

ХАРАКТЕРИСТИКИ ВРЕМЕННЫХ ПЕРЕМЕН ВЕКТОРА ПЕРИГЕЛИЯ
В ОДНОЙ СПЕЦИАЛЬНОЙ ПРОБЛЕМЕ НЕБЕСНОЙ МЕХАНИКИ

Д. Михаилович

(Принято 15. X 1967.)

В. В. Радзиевский в своем научном исследовании [1] сформулировал и третирует проблему относительного движения двух тел с массами m и m_1 в гомогенной сферичной туче постоянной плотности δ при чем являются взаимные влияния между этими телами и частицами тучи-силы тяготения Ньютона.

Векторное дифференциальное уравнение проблемы, вычисление которой дает вектор r относительного положения массы m по отношению к массе m_1 имеет форму:

$$(1) \quad \ddot{r} = -\left(\frac{\mu}{r^2} + kr\right) \frac{r}{r}$$

где $r = |r|$, $\mu = G(m + m_1)$ — постоянная тяготения $k = \frac{4}{3} \pi \delta G$.

Если дифференциальное уравнение (1) написать в форме:

$$(2) \quad \ddot{r} + \frac{\mu}{r^3} r = -kr$$

тогда видно, что проблему Радзиевского можно понять как проблему возмущенного движения Кеплера, в которой сила возмущения дается в форме

$$(3) \quad \mathcal{E} = \text{grad } R = -kr.$$

Автор в статье [2] дал форму дифференциальных уравнений для решения этой проблемы воспользуясь группой векторных элементов Милановича ([3], [4]) и формой дифференциального уравнения для временных перемен тех элементов, которые дали М. Миланкович ([3], [4]) и Б. Попович [5]. Воспользуясь формой векторного дифференциального уравнения Поповича:

$$\frac{d\mathcal{G}}{dt} = [r \mathcal{E}]$$

для определенных временных перемен вектора секторной скорости автор на основе (3) показал, что $\mathcal{C} = \mathcal{C}_0$ (\mathcal{C}_0 векторная постоянная), т.е. что секториальная скорость в проблеме Радзиевского является постоянной как векторная величина, что в последствии дает непеременичивую ориентацию плоскости движения возмущенной массы.

В настоящей статье будут показаны некоторые характеристики временных перемен перигельного вектора \mathcal{D} как векторного элемента, который входит в дифференциальное уравнение проблемы.

Векторное дифференциальное уравнение, характеризующее временные переменные вектора \mathcal{D} в форме, которую дал Попович [5] выглядит так:

$$(4) \quad \frac{d\mathcal{D}}{dt} = [\text{grad } R, \mathcal{C}] + [v [r \text{ grad } R]] \quad \left(v = \frac{dr}{dt} \right)$$

на основе (3) это уравнение дает:

$$(5) \quad \frac{d\mathcal{D}}{dt} = -k [r \mathcal{C}] - [v [r, k r]]$$

или:

$$(6) \quad \frac{d\mathcal{D}}{dt} = k [\mathcal{C} r]$$

или:

$$(6') \quad \mathcal{B} = k [\mathcal{C} r] \quad \left(\mathcal{B} = \frac{d\mathcal{D}}{dt} \right).$$

С помощью сукцессивного дифференцирования последнего уравнения по времени мы находим:

$$(7) \quad \begin{aligned} \frac{d\mathcal{B}}{dt} &= k [\mathcal{C} \dot{r}], \\ \frac{d^2\mathcal{B}}{dt^2} &= k [\mathcal{C} \ddot{r}]. \end{aligned}$$

Воспользуясь векторным дифференциальным уравнением (1) проблема последнего уравнения дает:

$$\frac{d^2\mathcal{B}}{dt^2} = -k \left[\mathcal{C}, \left(\frac{\mu}{r^2} + kr \right) \frac{r}{r} \right],$$

или:

$$\frac{d^2\mathcal{B}}{dt^2} = -\frac{k}{r} \left(\frac{\mu}{r^2} + kr \right) [\mathcal{C} r],$$

т.е. пользуясь (6'):

$$(8) \quad \frac{d^2\mathcal{B}}{dt^2} + \frac{\mu}{r^3} \mathcal{B} = -k \mathcal{B}.$$

Вектор \mathcal{B} представляет скорость временного изменения перигельного вектора \mathcal{C} . Векторное дифференциальное уравнение для определения век-

тора \mathfrak{B} по форме то же что и уравнение (1) с той разницей, что вместо вектора положения \mathbf{r} стоит вектор \mathfrak{B} скорости перемены перигельного вектора.

Из векторного дифференциального уравнения (8) можно прийти и до следующего результата. Векторным умножением этого уравнения вектором \mathfrak{B} мы находим:

$$\left[\mathfrak{B} \frac{d^2 \mathfrak{B}}{dt^2} \right] = 0 \quad \text{или} \quad \frac{d}{dt} \left[\mathfrak{B} \frac{d\mathfrak{B}}{dt} \right] = 0,$$

из чего следует

$$(9) \quad \left[\mathfrak{B} \frac{d\mathfrak{B}}{dt} \right] = \mathfrak{R}_0$$

при чем \mathfrak{R}_0 постоянный вектор.

Исходя из уравнения (9) можно показать, что вектор \mathfrak{R}_0 имеет направление вектора \mathfrak{C} т.е. стоит перпендикулярно на непеременичивой плоскости орбиты возмущенной массы. Так как:

$$\mathfrak{B} = \frac{d\mathfrak{D}}{dt} = k [\mathfrak{C} \mathbf{r}],$$

то с помощью дифференцирования по времени мы находим:

$$\frac{d\mathfrak{B}}{dt} = k [\mathfrak{C} \dot{\mathbf{r}}]$$

и заменением \mathfrak{B} и $\frac{d\mathfrak{B}}{dt}$ из последних двух уравнений в (9) получается:

$$[k [\mathfrak{C} \mathbf{r}], k [\mathfrak{C} \dot{\mathbf{r}}]] = \mathfrak{R}_0$$

т.е.:

$$k^2 [[\mathfrak{C} \mathbf{r}], [\mathfrak{C} \dot{\mathbf{r}}]] = \mathfrak{R}_0,$$

$$k^2 \{ \mathfrak{C} (\dot{\mathbf{r}} [\mathfrak{C} \mathbf{r}]) - \dot{\mathbf{r}} (\mathfrak{C} [\mathfrak{C} \mathbf{r}]) \} = \mathfrak{R}_0,$$

или:

$$k^2 \mathfrak{C} (\dot{\mathbf{r}} [\mathfrak{C} \mathbf{r}]) = \mathfrak{R}_0,$$

или:

$$k^2 \mathfrak{C} (\mathfrak{C} [\mathbf{r} \dot{\mathbf{r}}]) = \mathfrak{R}_0.$$

Так как $[\mathbf{r} \dot{\mathbf{r}}] = \mathfrak{C}$ то является

$$k^2 \mathfrak{C} (\mathfrak{C} \mathfrak{C}) = \mathfrak{R}_0,$$

т.е.

$$(10) \quad \mathfrak{R}_0 = k^2 \mathfrak{C}^2 \mathfrak{C}.$$

Это значит, что вектор \mathfrak{R}_0 является постоянным, коллинеарным с вектором секториальной скорости, и имеет модуль

$$(11) \quad |\mathfrak{R}_0| = k^2 C^3.$$

На основе результата (10) можно векторный интеграл (9) представить в форме:

$$(12) \quad \left[\mathfrak{B} \frac{d\mathfrak{B}}{dt} \right] = k^2 C^2 \mathfrak{C},$$

что значит, что векторный результат умножения временного изменения перигельного вектора \mathfrak{D} с вектором скорости этого изменения является постоянным вектором, при чем его модуль по отношению к (11) имеет значение:

$$\left| \left[\mathfrak{B} \frac{d\mathfrak{B}}{dt} \right] \right| = k^2 C^3.$$

Наконец, если векторный идентитет $\mathfrak{C} = \mathfrak{C}$ умножить по векторскому способу с

$$\frac{d\mathfrak{D}}{dt} = k [\mathfrak{C} \mathfrak{r}]$$

получается

$$\left[\mathfrak{C} \frac{d\mathfrak{D}}{dt} \right] = k [\mathfrak{C} [\mathfrak{C} \mathfrak{r}]],$$

или

$$\left[\mathfrak{C} \frac{d\mathfrak{D}}{dt} \right] = k \{ \mathfrak{C} (\mathfrak{C} \mathfrak{r}) - \mathfrak{r} \cdot C^2 \},$$

или, если $\mathfrak{C} \mathfrak{r} = 0$, то является:

$$(13) \quad -k C^2 \mathfrak{r} = \left[\mathfrak{C} \frac{d\mathfrak{D}}{dt} \right],$$

из чего следует:

$$(14) \quad \mathfrak{r} = -\frac{1}{k C^2} \left[\mathfrak{C} \frac{d\mathfrak{D}}{dt} \right]$$

т.е.

$$(14') \quad \mathfrak{r} = -\frac{1}{k C^2} [\mathfrak{C} \mathfrak{B}].$$

Сопоставляя реляцию (6') и (14') можно прийти к выводу, что законность функциональной зависимости вектора \mathfrak{B} от вектора \mathfrak{r} является по форме идентичной с той, с помощью которой выражена зависимость вектора позиции, как функции вектора \mathfrak{B} временной перемены перигельного вектора. С точки зрения механики вектор временной перемены перигельного вектора представляет собой вращающийся момент вектора позиции точки с угловой скоростью $k \mathfrak{C}$ пока вектор позиции является вращающимся моментом временной перемены перигельного вектора с угловой скоростью

$$-\frac{1}{k C^2} \mathfrak{C}.$$

Если введем векторный элемент Билимовича [6]

$$(15) \quad \mathcal{G} = \mathcal{D} + \frac{n\tau}{C}$$

и если учтем результат автора [2] выраженный реляцией

$$\frac{d\mathcal{D}}{dt} = \frac{d\mathcal{G}}{dt} - \frac{1}{C^2} \left(\mathcal{C} \frac{d\mathcal{G}}{dt} \right) \mathcal{C},$$

выходит, что

$$(16) \quad \mathcal{B} = \frac{d\mathcal{G}}{dt} - \frac{1}{C^2} \left(\mathcal{C} \frac{d\mathcal{G}}{dt} \right) \mathcal{C}.$$

Из этого следует

$$[\mathcal{C}\mathcal{B}] = \left[\mathcal{C} \frac{d\mathcal{G}}{dt} \right] = [\mathcal{C}\mathcal{B}^*],$$

при чем $\mathcal{B}^* = \frac{d\mathcal{G}}{dt}$. Поэтому реляция (14') дает

$$(17) \quad \mathbf{r} = -\frac{1}{kC^2} [\mathcal{C}\mathcal{B}^*]$$

с помощью которой выражен вектор позиции возмущенной массы как функции вектора \mathcal{B}^* — временной перемены векторного элемента \mathcal{G} .

Сопоставляя реляции

$$\mathbf{r} = -\frac{1}{kC^2} [\mathcal{C}\mathcal{B}] \quad \text{и} \quad \mathbf{r} = -\frac{1}{kC^2} [\mathcal{C}\mathcal{B}^*]$$

получаем

$$(17') \quad [\mathcal{C}\mathcal{B}^*] = [\mathcal{C}\mathcal{B}]$$

т.е.

$$(18') \quad \mathcal{B}^* = \mathcal{B} + \lambda \mathcal{C}$$

что наглядно и на основании реляции

$$\mathcal{G} = \mathcal{D} + \frac{n\tau}{C} \mathcal{C},$$

из чего происходит:

$$\frac{d\mathcal{G}}{dt} = \frac{d\mathcal{D}}{dt} + \frac{n}{C} \frac{d\tau}{dt} \mathcal{C},$$

т.е.

$$\mathcal{B}^* = \mathcal{B} + n \frac{d\tau}{dt} \mathcal{C}_0 \quad (\mathcal{C}_0 = \text{ort } \mathcal{C})$$

которое является идентичным с (18), при чем $\lambda = \frac{n}{C} \frac{d\tau}{dt}$ (τ -время прохода сквозь перигелий).

ЛИТЕРАТУРА

- [1] В. В. РАДЗИЕВСКИЙ, *Общее решение одного случая задачи трех тел*. Док. АН СССР, 91, № 6, (1953), 1309—1311.
- [2] Д. МИХАИЛОВИЋ, *Jedna primena jednačina teorije poremećaja na problem triju tela Radzievskog*, Vesnik Društva matematičara i fizičara NR Srbije, VII, 3—4, (1955), 223—228.
- [3] М. МИЛАНКОВИЋ, *O upotrebi vektorskih elemenata u računu planetskih poremećaja*, Glas CLXXXI SAN, prvi razred 90, A. Matematičke nauke, (1939), 1—72.
- [4] М. МИЛАНКОВИЋ, *Osnovi Nebeske mehanike*, Univerzitet u Beogradu, Beograd 1947. i 1955, str. 62—74.
- [5] В. ПОПОВИЋ, *Novi oblici jednačina poremećaja u kretanju planeta*, Glas CXCVIII SAN, Odeljenje Prirodno-matematičkih nauka, Nova serija, 3, (1950), 129—139.
- [6] А. БИЛИМОВИЋ, *Pfaffov izraz i vektorske diferencijalne jednačine planetskih poremećaja*, Glas CXCI SAN, Odeljenje Prirodno-matematičkih nauka, 96, (1948), 83—115.