

## § 4. ИНТЕГРАЛ ЛАПЛАСА

Будем исходить из полученных ранее соотношений

$$\ddot{\mathbf{r}} = -\frac{K}{r^3} \mathbf{r} \quad (1)$$

(дифференциальное уравнение движения спутника) и

$$\boldsymbol{\sigma} = \mathbf{r} \times \dot{\mathbf{r}} \quad (2)$$

(интеграл площадей). Перемножим равенства (1) и (2):

$$\boldsymbol{\sigma} \times \ddot{\mathbf{r}} = -\frac{K}{r^3} (\mathbf{r} \times \dot{\mathbf{r}}) \times \mathbf{r}, \text{ или } \boldsymbol{\sigma} \times \ddot{\mathbf{r}} = \frac{K}{r^3} \mathbf{r} \times (\mathbf{r} \times \dot{\mathbf{r}}).$$

Преобразуя правую часть при помощи известного векторного тождества

$$\mathbf{a} \times (\mathbf{b} \times \mathbf{c}) = \mathbf{b} \cdot (\mathbf{a} \cdot \mathbf{c}) - \mathbf{c} \cdot (\mathbf{a} \cdot \mathbf{b}),$$

получим:

$$\boldsymbol{\sigma} \times \ddot{\mathbf{r}} = \frac{K}{r^3} [\mathbf{r} \cdot (\mathbf{r} \cdot \dot{\mathbf{r}}) - \dot{\mathbf{r}} \cdot (\mathbf{r} \cdot \mathbf{r})].$$

Но  $\mathbf{r} \cdot \mathbf{r} = r^2$ , откуда  $\mathbf{r} \cdot \dot{\mathbf{r}} = r \dot{r}$ . Поэтому

$$\begin{aligned} \boldsymbol{\sigma} \times \ddot{\mathbf{r}} &= -\frac{K}{r^3} (r^2 \cdot \dot{r} - r \cdot r \cdot \dot{r}) = \\ &= -K \frac{\dot{r} \cdot r - r \cdot \dot{r}}{r^2} = -K \frac{d}{dt} \left( \frac{\mathbf{r}}{r} \right), \end{aligned}$$

или

$$\frac{d}{dt} (\boldsymbol{\sigma} \times \dot{\mathbf{r}}) + K \frac{d}{dt} \left( \frac{\mathbf{r}}{r} \right) = 0.$$

Интегрируя, найдем

$$\boldsymbol{\sigma} \times \mathbf{v} + K \frac{\mathbf{r}}{r} = -\boldsymbol{\lambda}, \quad (3)$$

где  $\boldsymbol{\lambda}$  — некоторый постоянный вектор.

Равенство (3) носит название векторного *интеграла Лапласа*. Вектор  $\boldsymbol{\lambda}$  называют *вектором Лапласа*.

Покажем, что *вектор Лапласа ортогонален векторной константе площадей*, то есть что  $\boldsymbol{\sigma} \perp \boldsymbol{\lambda}$  или, иначе говоря,

$$\boldsymbol{\sigma} \cdot \boldsymbol{\lambda} = 0. \quad (4)$$

Действительно, так как вектор  $\sigma \times \dot{\mathbf{r}}$  ортогонален вектору  $\sigma$ , то из интеграла Лапласа (3) получим

$$-\sigma \cdot \lambda = \sigma \cdot (\sigma \times \dot{\mathbf{r}}) + \frac{K}{r} (\sigma \cdot \mathbf{r}) = \frac{K}{r} (\sigma \cdot \mathbf{r}).$$

Отсюда, на основании (2.2.3),  $\sigma \cdot \lambda = 0$ . Последнее равенство, очевидно, означает, что при любом выборе прямоугольной системы координат между тремя компонентами вектора Лапласа ( $\lambda_1, \lambda_2, \lambda_3$ ) и тремя компонентами векторной константы площадей ( $\sigma_1, \sigma_2, \sigma_3$ ) существует такая зависимость:

$$\sigma_1 \lambda_1 + \sigma_2 \lambda_2 + \sigma_3 \lambda_3 = 0. \quad (5)$$

Так как вектор  $\sigma$  ортогонален плоскости орбиты спутника, то перпендикулярный к нему вектор Лапласа всегда лежит в плоскости этой орбиты.

### Задачи

1. Запишите векторный интеграл Лапласа в координатной форме.
2. Докажите справедливость следующего соотношения:

$$\lambda^2 = K^2 + h\sigma^2, \quad (6)$$

связывающего константы трех интегралов задачи двух тел.

## § 5. УРАВНЕНИЕ ОРБИТЫ СПУТНИКА

При помощи интеграла площадей и интеграла Лапласа можно получить уравнение орбиты спутника.

Перепишем эти интегралы:

$$\mathbf{r} \times \mathbf{v} = \sigma, \quad (1)$$

$$\sigma \times \mathbf{v} + K \frac{\mathbf{r}}{r} = -\lambda. \quad (2)$$

Рассмотрим сначала случай  $\sigma = 0$ . Тогда из (2)

$$\mathbf{r} = -\frac{\lambda}{K} \mathbf{r},$$

а это и есть уравнение прямолинейной орбиты.