

## О движении искусственного спутника Земли относительно центра масс

*П. П. Вчерашнюк*

Задача о движении искусственного спутника Земли относительно центра масс под действием гравитационного поля сил рассматривалась в работах [1, 2].

В настоящей статье рассматривается движение спутника относительно центра масс под действием сил притяжения Земли. Земля при этом рассматривается как однородный шар, а аэродинамическими силами пренебрегаем.

В первом приближении получены формулы для углов Эйлера, из которых следует результат, содержащийся в [1, 2].

Введем в рассмотрение ортогональный триэдр единичных векторов  $e_1, e_2, e_3$  с началом в центре Земли — фокусе эллиптической орбиты спутника;  $e_1$  направлен к перигею орбиты,  $e_2$  — в плоскости орбиты параллельно ее малой оси и в сторону движения от перигея к апогею; единичный вектор  $e_3 = e_1 \times e_2$  имеет направление перпендикуляра к плоскости орбиты. Возмущениями элементов орбиты спутника пренебрегаем; тогда векторы  $e_1, e_2, e_3$  остаются неизменно направленными в пространстве. Ориен-

тацию осей триэдра  $Oxyz$  (единичные векторы  $\bar{i}, \bar{j}, \bar{k}$ ), связанных со спутником, задаем эйлеровыми углами  $\varphi, \psi, \theta$ . В отношении физических характеристик спутника считаем, что  $A = B$  и  $\frac{C-A}{C} = \varepsilon$  — величина малая.

Здесь  $A, B, C$  — главные центральные моменты инерции спутника. При этих условиях рассматриваемую здесь задачу будем решать, пользуясь методикой, изложенной в работе [3].

Известно, что гамильтониан данной задачи имеет вид

$$H = \frac{1}{2} \left[ \frac{p_\theta^2}{A} + \frac{(p_\psi - p_\varphi \cos \theta)^2}{A \sin^2 \theta} \right] + \frac{3}{2} n^2 \frac{a^3}{r^3} (C - A) \sin^2 \theta \sin^2 (\psi - \sigma), \quad (1)$$

где  $n$  — среднее движение спутника,  $a$  — большая полуось орбиты,  $\sigma$  — истинная аномалия

Согласно [3] гамильтониан (1) запишем в виде

$$H = H_0 + \varepsilon H_1. \quad (2)$$

где

$$H_0 = \frac{1}{2} \left[ \frac{p_\theta^2}{A} + \frac{(p_\psi - p_\varphi \cos \theta)^2}{A \sin^2 \theta} \right], \quad (3)$$

$$H_1 = b \sin^2 \theta \sin^2 (\psi - \sigma). \quad (4)$$

$$b = \frac{3}{2} n^2 C \frac{a^3}{r^3}.$$

Уравнение Гамильтона—Остроградского, соответствующее функции  $H_0$  в виде (3) с учетом, что  $\psi$  и  $\varphi$  — циклические координаты, будет иметь вид

$$\left( \frac{\partial V}{\partial \theta} \right)^2 + \frac{(a_\psi - a_\varphi \cos \theta)^2}{\sin^2 \theta} = 2Ah, \quad (5)$$

где  $a_\psi, a_\varphi, h$  — постоянные. После интегрирования уравнения (5), согласно теореме Якоби—Остроградского, получим:

$$\frac{\partial V}{\partial h} = t + b_\theta = \int \frac{A \sin \theta d\theta}{V \Phi(\cos \theta)}, \quad (6)$$

$$\frac{\partial V}{\partial a_\psi} = b_\psi - \psi = - \int \frac{(a_\psi - a_\varphi \cos \theta) d\theta}{\sin \theta V \Phi(\cos \theta)}, \quad (7)$$

$$\frac{\partial V}{\partial a_\varphi} = b_\varphi - \varphi = - \int \frac{(a_\psi - a_\varphi \cos \theta) \cos \theta d\theta}{\sin \theta V \Phi(\cos \theta)}, \quad (8)$$

где

$$\Phi(\cos \theta) = 2Ah \sin^2 \theta - (a_\psi - a_\varphi \cos \theta) = a_1 + b_1 \cos \theta + c_1 \cos^2 \theta,$$

$$a_1 = 2Ah - a_\psi^2, \quad b_1 = 2a_\psi a_\varphi, \quad c_1 = -(2Ah + a_\varphi^2), \quad (9)$$

$$\Delta = 4a_1 c_1 - b_1^2 = -8Ah(2Ah + a_\psi^2 - a_\varphi^2).$$

Вычисляя интегралы (6), (7), (8), получаем

$$\cos \theta = \frac{\sqrt{-\Delta} \cos \tau - b_1}{2c_1}, \quad (10)$$

$$\psi - b_\psi = \text{arc tg} \frac{(a_\psi + a_\varphi) \sqrt{-c_1} \text{tg} \frac{\tau}{2}}{-c_1 + a_\psi a_\varphi + \sqrt{-\frac{\Delta}{4}}} + \text{arc tg} \frac{(a_\psi + a_\varphi) \sqrt{-c_1} \text{tg} \frac{\tau}{2}}{-c_1 - a_\psi a_\varphi + \sqrt{-\frac{\Delta}{4}}}, \quad (11)$$

$$\varphi - b_{\varphi} = -\operatorname{arc\,tg} \frac{(a_{\psi} - a_{\varphi}) \sqrt{-c_1} \operatorname{tg} \frac{\tau}{2}}{-c_1 - a_{\psi} a_{\varphi} + \sqrt{-\frac{\Delta}{4}}} + \operatorname{arc\,tg} \frac{(a_{\psi} + a_{\varphi}) \sqrt{-c_1} \operatorname{tg} \frac{\tau}{2}}{-c_1 + a_{\psi} a_{\varphi} - \sqrt{-\frac{\Delta}{4}}}, \quad (12)$$

где

$$\tau = \frac{\sqrt{-c_1}(t + b_{\theta})}{A}, \quad (13)$$

$b_{\theta}$ ,  $b_{\varphi}$ ,  $b_{\psi}$  — произвольные постоянные.

Принимая во внимание (9) и (13), формулу (10) запишем в виде

$$\cos \theta = N - M \cos G(t + b_{\theta}), \quad (14)$$

где

$$N = \frac{a_{\varphi} a_{\psi}}{2Ah + a_{\varphi}^2}, \quad G = \frac{\sqrt{2Ah + a_{\varphi}^2}}{A}, \quad M = \frac{\sqrt{2Ah(2Ah + a_{\varphi}^2 - a_{\psi}^2)}}{2Ah}. \quad (15)$$

Чтобы учесть влияние гравитационной силы на движение спутника, выразим правую часть (4) через  $h$ ,  $a_{\varphi}$ ,  $a_{\psi}$ ,  $b_{\theta}$ ,  $b_{\varphi}$ ,  $b_{\psi}$ , которые будем считать не постоянными, а функциями времени. При этом заметим, что правая часть равенства (4) содержит две группы периодичностей, а именно по аргументам:  $\sigma$  — периодом обращения спутника по орбите и  $\psi$  — периодом прецессии оси спутника.

Для упрощения задачи в дальнейшем не будем учитывать ни долгопериодических, ни короткопериодических возмущений. В связи с этим выражение (4) следует усреднить по аргументам  $\sigma$  и  $\psi$ . Однако при усреднении по переменной  $\sigma$  следует учесть, что

$$\frac{a^3}{r^3} = \frac{1}{(1 - l^2)^3} (1 + l \cos \sigma)^3,$$

где  $l$  — эксцентриситет.

Так как эксцентриситеты существующих спутников малы, то дальнейшие вычисления проводятся нами для круговой орбиты ( $l = 0$ ). После усреднения выражение (4) примет вид

$$H_1 = \frac{1}{2} b \sin^2 \theta. \quad (16)$$

Подставляя (14) в (16), получаем

$$H_1 = \frac{b}{2} (1 - N^2 + 2NM \cos \tau - M^2 \cos^2 \tau). \quad (17)$$

Система дифференциальных уравнений для определения новых переменных  $h$ ,  $a_{\varphi}$ ,  $a_{\psi}$ ,  $b_{\theta}$ ,  $b_{\varphi}$ ,  $b_{\psi}$  с учетом (15) и (17) после усреднения по явно входящему времени примет следующий вид:

$$\begin{aligned} \frac{db_{\theta}}{dt} &= \frac{\epsilon b A [2Ah(a_{\psi}^2 + a_{\varphi}^2) + a_{\varphi}^2(a_{\psi}^2 - 5a_{\varphi}^2)]}{2(2Ah + a_{\varphi}^2)^3}, & \frac{dh}{dt} &= 0, \\ \frac{db_{\psi}}{dt} &= \frac{\epsilon b 2a_{\psi}(a_{\psi}^2 - Ah)}{2(2Ah + a_{\varphi}^2)^2}, & \frac{da_{\psi}}{dt} &= 0, \\ \frac{db_{\varphi}}{dt} &= \frac{\epsilon b 2a_{\varphi}[a_{\psi}^2(4Ah - a_{\varphi}^2) - Ah(2Ah + a_{\varphi}^2)]}{2(2Ah + a_{\varphi}^2)^3}, & \frac{da_{\varphi}}{dt} &= 0. \end{aligned} \quad (18)$$

Интегрируя систему дифференциальных уравнений (18) и подставляя вместо  $\varepsilon$  и  $b$  их значения, получаем:  $h = \text{const.}$ ,  $a_\psi = \text{const.}$ ,  $a_\varphi = \text{const.}$ ,

$$b_\theta = \frac{3n^2}{4} (C - A) \frac{A [2Ah (a_\psi^2 + a_\varphi^2) + a_\psi^2 (a_\varphi^2 - 5a_\psi^2)]}{(2Ah + a_\psi^2)^3} t + b'_\theta,$$

$$b_\psi = \frac{3n^2}{2} (C - A) \frac{a_\psi (a_\varphi^2 - Ah)}{(2Ah + a_\psi^2)^2} t + b'_\psi, \quad (19)$$

$$b_\varphi = \frac{3n^2}{2} (C - A) \frac{a_\varphi [a_\psi^2 (4Ah - a_\varphi^2) - Ah (2Ah + a_\psi^2)]}{(2Ah + a_\psi^2)^3} t + b'_\varphi,$$

где  $b'_\theta$ ,  $b'_\psi$ ,  $b'_\varphi$  — новые произвольные постоянные. Подставляя затем найденные выражения для  $h$ ,  $a_\varphi$ ,  $a_\psi$ ,  $b_\theta$ ,  $b_\psi$ ,  $b_\varphi$  в (10) — (12), получаем выражения для углов Эйлера в первом приближении:

$$\cos \theta = \frac{\sqrt{-\Delta} \cos \tau - b_1}{2c_1}, \quad (20)$$

$$\psi = \arctg \frac{(a_\psi + a_\varphi) \sqrt{-c_1} \operatorname{tg} \frac{\tau}{2}}{-c_1 + a_\psi a_\varphi - \sqrt{-\frac{\Delta}{4}}} + \arctg \frac{(a_\psi - a_\varphi) \sqrt{-c_1} \operatorname{tg} \frac{\tau}{2}}{-c_1 - a_\psi a_\varphi + \sqrt{-\frac{\Delta}{4}}} +$$

$$+ \frac{3n^2}{2} (C - A) \frac{a_\psi (a_\varphi^2 - Ah)}{(2Ah + a_\psi^2)^2} t + b'_\psi, \quad (21)$$

$$\varphi = -\arctg \frac{(a_\psi - a_\varphi) \sqrt{-c_1} \operatorname{tg} \frac{\tau}{2}}{-c_1 - a_\psi a_\varphi + \sqrt{-\frac{\Delta}{4}}} + \arctg \frac{(a_\psi + a_\varphi) \sqrt{-c_1} \operatorname{tg} \frac{\tau}{2}}{-c_1 + a_\psi a_\varphi - \sqrt{-\frac{\Delta}{4}}} +$$

$$+ \frac{3n^2}{2} (C - A) \frac{a_\varphi [a_\psi^2 (4Ah - a_\varphi^2) - Ah (2Ah + a_\psi^2)]}{(2Ah + a_\psi^2)^3} t + b'_\varphi, \quad (22)$$

где

$$\tau = \frac{\sqrt{-c_1}}{A} \left\{ 1 + \frac{3n^2}{4} (C - A) \frac{A [2Ah (a_\psi^2 + a_\varphi^2) + a_\psi^2 (a_\varphi^2 - 5a_\psi^2)]}{(2Ah + a_\psi^2)^3} \right\} t + \frac{\sqrt{-c_1}}{A} b'_\theta. \quad (23)$$

Если вектор  $\vec{e}_3$  направить вдоль вектора кинетического момента, то легко показать, что в этом случае (сохраняя прежние обозначения для углов Эйлера) формулы (20) — (22) примут следующий вид:

$$\theta = \theta_0,$$

$$\psi = \left( \frac{a_\psi}{A} - \frac{3n^2}{2} \frac{C - A}{cr_0} \cos^3 \theta_0 \right) t + \gamma, \quad (24)$$

$$\varphi = \frac{3n^2}{4} \frac{C - A}{cr_0} (3 - 5 \cos^2 \theta_0) \cos^2 \theta_0 t + \beta,$$

где  $\gamma$  и  $\beta$  — произвольные постоянные,  $r_0$  — постоянная угловая скорость собственного вращения спутника.

Из формул (24) имеем:

$$\dot{\psi} = \frac{a_{\psi}}{A} - \frac{3n^2}{2} \frac{C-A}{cr_0} \cos^3 \theta_0, \quad (25)$$
$$\dot{\varphi} = \frac{3n^2}{4} \frac{C-A}{cr_0} (3 - 5 \cos^2 \theta_0) \cos^2 \theta_0.$$

Для этого случая в работе [2] показано, что вектор  $\vec{K}$  имеет постоянную величину и вращается с угловой скоростью

$$\Omega = \frac{3n^2}{4} \frac{C-A}{cr_0} \cos \theta_0 (1 - 3 \cos^2 \theta_0) \cos \theta_1. \quad (26)$$

где  $\theta_1$  — угол между вектором  $\vec{K}$  и перпендикуляром к плоскости орбиты спутника, вокруг направления перпендикулярного к той же плоскости.

Формулы (25) и (26) показывают, что искусственный спутник Земли совершает регулярную прецессию вокруг прецессирующего с угловой скоростью  $\Omega$  вектора  $\vec{K}$ , сохраняющего постоянную величину. Следовательно, в рассматриваемом случае вращение искусственного спутника Земли около центра масс представляет возмущенную регулярную прецессию. Эффект возмущения регулярной прецессии, как видно из тех же формул, объясняется несферичностью ( $A \neq C$ ) эллипсоида инерции искусственного спутника Земли.

#### ЛИТЕРАТУРА

1. В. В. Белецкий, Движение искусственного спутника Земли относительно центра масс, Сб. «Искусственные спутники Земли», № 1, Изд-во АН СССР, 1958.
2. А. И. Лурье, Аналитическая механика, Физматгиз, М., 1961.
3. П. П. Вчерашнюк, К вопросу об интегрировании канонических уравнений методом усреднения, Тр. конференции аспирантов и сотрудников Ин-та матем. АН УССР, Изд-во Ин-та матем. АН УССР, К., 1963.

Поступила 10. I 1963 г.  
Киев