¿Por qué Eris?

Tabaré Gallardo

www.fisica.edu.uy/~gallardo

Departamento de Astronomía IFFC (UdelaR)

Seminarios de Física, 7 setiembre 2012



-

Indice

Teoría de Perturbaciones

- Elementos orbitales
- Ecuaciones Planetarias y Teoría Secular
- Dinámica de Kozai-Lidov

2 Región TN

- Mapas de Kozai
- Nuevo punto de equilibrio
- 3 Dinámica de altas inclinaciones
 - Molniya
 - Modelo Sol + anillos
 - Eris

Resumen

Enigmático título para una charla cuyo objetivo no es más que introducir a los estudiantes en algunas metodologías utilizadas en el estudio de la evolución orbital de planetas, cuerpos menores y satélites.







(Hubble site)



Los mayores TransNeptunianos





Tabaré Gallardo ¿Por qué Eris?

Población conocida de TNs







Tabaré Gallardo

¿Por qué Eris?

Dispersión orbital en la Región TN



Motivación

- La existencia de órbitas de alta excentricidad e inclinación desacopladas de Neptuno ha desafiado a los astrónomos quienes han recurrido a diversas teorías que involucran planetas no descubiertos, compañeros solares, pasajes estelares, etc.
- ¿Es necesario recurrir a esas hipótesis?



Motivación

- La existencia de órbitas de alta excentricidad e inclinación desacopladas de Neptuno ha desafiado a los astrónomos quienes han recurrido a diversas teorías que involucran planetas no descubiertos, compañeros solares, pasajes estelares, etc.
- ¿Es necesario recurrir a esas hipótesis?





Survey of Kozai dynamics beyond Neptune

Tabaré Gallardo*, Gastón Hugo, Pablo Pais

Departamento de Astronomía, Instituto de Física, Facultad de Ciencias, Iguá 4225, 11400 Montevideo, Uruguay



-

A D > A A P > A

 Teoría de Perturbaciones Región TN
 Elementos orbitales

 Dinámica de altas inclinaciones
 Ecuaciones Planetarias y Teoría Secular Dinámica de Kozai-Lidov

(algo de...)

Teoría de Perturbaciones



글 🕨 글 🔁

• • • • • • • • •

Elementos orbitales Ecuaciones Planetarias y Teoría Secular Dinámica de Kozai-Lidov

Elementos orbitales

Ecuación de movimiento ($\mu = GM_{\odot}$):

$$\ddot{\vec{r}} = -\frac{\mu}{r^2}\hat{r} + \nabla R$$

Función perturbadora:

$$R=\sum_i R_i$$

Energía total de la partícula:

$$K = \frac{v^2}{2} - \frac{\mu}{r} - R = -\frac{\mu}{2a} - R$$



< 글 ▶ 글

Elementos orbitales Ecuaciones Planetarias y Teoría Secular Dinámica de Kozai-Lidov

Image: A matrix and a matrix

Elementos orbitales

Ecuación de movimiento ($\mu = GM_{\odot}$):

$$\ddot{\vec{r}} = -\frac{\mu}{r^2}\hat{r} + \nabla R$$

Función perturbadora:

$$R=\sum_i R_i$$

Energía total de la partícula:

$$K = \frac{v^2}{2} - \frac{\mu}{r} - R = -\frac{\mu}{2a} - R$$



Elementos orbitales Ecuaciones Planetarias y Teoría Secular Dinámica de Kozai-Lidov

Elementos orbitales

Solución:

 $\vec{r}(t)$

$$\vec{r}(t), \dot{\vec{r}}(t) \longrightarrow (a, e, i, \omega, \Omega, T)$$

• Si $R = 0 \longrightarrow (a, e, i, \omega, \Omega, T)$ son constantes.

• Si $R \neq 0 \longrightarrow (a, e, i, \omega, \Omega, T)$ varían con el tiempo.



イロト イ理ト イヨト イヨト 正

Elementos orbitales Ecuaciones Planetarias y Teoría Secula Dinámica de Kozai-Lidov

Evolucion del Sistema Solar interior



1.2

イロトメ聞とメヨトメヨト 油

http://youtu.be/HKxMTelzcZo

Teoría de Perturbaciones Elementos orbitales



CIENCIAS







・ロト・(個)・(目)・(日)・(日)・

Caminos posibles para estudiar la dinámica:

- **Resolución numérica** de las ecuaciones exactas con C.I. que ocupen todo el espacio de parámetros. Titánico análisis posterior de *a*(*t*), *e*(*t*), . . .
- Estudio de un modelo analítico aproximado.

La Mecánica Celeste se desarrolló cuando la primera opción era inconcebible.



Elementos orbitales Ecuaciones Planetarias y Teoría Secular Dinámica de Kozai-Lidov







Laplace



Lagrange

100 años después de la Ley de Gravitación Universal:

$$\frac{da}{dt} = f_a(R)$$
$$\frac{de}{dt} = f_e(R)$$
$$\frac{di}{dt} = f_i(R)$$
$$\cdots$$

$$R = R^{cp}(t) + R^{sec}(a, e, i, \ldots)$$



고 노

 Teoría de Perturbaciones
 Elementos orbitales

 Región TN
 Ecuaciones Planetarias y Teoría Secular

 Dinámica de altas inclinaciones
 Dinámica de Kozai-Lidov

Teoría Secular

Se elimina $R^{cp}(t)$ o se promedia en t (... o algo mas complicado):

$$\frac{da}{dt} = f_a(R^{sec}) = 0$$
$$\frac{de}{dt} = f_e(R^{sec})$$
$$\frac{di}{dt} = f_i(R^{sec})$$

Describen el comportamiento de $(a, e, i, \omega, \Omega)$ a largo plazo, despreciando las oscilaciones de alta frecuencia.

a = constante

< <p>> < <p>> < <p>> < <p>< </p>



 Teoría de Perturbaciones Región TN
 Elementos orbitales

 Dinámica de altas inclinaciones
 Ecuaciones Planetarias y Teoría Secular Dinámica de Kozai-Lidov

Solución numérica de las ecuaciones exactas de movimiento:





ъ

э

< □ > < 同

Energía constante

Si asumimos que los planetas perturbadores tienen **orbitas fijas** $\Rightarrow R^{sec}$ resulta independiente del tiempo y la energía del objeto será:

$$K = -\frac{\mu}{2a} - R^{sec} = constante$$

podemos calcular curvas de **niveles de energía**. El movimiento estará **confinado** en esos niveles.

Teoría Secular con planetas en orbitas fijas:

a, K son constantes del movimiento.

Elementos orbitales Ecuaciones Planetarias y Teoría Secular Dinámica de Kozai-Lidov

Dinámica de Kozai-Lidov

Asumimos además a los perturbadores en órbita circular:

- Lidov 1961-1962: satélite perturbado por Luna, analítico.
- Kozai 1962: asteroide perturbado por Júpiter, analítico.
- Bailey et al. 1992: cometa perturbado por Júpiter, numérico.
- Thomas y Morbidelli 1996: TNs perturbados por JSUN, numérico.

una nueva constante del movimiento: $H = \sqrt{1 - e^2} \cos i$.



 Teoría de Perturbaciones
 Elementos orbitales

 Región TN
 Ecuaciones Planetarias y Teoría Secular

 Dinámica de altas inclinaciones
 Dinámica de Kozai-Lidov

Método numérico de Bailey et al. (1992) y Thomas y Morbidelli (1996):





 Teoría de Perturbaciones
 Elementos orbitales

 Región TN
 Ecuaciones Planetarias y Teoría Secular

 Dinámica de altas inclinaciones
 Dinámica de Kozai-Lidov

$$R^{sec} = rac{1}{4\pi^2} \int_0^{2\pi} \int_0^{2\pi} R(\lambda_{pla},\lambda_{TN}) \ d\lambda_{pla} \ d\lambda_{TN}$$

$$K(a, H, q, \omega) = constante$$

 $a = constante$
 $H = \sqrt{1 - e^2} \cos i = constante$

(para los que vieron Mecánica Analítica: el Hamiltoniano del problema es K y es independiente de las coordenadas conjugadas de los momentos a y H)



→ 글 → 글

< □ > < 同 > < 回 > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ >

Región TN

K = constantea = constante $H = \sqrt{1 - e^2} \cos i = constante$



Mapas de Kozai Nuevo punto de equilibrio

 $H = \sqrt{1 - e^2} \cos i = \text{cte}$



H(i,e), Known population with q>30 AU (Jan. 2012)



Mapas de Kozai Nuevo punto de equilibrio

K = constante



H=0.3, a=50 AU



Región TN Dinámica de altas inclinaciones

Mapas de Kozai Nuevo punto de equilibrio

K = constante



H=0.5, a=50 AU



Mapas de Kozai Nuevo punto de equilibrio

Nuevo punto de equilibrio en $\omega = 90^{\circ}$



(b) H=0.3, a=200 AU



-2

1.2

-

< □ > < / →

Solución numérica de las ecuaciones exactas de movimiento versus el modelo:



H=0.367, a=100.4 AU



・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・

Mapas de Kozai Nuevo punto de equilibrio

Metamorfosis de los puntos de equilibrio





Mapas de Kozai Nuevo punto de equilibrio

Metamorfosis de los puntos de equilibrio





Entonces:

- Encontramos una familia de puntos de equilibrio en $i \sim 60^\circ 63^\circ$
- ¿Por qué se generan esos puntos?
- ¿Hay más?



A D > A A P > A

-

★ 글 ▶ _ 글 날

 Teoría de Perturbaciones
 Molniya

 Región TN
 Modelo Sol + anill

 Dinámica de altas inclinaciones
 Eris

Dinámica de altas inclinaciones



1.2

Image: A matrix and a matrix

Molniya Modelo Sol + anillos Eris

Algo de historia: satélites Molniya





A D > A A P > A

토▶ ★ 토▶

문 돈

Molniya Modelo Sol + anillos Eris

Cobertura de los Molniya



(wikipedia)



・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・

Molniya Modelo Sol + anillos Eris

Cobertura de los Molniya en apogeo





O > <
 O >

(wikipedia)



-

Molniya Modelo Sol + anillos Eris

¿Por qué tan inclinados?

El **achatamiento** terrestre (J_2) genera una variación:

$$\frac{d\omega}{dt} \propto J_2(3+5\cos 2i)$$

Pero si

$$i \simeq 63, 4^{\circ} \longrightarrow \frac{d\omega}{dt} = 0$$

el apogeo se mantiene fijo (convenientemente) en el hemisferio norte.

¿63,4°?

Molniya Modelo Sol + anillos Eris

¿Por qué tan inclinados?

El **achatamiento** terrestre (J_2) genera una variación:

$$\frac{d\omega}{dt} \propto J_2(3+5\cos 2i)$$

Pero si

$$i \simeq 63, 4^{\circ} \longrightarrow \frac{d\omega}{dt} = 0$$

el apogeo se mantiene fijo (convenientemente) en el hemisferio norte.

¿63,4°?

Molniya Modelo Sol + anillos Eris

Modelo Sol + anillos

- ¿Podremos lograr que el sistema planetario sea **dinámicamente** equivalente a un Sol achatado?
- Sustituímos Sol + planetas ---> potencial de esfera + anillos





Molniya Modelo Sol + anillos Eris

R generada por esfera + anillos

$$R = \frac{C}{4} \frac{\mu}{r^3} (1 - 3\frac{z^2}{r^2}) + \frac{9E}{64} \frac{\mu}{r^5} (1 - 10\frac{z^2}{r^2} + \frac{35}{3}\frac{z^4}{r^4}) + \dots$$

$$R^{sec} = rac{1}{2\pi} \int_{0}^{2\pi} R(\lambda_{TN}) \ d\lambda_{TN}$$

- C = momento de inercia en la dirección z.
- la energía $K = -\mu/2a R^{sec}$ es constante.
- podemos calcular curvas de niveles de energía (mapas de Kozai).

< <p>> < <p>> < <p>> < <p>< </p>



Molniya Modelo Sol + anillos Eris

Mapas de Kozai para nuestro modelo analítico





★ 문 ► 문 돈

< □ > < / →

Molniya Modelo Sol + anillos Eris

Ecuaciones de nuestro modelo

$$\frac{de}{dt} = \frac{45ekE}{512a^{11/2}(1-e^2)^3}(5+7\cos 2i)\sin^2 i\sin 2\omega + \dots$$

$$\frac{di}{dt} = -\frac{45e^2kE}{1024a^{11/2}(1-e^2)^4}(5+7\cos 2i)\sin 2i\sin 2\omega + \dots$$

$$\frac{d\Omega}{dt} = -\frac{3Ck}{4a^{7/2}(1-e^2)^2}\cos i + \dots$$

$$\frac{d\omega}{dt} = \frac{3Ck}{16a^{7/2}(1-e^2)^2}(3+5\cos 2i) + \dots$$

$$\frac{d\omega}{dt} = \frac{3Ck}{16a^{7/2}(1-e^2)^2}(3-4\cos i + 5\cos 2i) + \dots$$



< □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □

Molniya Modelo Sol + anillos Eris

Ecuación para ω

$$\frac{d\omega}{dt} \propto (3 + 5\cos 2i) + \dots$$
$$i \sim 63, 4^{\circ} \longrightarrow \frac{d\omega}{dt} = 0$$

como los Molniya!

$$\frac{de}{dt} \propto (5 + 7\cos 2i)\sin^2 i\sin 2\omega + \dots$$
$$\frac{de}{dt} = 0 \longrightarrow \omega = 0^\circ, 90^\circ, 180^\circ, 270^\circ$$



▲□▶ ▲圖▶ ▲厘▶

'문▶' 문

Teoría de Perturbaciones Molniya Región TN Modelo Sol + anillos Dinámica de altas inclinaciones Eris

Ecuación para ω

$$\frac{d\omega}{dt} \propto (3 + 5\cos 2i) + \dots$$
$$i \sim 63, 4^{\circ} \longrightarrow \frac{d\omega}{dt} = 0$$

como los Molniya!

$$\frac{de}{dt} \propto (5 + 7\cos 2i)\sin^2 i\sin 2\omega + \dots$$
$$\frac{de}{dt} = 0 \longrightarrow \omega = 0^\circ, 90^\circ, 180^\circ, 270^\circ$$



Image: A matrix and a matrix

-

글▶ 문

Dinámica de altas inclinaciones

Modelo Sol + anillos

Puntos de equilibrio



H=0.2, a=500 AU



FACULTAD DE CIENCIAS

Modelo Sol + anillos Dinámica de altas inclinaciones





Molniya Modelo Sol + anillos Eris

Ecuación para $\varpi = \Omega + \omega$

$$\frac{d\varpi}{dt} \propto (3 - 4\cos i + 5\cos 2i) + \dots$$
$$\frac{d\varpi}{dt} = 0 \longrightarrow i \sim 46^{\circ}$$



Dinámica de altas inclinaciones





Región TN Dinámica de altas inclinaciones Eris





FACULTAD DE CIENCIAS

Región TN Dinámica de altas inclinaciones





Molniya Modelo Sol + anillos Eris

Eris por 200 MA:

http://youtu.be/CA1XPj_DklY



Tabaré Gallardo ¿Por qué Eris?

Algunas conclusiones

- Para los objetos ubicados más allá de Neptuno el SS es dinámicamente \sim Sol achatado
- Existe una familia de puntos (en $i \sim 63^{\circ}$) con $\dot{\omega} = 0$ que generan grandes oscilaciones en q
- No se han descubierto aún objetos reales en esa configuración
- Existe una familia de puntos (en $i \sim 46^{\circ}$) con $\dot{\varpi} = 0$
- Eris es el único objeto conocido en esa configuración



¿Por qué Eris?



Bibliografía y links

- Survey of Kozai Dynamics Beyond Neptune, Icarus 220, 392-403.
- Seminario Investigando la Dinámica de Sistemas Planetarios (2004).
- Programa SOLEVORB: para hacer integraciones numéricas.
- www.fisica.edu.uy/~gallardo



Reunión Anual de la Sociedad Uruguaya de Astronomía 2012



www.astronomia.edu.uy/sua2012

Sábado 6 de Octubre Aulario del Faro







・ロト・(個)・(目)・(日)・(日)・

















• • • • • • • • •

문 ▶ ★ 문 ▶