Psi = H$	;	$\psi = h - \lambda'$
$\Phi = H + \Lambda'$	;	$\varphi = \lambda'$

melit vyhovujici funkce takovito transformace nesejnovi ve cove, ji my Hamiltonian rovn staveni, jen prepisanim do novych promennych:

$$K = -\frac{\mu^2}{2L^2} + R(L, G, \Psi, \varphi; l, g, \psi, \varphi) + n'(\Phi - \Psi) \quad \dot{\varphi} = n' (= \dot{\lambda}')$$

v tomto Hamiltonian se nikhove promenni  $l, g, \varphi$

meni "rychle":

$l \dots$	$\approx$	hodiny
$g \dots$	$\approx$	mesice
$\lambda' \dots$		rok

ale ne  $\underline{\psi}$  ( $\approx$  skoro kontaktu)

Parlize nam prijde o analýze dulehy ve delu



časové složky než zmišování, pak můžeme postupovat (R9)  
 "princip sledování" a nahradit  $\mathcal{K} \rightarrow \bar{\mathcal{K}}$ :

$$\bar{\mathcal{K}} = \langle \mathcal{K} \rangle_{L, G, \lambda' = \varphi} ; \text{ pak}$$

$$\bar{\mathcal{K}} = \bar{\mathcal{K}}(L, G, \Psi, \Phi; -, -, \psi, -)$$

a jediné drobné netriviální Hamiltonovy rovnice

$$\dot{\xi} \left[ \begin{array}{l} \dot{\Psi} = \frac{\partial \bar{\mathcal{K}}}{\partial \Psi} ; \dot{\Phi} = - \frac{\partial \bar{\mathcal{K}}}{\partial \Phi} \end{array} \right] (*), \text{ ostatní}$$

$$\dot{L} = 0 \rightarrow L = \text{konst.} \rightarrow a = \text{konst.}$$

$$\dot{G} = 0 \rightarrow G = \text{konst.} \rightarrow e = \text{konst.}$$

$$\dot{\Phi} = 0 \rightarrow \Phi = \text{konst.}$$

$$\dot{\lambda} = + \frac{\partial \bar{\mathcal{K}}}{\partial L} ; \text{ partizi budeme znát } \Psi(t), \psi(t)$$

$$\text{bude } \lambda - \lambda_0 = \int_{t_0}^t (\partial \bar{\mathcal{K}} / \partial L) dt$$

Chápat jako formální řešení  $\lambda(t)$ .

stejně pro  $g(t)$ ,  $\varphi(t) = n't$ .

Rovnice (\*) mohou být velmi složité k získání řešení

$\psi(t)$ ,  $\Psi(t)$ , ale alespoň připomínají integrál

$$\bar{\mathcal{K}} = \bar{\mathcal{K}}(L, G, \Psi, \Phi; -, -, \psi, -) = \text{konst.}$$

kde  $L = \text{konst.}$ ,  $G = \text{konst.}$ ,  $\Phi = \text{konst.}$  (R10)

(melší  $\bar{K}$  bylo vyčísleno přes  $\varphi = \psi'$ )

Isokonty tohoto integrálu poskytou kvalitativní informaci o řešení úlohy, které je možno porovnat např. s pomocí numerických integrací.

U řešení přepočti tedy máme

$$\bar{K} = -\frac{\mu}{2a} + \frac{\mu}{4a} \left(\frac{R}{a}\right)^2 \int_2 \frac{1-3\cos^2 i}{\eta^3} +$$

$$+ \frac{3e^2+2}{64} n^2 a^2 \left[ 2(3\cos^2 \varepsilon - 1)(1-3\cos^2 i) - 3\sin^2 i (1+\cos \varepsilon)^2 \cos 2\psi \right]$$

$$+ n'(\Phi - \Psi)$$

z  $\bar{K}$  můžeme odejmout konstantu  $\bar{K}_0$ ; navíc melší

$$\Psi = H = \sqrt{\mu a(1-e^2)} \cos i = \underbrace{na\eta}_{\text{vzdálo kruhu}} \cos i$$

že místo kontury v  $(\Psi, \psi)$  prostou pomocí  $(\cos i, \psi)$ .

$$\frac{1}{n^2 a^2} [\bar{K} - \bar{K}_0] = -\frac{3}{4} \left(\frac{R}{a}\right)^2 \int_2 \frac{\cos^2 i}{\eta^3} + \frac{2+3e^2}{64} \left(\frac{n'}{n}\right)^2 \left[ 2(3\cos^2 \varepsilon - 1)(1-3\cos^2 i) - 3\sin^2 i (1+\cos \varepsilon)^2 \cos 2\psi \right]$$

$$- \left(\frac{n'}{n}\right) \eta \cos i = \text{konst.}$$

(samozřejmě  $\int_2, R, \varepsilon, n'$  jsou konstanty)

Pozice velmi slabé resonance je dána stacionárním bodem rovnice  $(\dot{\Psi}, \psi)$ :

(R1)

$$\dot{\Psi} = \frac{\partial K}{\partial \Psi} = \frac{1}{na^2 \eta} \frac{\partial}{\partial (\cos i)} \left[ \frac{1}{4} na^2 \left(\frac{R}{a}\right)^2 J_2 \frac{1-3\cos^2 i}{\eta^3} + \frac{2+3e^2}{64} na^2 \left[ 2(3\cos^2 \varepsilon - 1)(1-3\cos^2 i) - 3\sin^2 i (1+\cos \varepsilon)^2 \cos 2\psi \right] + n'(\Phi - na^2 \eta \cos i) \right]$$

$$= - \frac{\dot{\Omega}_{J_2}}{2} n \left(\frac{R}{a}\right)^2 J_2 \frac{\cos i}{\eta^4} - \frac{\dot{\Omega}_{sol, sec}}{16} \frac{2+3e^2}{\eta} n' \left(\frac{n'}{n}\right) (3\cos^2 \varepsilon - 1) \cos i - n' + \frac{3}{32} \frac{2+3e^2}{\eta} n' \left(\frac{n'}{n}\right) (1+\cos \varepsilon)^2 \cos i \cos 2\psi = 0 \quad (*)$$

$$\dot{\Psi} = \frac{\partial K}{\partial \psi} = \frac{3}{32} (2+3e^2) na^2 (1+\cos \varepsilon)^2 \sin^2 i \sin 2\psi = 0 \quad (**)$$

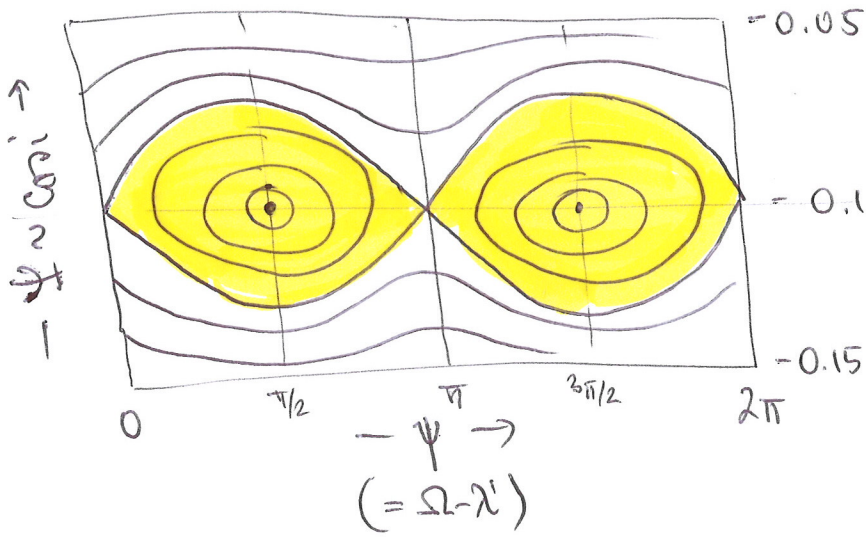
z (\*\*\*) vidíme, že  $\psi = 0, \pi/2, \pi, 3\pi/2$  jsou 4 řešení a po nich 3 (\*)

$$\dot{\Omega}_{J_2} + \dot{\Omega}_{sol, sec} - n' \pm \left( \frac{3}{32} \frac{2+3e^2}{\eta} n' \left(\frac{n'}{n}\right) (1+\cos \varepsilon)^2 \cos i \right) = 0$$

mel'

$\dot{\Omega}_{J_2} - n' \approx 0$  dáva pozici resonance v "cos i"

po  $e=0, a \approx 1.1R$  máme  $i \approx 96^\circ$ . Fázevý posvět  
 (Socce)  $K = konst$  vypadá asi takto



resonance stationary body

- a) Zlutí označuje "librační oblast" znamená zóna resonance  
 → tam  $\psi$  osciluje mezi min/max hodnotami a též  
 máti  $\Psi$  ( $\frac{1}{2} \cos i$ ) k resonančním oscilacím
- b) Když jde o  $\Delta \Psi$  dle od resonance, islini slovo pime  
 odporové čerz → slovo se zmeni a je ual pucechje us  
 s hodnotu dost jiron us  $2\pi/1 \text{ rad}$ .
- c) polske reonance citlive zavisu na zivlene hodnoti a;  
 po menš a se reonance pounji k mensim hodnotam  
cos i, tj. mensim sklonim; po vizeletici duncie  
 se v puxi a clole zille men' dily odpor  
 atmosferz a tudiz duka duncie pojde oblast'  
 resonance.

pro analýzu účin rezonančního polu  $(\Psi, \psi)(t)$

(R13)

se postoupit o trochu dále, přijmeme následující aproximaci. Síla rezonanční vlny  $\delta\Psi$  ( $\propto \delta\cos$ ) je průměrně malá, pro měření použijeme Taylorovu vlnu kolem  $\Psi_R$ , rezonanční hodnoty. Jmenovité

$$K = K_0(\Psi) + K_1(\Psi) \cos 2\Psi$$

poloha rezonance je velmi dobře měřena podmínkou

$$\left( \frac{\partial K_0}{\partial \Psi}(\Psi_R) = 0 \right) \text{ nebýt } |K_1| \ll |K_0|$$

poté zavedeme  $\delta\Psi = \Psi - \Psi_R$  a Hamiltonián aproximujeme

$$\begin{aligned} K &\approx \underbrace{K_0(\Psi_R)}_{\text{konstanta}} + \underbrace{\frac{\partial K_0}{\partial \Psi}(\Psi_R)}_{=0} \delta\Psi + \frac{1}{2} \frac{\partial^2 K_0}{\partial \Psi^2}(\Psi_R) \delta\Psi^2 + \dots + K_1(\Psi_R) \cos 2\Psi + \dots \\ &\approx \underbrace{\frac{1}{2} \frac{\partial^2 K_0}{\partial \Psi^2}(\Psi_R)}_{\text{konst.}} \delta\Psi^2 + \underbrace{K_1(\Psi_R)}_{\text{konst.}} \cos 2\Psi \end{aligned}$$

Toto je Hamiltonián matematického kyvadla, již lze řešit zároveň a je možné ho podat např. v eliptických funkcích.