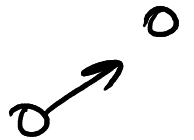


Глава 7. Движение в центральном поле сил.

7.1. Кеплерова задача.

Задача о движении тела в центральном поле сил $F \sim \frac{1}{r^2}$ называется Кеплерова задача



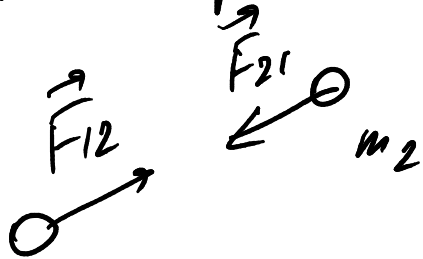
Иоганн Кеплер . 27.12.1571 - 15.11.1630 .

Тем же закономерностям подчиняется
Движение заряженной частицы в Кулоновом поле .



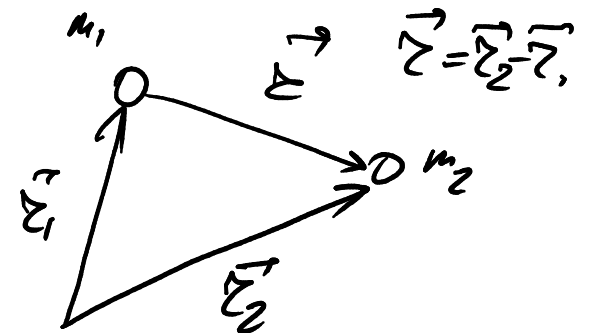
7.2. Движение в центральном поле. Приведенная масса.

Рассмотрим 2 м.т., которые взаимодействуют с силой $\vec{F} = \vec{F}(z)$.



По 3-му ЗИ: $\vec{F}_{12} = -\vec{F}_{21}$

Уравнения движения: $F_{12}(z)$



$$\begin{cases} m_1 \ddot{\vec{z}}_1 = \vec{F}_{12} \\ m_2 \ddot{\vec{z}}_2 = \vec{F}_{21} \end{cases} \quad \text{Сложим 2 уравнения:}$$
$$(m_1 + m_2) \frac{d^2}{dt^2} \left(\frac{m_1 \vec{z}_1 + m_2 \vec{z}_2}{m_1 + m_2} \right) = \vec{F}_{12} + \vec{F}_{21} = 0$$

Коорд. ЦМ: $\vec{z}_c = \frac{m_1 \vec{z}_1 + m_2 \vec{z}_2}{M}$, где $M = m_1 + m_2 \Rightarrow$ $M \ddot{\vec{z}}_c = 0$

Т.о. ЦМ движется с постоянной скоростью $\vec{v}_c = \dot{\vec{z}}_c = \text{const}$.

$$\begin{cases} \ddot{\vec{z}}_1 = \frac{\vec{F}_{12}}{m_1} \\ \ddot{\vec{z}}_2 = \frac{\vec{F}_{21}}{m_2} \end{cases} \quad \text{Вычитаем:} \quad \frac{d^2}{dt^2} (\vec{z}_2 - \vec{z}_1) = \left(\frac{1}{m_2} + \frac{1}{m_1} \right) \vec{F}_{21}$$

$$\vec{F}_{12} = -\vec{F}_{21}; \quad \vec{F}_{21} = \vec{F}(z) \quad \leftarrow \frac{1}{\mu}$$

Введем: $\frac{1}{\mu} = \frac{1}{m_1} + \frac{1}{m_2};$ $\mu = \frac{m_1 m_2}{m_1 + m_2}$ приведенная масса.

Тогда уравнение движения запишутся:

$$\begin{cases} M \ddot{\vec{z}}_c = 0 \\ \mu \ddot{\vec{z}} = \vec{F}(z) \end{cases} \quad \text{квартистусы:} \quad \text{ЦМ,} \\ \text{приведенная частица.}$$

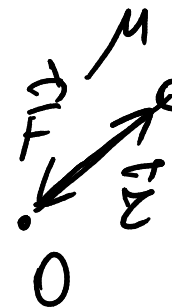
7.3. Момент импульса в центральном поле

Рассмотрим уравнение движения приведенной частицы:

$$\underline{\mu \ddot{\vec{r}} = \vec{F}}; \Rightarrow \underline{\frac{d\vec{p}}{dt} = \vec{F}}, \text{ где } \vec{p} = \mu \vec{v}; \quad \underline{\vec{r} = \dot{\vec{r}} = \frac{d\vec{r}}{dt}}$$

Допишем вектор на \vec{r} :

$$\underline{[\vec{r} \dot{\vec{p}}] = [\vec{r} \vec{F}]}; = 0$$



$\vec{F} \parallel \vec{r} \Rightarrow$
 $[\vec{r} \vec{F}] = 0$

Т.к. $[\vec{r} \dot{\vec{p}}] = \frac{d}{dt}([\vec{r} \vec{p}])$ имеем:

\vec{L}

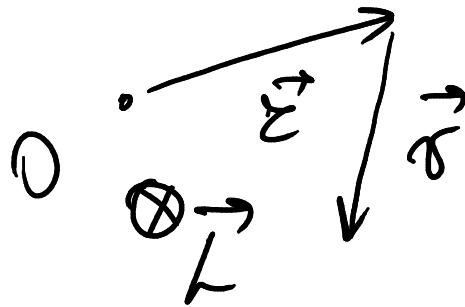
$$\boxed{\frac{d\vec{L}}{dt} = 0}, \text{ где}$$

$\vec{L} = [\vec{r} \vec{p}]$ - момент
импульса

$$\underline{\vec{L} = \text{const.}}$$

Т.о. момент импульса сохраняется
в центральной поле.

$$\underline{\vec{L} = [\vec{r} \vec{p}]}$$

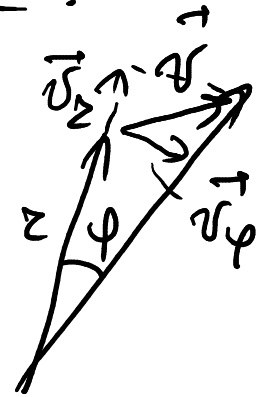


Т.к. $\vec{r} \perp \vec{L}$ и $\vec{v} \perp \vec{L}$
то движение происходит
в одной плоскости.

Введем цилиндрическую СК: $\underline{Oz} \parallel \underline{L}$. (r, φ, z) .

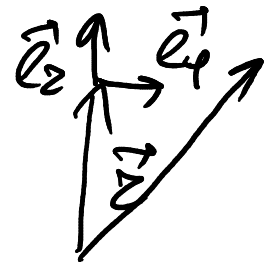
$$\Rightarrow \vec{v} = \vec{v}_z + \vec{v}_\varphi \quad (\vec{v}_z = 0, \text{ т.к. } \underline{v} \perp \underline{L}).$$

$$\vec{v}_z = \dot{z} \cdot \vec{e}_z; \quad \underline{\vec{v}_\varphi = r \cdot \dot{\varphi} \vec{e}_\varphi};$$



$$\begin{aligned} \Rightarrow \underline{L} &= [\vec{r} \vec{p}] = \mu [\vec{r} \vec{v}] = \\ &= \mu [\vec{r}, \dot{z} \vec{e}_z + r \dot{\varphi} \vec{e}_\varphi] = \\ &= \mu (\dot{z} [\vec{r} \vec{e}_z] + r \dot{\varphi} [\vec{r} \vec{e}_\varphi]) = (\dot{z} z = z \dot{z}) = \\ &= \mu r^2 \dot{\varphi} [\vec{e}_z \vec{e}_\varphi] = \underline{\underline{\mu \dot{\varphi} r^2 \cdot \vec{e}_z}} \end{aligned}$$

$$\frac{d\vec{e}_\varphi}{dt} = \dot{\varphi} \cdot \vec{e}_z$$



В цилиндр. СК: $\underline{L = \mu \dot{\varphi} r^2}$

7.4. Закон сохранения энергии в гравитационном (кулоновском) поле. Траектория.

Т.к. поле сил - консервативно, то энергия сохраняется.

Запишем ЗСЭ: $T + U = E = \text{const}$

$$T = \frac{Mv^2}{2} = \frac{M}{2} (v_\varphi^2 + v_r^2) = \frac{M}{2} (r^2 \dot{\varphi}^2 + \dot{r}^2)$$

$$\begin{aligned} \text{Т.к. } L = \mu \dot{\varphi} r^2, \text{ то } T &= \frac{M \dot{r}^2}{2} + \frac{M}{2} r^2 \left(\frac{L}{\mu r^2} \right)^2 = \\ &= \frac{M \dot{r}^2}{2} + \frac{L^2}{2\mu r^2} \end{aligned}$$

В зрав. (кун.) поле

$$U(r) = -\frac{\alpha}{r}, \text{ где } \alpha = \gamma m_1 m_2 \text{ (зрав)}$$

Т.о. ЗСЭ :

$$\underline{\alpha = -k q_1 q_2 \text{ (кун.)}}$$

$$\underline{\frac{\mu \dot{r}^2}{2} + \frac{L^2}{2\mu r^2} - \frac{\alpha}{r} = E = \text{const}}$$

$$\boxed{r = r(t)}$$

Рассмотрим ЗСМЧ: $L = \mu r^2 \dot{\varphi} = \underline{\text{const}}$.

$$\mu r^2 \frac{d\varphi}{dt} = L \Rightarrow \underline{dt = \frac{\mu r^2}{L} d\varphi}$$

$$\frac{\mu}{2} \left(\frac{dz}{d\varphi} \frac{L}{\mu r^2} \right)^2 + \frac{L^2}{2\mu r^2} - \frac{\alpha}{r} = E$$

Замена: $\rho = \frac{1}{r}$; $\frac{d\rho}{d\varphi} = \rho' = -\frac{1}{r^2} \frac{dr}{d\varphi} = -\frac{r'}{r^2}$

$$\frac{\mu}{2} \left(\frac{L}{\mu} \rho' \right)^2 + \frac{L^2}{2\mu} \rho^2 - \alpha \rho = E = \text{const}$$

Продифференцируем по φ : $\frac{L^2}{2\mu} 2\rho' \rho'' + \frac{L^2}{2\mu} 2\rho\rho' - \alpha\rho' = 0$

$$\rho'' + \rho - \frac{2\mu}{L^2} \alpha = 0$$

Замена: $\theta = \rho - \frac{2M}{L^2}$; $\theta'' = \rho''$;

Т.о. имеем: $\theta'' + \theta = 0$

Рассм. $\theta(\varphi) = A \cos(\varphi + \varphi_0)$

$$e^{i\varphi} \frac{a_n \lambda^n + \dots + a_1 \lambda + a_0 = 0}{a_n \frac{d^n \theta}{d\varphi^n} + a_{n-1} \frac{d^{n-1} \theta}{d\varphi^{n-1}} + \dots + a_1 \theta' + a_0 = 0}$$
 Общее решение уравнения.

Подставим: $\theta' = -A \sin(\varphi + \varphi_0)$; $\theta'' = -A \cos(\varphi + \varphi_0)$

$\theta'' + \theta = -A \cos(\varphi + \varphi_0) + A \cos(\varphi + \varphi_0) = 0$ $e^{i\varphi} = \cos\varphi + i \sin\varphi$

$\rho - \frac{2M}{L^2} = A \cos(\varphi + \varphi_0)$; $\rho = \frac{2M}{L^2} + A \cos(\varphi + \varphi_0)$

$$\frac{1}{z} = \frac{\mathcal{L}\mu}{L^2} + A \cos(\varphi + \varphi_0) \Rightarrow z = \frac{1}{\frac{\mathcal{L}\mu}{L^2} + A \cos(\varphi + \varphi_0)}$$

Выберем какую ось для φ , т.е. $\varphi_0 = 0$.

Тогда
$$z = \frac{\rho}{1 + \varepsilon \cos \varphi} \quad , \text{ где } \rho = \frac{L^2}{\mathcal{L}\mu}$$

$\varepsilon = \text{const}$.

Найдем φ_1 , т.е. $\dot{z} = 0$:
$$\dot{z} = \frac{\rho \cdot \varepsilon \cdot \sin \varphi_1 \cdot \dot{\varphi}}{(1 + \varepsilon \cos \varphi_1)} = 0$$

$\Rightarrow \sin \varphi_1 = 0 \Rightarrow \cos \varphi_1 = \underline{\underline{\pm 1}}$.

Рассм. ЗСЭ при $\varphi = \varphi_1$:

$$p = \frac{L^2}{\mu d}$$

$$E = \frac{\mu \dot{\varphi}^2}{2} + \frac{L^2 (1 \pm \varepsilon)^2}{2\mu p^2} - \frac{\alpha (1 \pm \varepsilon)}{p} =$$

$$= \frac{\cancel{L^2} (1 \pm \varepsilon)^2 \mu \cancel{d^2}}{2\cancel{\mu} \cancel{L^2} 2} - \frac{L^2 (1 \pm \varepsilon) \mu}{L^2} = \frac{\mu d^2}{L^2} \left(\frac{(1 \pm \varepsilon)^2}{2} - (1 \pm \varepsilon) \right) =$$

$$= \frac{\mu d^2}{L^2} (1 \pm \varepsilon) \left(\frac{1 \pm \varepsilon}{2} - 1 \right) = \frac{\mu d^2}{L^2} (-1) \overbrace{(1 \pm \varepsilon)(1 \mp \varepsilon)} =$$

$$- \frac{\mu d^2}{L^2} (1 - \varepsilon^2) = E$$

обоз E и ε .

$$\Rightarrow \epsilon = \sqrt{\frac{2L^2 E}{\mu \alpha^2} + 1}$$

7.5. Классификация траекторий в гравитационном (кулоновском) поле.

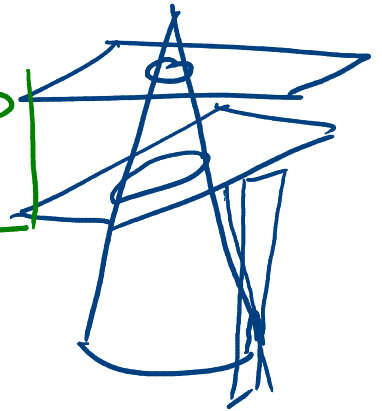
$$r = \frac{p}{1 + \epsilon \cos \varphi}$$

Конические сечения

где $p = \frac{L^2}{\mu \alpha}$ | параметр орбиты

$$\epsilon = \sqrt{\frac{2L^2 E}{\mu \alpha^2} + 1}$$

эксцентриситет



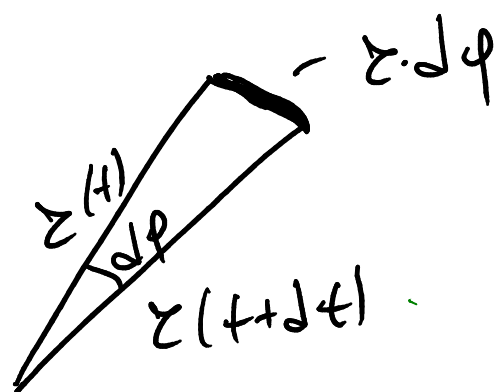
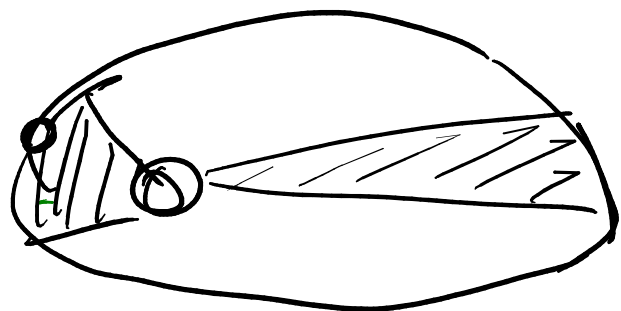
7.6. Законы Кеплера

1) Все планеты вращаются по эллиптическим орбитам, причем Солнце — в одном из фокусов.

$$r = \frac{p}{1 + \epsilon \cos \varphi}, \text{ при } |\epsilon| < 1 \text{ имеет } \underline{\text{эллипс}},$$

и $E < 0$.

2) Отрезок, соединяющий Солнце с планетой, описывает за равные промежутки времени равные площади.



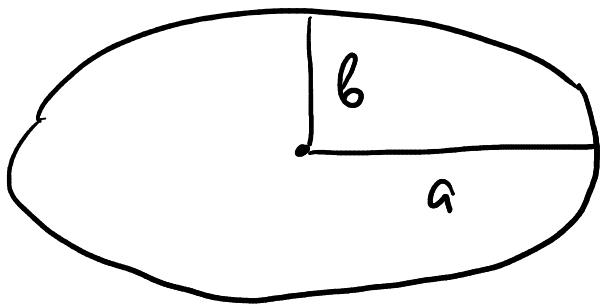
За время dt

$$dS = \frac{1}{2} r \cdot r d\varphi = \frac{r^2 d\varphi}{2}$$

$$\frac{dS}{dt} = \frac{1}{2} r^2 \dot{\varphi} = \frac{L}{2\mu} = \underline{\underline{\text{const}}}$$

$$L = \mu r^2 \dot{\varphi}$$

3) Квадраты времен обращения различных планет
вокруг Солнца соотносятся как кубы
больших полуосей их эллипсов.



$$\frac{T_1^2}{T_2^2} = \frac{a_1^3}{a_2^3}$$