

รายการอ้างอิง

ภาษาไทย

1. อีโรชิ, คิโนะชิตะ. 2547. กลศาสตร์ของวัตถุท้องฟ้าและวงโคจร. แปลโดย พีรพัฒน์ ศิริสมบูรณ์ลาภ. กรุงเทพมหานคร : โรงพิมพ์จุฬาลงกรณ์.

ภาษาอังกฤษ

2. Cooper, N.J., Murray, C.D., et al. 2004. Astrometry and dynamics of Polydeuces, a new co-orbital satellite of Dione. *The American Astronomical Society*[online]. Available from:
<http://www.aas.org/publications/baas/v37n3/dps2005/612.htm>[2005.September 4].
3. Daisaka, H. and Ida, S. 1999. Spatial structure and coherent motion in dense planetary rings induced by self - gravational instability. *Earth Planets Space* 51: 1195.
4. Dermott, S.F., Gold, T. and Sinclair, A.T. 1979. The rings of Uranus: nature and origin. *Astr. J.* 84: 1225.
5. Dermott, S.F., Murray, C.D. and Sinclair, A.T. 1980. The narrow rings of Jupiter, Saturn and Uranus. *Nature* 284: 309.
6. Dermott, S. F. and Murray, C.D. 1999. *Solar System Dynamics*. Cambridge University Press: Cambridge.
7. Freech, R.G., McGhee, C.A., Dones, L. and Lissauer J.J. 2003. Saturn's wayward shepherds: The peregrinations of Prometheus and Pandora. *Icarus* 163: 143.

8. Goldreich, P. and Tremaine, S. 1982. The dynamics of planetary rings. **Astron.**

Astrophys. 20: 249.

9. Szebehely, V. 1967. **The Theory of orbits.** Academic Press: New York and London.

ภาคผนวก

ภาคผนวกที่ ก

ค่าคงที่ที่เกี่ยวข้อง

1 ค่านิจสนามโน้มถ่วง (G) = $6.672 \times 10^{-11} \text{ m}^3 / \text{kg} \cdot \text{s}^2$

2 มวลของดาวเสาร์ = $5.6856 \times 10^{26} \text{ kg}$

3 มวลของดวงจันทร์ของดาวเสาร์

3.1 มวลของไดโอนี = $1.096 \times 10^{21} \text{ kg}$

3.2 มวลของเททีส = $6.176 \times 10^{20} \text{ kg}$

3.3 มวลของเพนดูล่า = $1.94 \times 10^{17} \text{ kg}$

3.4 มวลของโม่ทีอัส = $3.30 \times 10^{17} \text{ kg}$

ภาคผนวกที่ ข

การคำนวณ

1 สูตรของโรดริกสำหรับพหุนามเลขชี้กำลัง คือ

$$P_n(x) = \frac{1}{2^n n!} \frac{d^n}{dx^n} (x^2 - 1)^n; (n \geq 0)$$

2 สมการฟังก์ชันก่อกำเนิดของสูตรของโรดริกสำหรับพหุนามเลขชี้กำลัง คือ

$$\frac{1}{\sqrt{1 - 2xt + t^2}} = \sum_{n=0}^{\infty} P_n(x) t^n; (|x| < 1, |t| < 1)$$

3 ทฤษฎีของเทย์เลอร์ใช้ประมาณของเทอม e^x

$$e^x = \sum_{n=0}^{\infty} \frac{x^n}{n!}$$

4 ทฤษฎีของไบนอมิอัลของเทอม $(1 + x)^n$

$$(1 + x)^n \approx 1 + nx; |x| \ll 1$$

5 การกระทำกันของเวกเตอร์

$$\vec{A} \cdot \vec{B} = |\vec{A}| |\vec{B}| \cos \theta$$

ภาคผนวก ค

1 การทดสอบทฤษฎีของเคอโมท, โกลด์ และ เมอร์เลย์ โดยใช้ระบบของดาวเสาร์กับเททิส

1.1 โปรแกรมคำนวณสมการจาโคบี

```
PLot3D[x^2 + y^2 +  $\frac{2(1 - 1.34 \times 10^{-6})}{\sqrt{(x + 1.34 \times 10^{-6})^2 + y^2}}$  +  $\frac{2(1.34 \times 10^{-6})}{\sqrt{(x - 1 + 1.34 \times 10^{-6})^2 + y^2}}$ , {x, -1.5 - 1.34 \times 10^{-6}, 1.5 + 1.34 \times 10^{-6}},
{y, -1.5, 1.5}, Mesh -> False, PlotPoints -> 100, ViewPoint -> {2.090, -1.717, 2.033}, AxesLabel{x, y, c}]
```

1.2 การเคลื่อนที่น้อยขั้วรอบจุดลากรางจ์ที่สี่ และ ห้า

1.2.1 Teleso โคจรรอบจุดลากรางจ์ที่สี่

```
A = Table[{x = 0.499 + 0.866(2.7 \times 10^{-3} Cos[0.9999t + 0.999\pi] + 2.7 \times 10^{-3} Cos[0.0030075t + 1.999\pi]) +
0.5(2.7 \times 10^{-3} (-0.499) Sin[0.9999t + 0.999\pi] + 2.7 \times 10^{-3} (-2 \times 10^{-3}) Sin[0.0030075t + 1.999\pi]),
y = 0.866 - 0.5(2.7 \times 10^{-3} Cos[0.9999t + 0.999\pi] + 2.7 \times 10^{-3} Cos[0.0030075t + 1.999\pi]) +
0.866(2.7 \times 10^{-3} (-0.499) Sin[0.9999t + 0.999\pi] + 2.7 \times 10^{-3} (-2 \times 10^{-3}) Sin[0.0030075t + 1.999\pi])}, {t, 0, 500\pi, 1}]
```

```
ListPlot[A, PlotJoined -> True, AxesLabel -> {X, Y}]
```

1.2.2 อนุภาควงแหวน โคจรรอบจุดลากรางจ์ที่สี่

```
B = Table[{x = 0.499 + 0.866(6.59 \times 10^{-2} Cos[0.9999t + 0.999\pi] + 6.59 \times 10^{-2} Cos[0.0030075t + 1.999\pi]) +
0.5(6.59 \times 10^{-2} \times (-0.499) Sin[0.9999t + 0.999\pi] + 6.59 \times 10^{-2} \times (-2 \times 10^{-3}) Sin[0.0030075t + 1.999\pi]),
y = 0.866 - 0.5(6.59 \times 10^{-2} Cos[0.9999t + 0.999\pi] + 6.59 \times 10^{-2} Cos[0.0030075t + 1.999\pi]) +
0.866(6.59 \times 10^{-2} \times (-0.499) Sin[0.9999t + 0.999\pi] + 6.59 \times 10^{-2} \times (-2 \times 10^{-3}) Sin[0.0030075t + 1.999\pi])}, {t, 0, 500\pi, 1}]
```

```
ListPlot[B, PlotJoined -> True, AxesLabel -> {X, Y}]
```

1.2.3 Calypso โคจรรอบจุดลากรางจ์ที่ห้า

```
C = Table[{x = 0.499 + 0.866(2 \times 10^{-3} Cos[0.9999t + 0.999\pi] + 2 \times 10^{-3} Cos[0.0030075t + 1.999\pi]) -
0.5(2 \times 10^{-3} \times (-0.499) Sin[0.9999t + 0.999\pi] + 2 \times 10^{-3} \times (-2 \times 10^{-3}) Sin[0.0030075t + 1.999\pi]),
y = -0.866 + 0.5(2 \times 10^{-3} Cos[0.9999t + 0.999\pi] + 2 \times 10^{-3} Cos[0.0030075t + 1.999\pi]) +
0.866(2 \times 10^{-3} \times (-0.499) Sin[0.9999t + 0.999\pi] + 2 \times 10^{-3} \times (-2 \times 10^{-3}) Sin[0.0030075t + 1.999\pi])}, {t, 0, 500\pi, 1}]
```

```
ListPlot[C, PlotJoined -> True, AxesLabel -> {X, Y}]
```

1.2.4 อนุภาควงแหวน โคจรรอบจุดลากรางจ์ที่ห้า

```
D = Table[{x = 0.499 + 0.866(2.5 \times 10^{-1} Cos[0.9999t + 0.999\pi] + 2.5 \times 10^{-1} Cos[0.0030075t + 1.999\pi]) -
0.5(2.5 \times 10^{-1} \times (-0.499) Sin[0.9999t + 0.999\pi] + 2.5 \times 10^{-1} \times (-2 \times 10^{-3}) Sin[0.0030075t + 1.999\pi]),
y = -0.866 + 0.5(2.5 \times 10^{-1} \times Cos[0.9999t + 0.999\pi] + 2.5 \times 10^{-1} \times Cos[0.0030075t + 1.999\pi]) +
0.866(2.5 \times 10^{-1} \times (-0.499) Sin[0.9999t + 0.999\pi] + 2.5 \times 10^{-1} \times (-2 \times 10^{-3}) Sin[0.0030075t + 1.999\pi])}, {t, 0, 500\pi, 1}]
```

```
ListPlot[D, PlotJoined -> True, AxesLabel -> {X, Y}]
```

ภาคผนวก ง

2 การทดสอบทฤษฎีของเคอโมท, โกลด์ และ เมอร์เลย์ โดยใช้ระบบของดาวเสาร์กับไดโอนี

2.1 โปรแกรมคำนวณสมการจาโคบี

```

PLOT3D[x^2 + y^2 +  $\frac{2(1 - 1.85 \times 10^{-6})}{\sqrt{(x + 1.85 \times 10^{-6})^2 + y^2}}$  +  $\frac{2(1.85 \times 10^{-6})}{\sqrt{(x - 1 + 1.85 \times 10^{-6})^2 + y^2}}$ , {x, -1 - 1.34 \times 10^{-6}, 1.5 - 1.34 \times 10^{-6}},
{y, -2, 2}, Mesh -> False, PlotPoints -> 100, ViewPoint -> {1.821, -1.696, 2.293}, AxesLabel -> {x, y, c}]

```

2.2 การเคลื่อนที่น้อยยิ่งรอบจุดลากรางจ์ที่สี่ และ ห้า

2.2.1 Helene โคจรรอบจุดลากรางจ์ที่สี่

```

A = Table[{x = 0.499 + 0.866(6.58 \times 10^{-2} Cos[0.9999t + 0.999\pi] + 8.78 \times 10^{-2} Cos[0.0035t + 1.999\pi]) +
0.5(6.58 \times 10^{-2} \times (-0.499) Sin[0.9999t + 0.999\pi] + 8.78 \times 10^{-2} \times (-2.35 \times 10^{-3}) Sin[0.0035t + 1.999\pi]),
y = 0.866 - 0.5 \times (6.58 \times 10^{-2} Cos[0.9999t + 0.999\pi] + 8.78 \times 10^{-2} Cos[0.0035t + 1.999\pi]) +
0.866(6.58 \times 10^{-2} \times (-0.499) Sin[0.9999t + 0.999\pi] + 8.78 \times 10^{-2} \times (-2.35 \times 10^{-3}) Sin[0.0035t + 1.999\pi])}], {t, 0, 500\pi, 1}]

```

```
ListPlot[A, PlotJoined -> True, AxesLabel -> {X, Y}]
```

2.2.2 อนุภาควงแหวน โคจรรอบจุดลากรางจ์ที่สี่

```

B = Table[{x = 0.499 + 0.866(0.11 Cos[0.9999t + 0.999\pi] + 0.15 Cos[0.0035t + 1.999\pi]) +
0.5(0.11 \times (-0.499) Sin[0.9999t + 0.999\pi] + 0.15 \times (-2.35 \times 10^{-3}) Sin[0.0035t + 1.999\pi]),
y = 0.866 - 0.5(0.11 Cos[0.9999t + 0.999\pi] + 0.15 Cos[0.0035t + 1.999\pi]) +
0.866(0.11 \times (-0.499) Sin[0.9999t + 0.999\pi] + 0.15 \times (-2.35 \times 10^{-3}) Sin[0.0035t + 1.999\pi])}], {t, 0, 500\pi, 1}]

```

```
ListPlot[B, PlotJoined -> True, AxesLabel -> {X, Y}]
```

2.2.3 Polydeuces โคจรรอบจุดลากรางจ์ที่ห้า

```

C = Table[{x = 0.499 + 0.866(0.33 Cos[0.9999t + 0.999\pi] + 0.44 Cos[0.0035t + 1.999\pi]) -
0.5(0.33 \times (-0.499) Sin[0.9999t + 0.999\pi] + 0.44 \times (-2.35 \times 10^{-3}) Sin[0.0035t + 1.999\pi]),
y = -0.866 + 0.5(0.33 Cos[0.9999t + 0.999\pi] + 0.44 Cos[0.0035t + 1.999\pi]) +
0.866(0.33 \times (-0.499) Sin[0.9999t + 0.999\pi] + 0.44 \times (-2.35 \times 10^{-3}) Sin[0.0035t + 1.999\pi])}], {t, 0, 500\pi, 1}]

```

```
ListPlot[C, PlotJoined -> True, AxesLabel -> {X, Y}]
```

2.2.4 อนุภาควงแหวน โคจรรอบจุดลากรางจ์ที่ห้า

```

D = Table[{x = 0.499 + 0.866(0.41 Cos[0.9999t + 0.999\pi] + 0.55 Cos[0.0035t + 1.999\pi]) -
0.5(0.41 \times (-0.499) Sin[0.9999t + 0.999\pi] + 0.55 \times (-2.35 \times 10^{-3}) Sin[0.0035t + 1.999\pi]),
y = -0.866 + 0.5(0.41 \times Cos[0.9999t + 0.999\pi] + 0.55 \times Cos[0.0035t + 1.999\pi]) +
0.866(0.41 \times (-0.499) Sin[0.9999t + 0.999\pi] + 0.55 \times (-2.35 \times 10^{-3}) Sin[0.0035t + 1.999\pi])}], {t, 0, 500\pi, 1}]

```

```
ListPlot[D, PlotJoined -> True, AxesLabel -> {X, Y}]
```

ภาคผนวก จ

3 การทดสอบทฤษฎีโกลด์รีช และทรีเมนต์โดยใช้ระบบของดาวเสาร์กับโพลีทรีอัส กับ แพนดูล่า

3.1 โปรแกรมคำนวณสมการฮิลส์ของระบบดาวเสาร์กับโพลีทรีอัส

$$\text{Plot3D}\left[3(1.1689 \times 10^{-4})^2 X^2 + \frac{2(2.2011 \times 10^{10})}{\sqrt{(X - 1.3901 \times 10^8)^2 + (Y - 9.7206 \times 10^6)^2}}, \right.$$

$$\{X, 1.3901 \times 10^8, 1.390722 \times 10^8\}, \{Y, 9.7205 \times 10^6, 9.7207 \times 10^6\}, \text{Mesh} \rightarrow \text{False},$$

$$\text{PlotPoints} \rightarrow 100, \text{ViewPoint} \rightarrow \{1.598, -2.868, 0.819\},$$

$$\text{AxesLabel} \rightarrow \{X[\text{m}], Y[\text{m}], C[\text{J}/\text{kg}]\}$$

3.2 สมการการเคลื่อนที่ของอนุภาควงแหวนเนื่องมาจากดาวโพลีทรีอัส

$$A = \text{Table}\{X = 1.39072 \times 10^5 - 20e^{1.35 \times 10^{-2}t} - 20e^{-1.35 \times 10^{-2}t} - 108\text{Cos}[9.57 \times 10^{-3}t] - 20\text{Sin}[9.57 \times 10^{-3}t],$$

$$Y = 9.7206 \times 10^3 - 50e^{1.35 \times 10^{-2}t} - 10e^{-1.35 \times 10^{-2}t} - 40\text{Cos}[9.57 \times 10^{-3}t] + 216\text{Sin}[9.57 \times 10^{-3}t]\},$$

$$\{t, -100, 350, .1\}$$

$$\text{ListPlot}[A, \text{PlotJoined} \rightarrow \text{True}, \text{AxesLabel} \rightarrow \{x[\text{km}], y[\text{km}]\}]$$

3.3 โปรแกรมคำนวณสมการฮิลส์ของระบบดาวเสาร์กับแพนดูล่า

$$\text{Plot3D}\left[3(1.1689 \times 10^{-4})^2 X^2 + \frac{2(1.294 \times 10^{10})}{\sqrt{(X - 1.417 \times 10^8)^2 + Y^2}}, \right.$$

$$\{X, 1.415 \times 10^8, 1.417 \times 10^8\}, \{Y, -10^{-6}, 10^{-6}\}, \text{Mesh} \rightarrow \text{False}, \text{PlotPoints} \rightarrow 100,$$

$$\text{ViewPoint} \rightarrow \{-1.188, -3.093, 0.687\}, \text{AxesLabel} \rightarrow \{X[\text{m}], Y[\text{m}], C[\text{J}/\text{kg}]\}$$

3.4 สมการการเคลื่อนที่ของอนุภาควงแหวนเนื่องมาจากดาวแพนดูล่า

$$B = \text{Table}\{X = 1.4165 \times 10^5 - 60e^{0.016t} - 60e^{-0.016t} - 102\text{Cos}[0.011t] - 40\text{Sin}[0.011t],$$

$$Y = 130e^{0.016t} - 50e^{-0.016t} - 80\text{Cos}[0.011t] + 204\text{Sin}[0.011t]\}, \{t, -70, 250, .1\}$$

$$\text{ListPlot}[B, \text{PlotJoined} \rightarrow \text{True}, \text{AxesLabel} \rightarrow \{x[\text{km}], y[\text{km}]\}]$$

ประวัติผู้เขียนวิทยานิพนธ์

- ชื่อ นาย พิทักษ์พงษ์ ฌ ลำพูน
- วัน เดือน ปีเกิด 13 ตุลาคม 2520
- ประวัติการศึกษา สำเร็จการศึกษาระดับปริญญาตรีวิทยาศาสตร์บัณฑิตวิทยาศาสตร์บัณฑิต สาขาวิชาฟิสิกส์ จุฬาลงกรณ์มหาวิทยาลัย จบปีการศึกษา 2543

