

# Вестник МОСКОВСКОГО УНИВЕРСИТЕТА

№ 5 — 1964

Х. Х. АХМАД

## АНАЛИТИЧЕСКИЕ МЕТОДЫ ОПРЕДЕЛЕНИЯ ВОЗМУЩЕНИЙ ГИПЕРБОЛИЧЕСКИХ ЭЛЕМЕНТОВ

### Введение

В предыдущей работе [1] мы вывели дифференциальные уравнения для оскулирующих гиперболических элементов типа Лагранжа и получили разложение пертурбационной функции для случая гиперболического движения по степеням отношения полуосей в двух вариантах: внутреннем и внешнем.

В данной работе мы даем формулы, определяющие возмущения первого порядка гиперболических элементов для обоих вариантов: внутреннего с точностью до третьей степени отношения полуосей и внешнего с точностью до второй степени отношения полуосей.

При нахождении возмущаемого тела в непосредственной близости от возмущающего элемента первого претерпевают сильные изменения, так что рассчитанные нами возмущения дают недостаточно точное представление о действительных возмущениях. Поэтому нужно произвести дополнительное исследование возмущений элементов при прохождении возмущаемого тела через сферу действия возмущающего.

### § 1. Начальные члены разложения пертурбационной функции

Выпишем начальные члены полученных нами разложений [1] для двух вариантов, ограничиваясь членами второй степени отношения полуосей включительно. Нетрудно убедиться, что формулы для этих разложений имеют следующий окончательный вид.

Для внутреннего варианта

$$\begin{aligned} a_j R_1 = & \frac{3}{4} \left( \frac{a}{a_j} \right)^2 \left[ \left[ \left[ \frac{1}{12} + \frac{1}{4} \cos 2i + \frac{1}{2} \sin^2 i \cos 2\lambda \cos 2\beta N + \right. \right. \right. \\ & \left. \left. \left. + \frac{1}{2} \sin^2 i \sin 2\lambda \sin 2\beta N \right] \left[ 1 + \frac{e^2}{2} - 2e \operatorname{ch} u + \frac{e^2}{2} \operatorname{ch} 2u \right] + \right. \\ & \left. \left. + \left[ \frac{1}{4} \cos 2\beta N \left\{ (3 + \cos 2i) \cos 2\omega \cos 2\lambda - 4 \cos i \sin 2\omega \sin 2\lambda \right\} + \right. \right. \right. \end{aligned}$$

$$\begin{aligned}
& + \frac{1}{4} \sin 2\beta N \left\{ (3 + \cos 2i) \cos 2\omega \sin 2\lambda + 4 \cos i \sin 2\omega \cos 2\lambda \right\} + \\
& + \frac{1}{2} \sin^2 i \cos 2\omega \left[ \frac{3e^2}{2} - 2e \operatorname{ch} u + \left( 1 - \frac{e^2}{2} \right) \operatorname{ch} 2u \right] - \\
& - \sqrt{e^2 - 1} \left[ \frac{1}{4} \cos 2\beta N \left\{ (3 + \cos 2i) \sin 2\omega \cos 2\lambda + 4 \cos i \cos 2\omega \sin 2\lambda \right\} + \right. \\
& + \frac{1}{4} \sin 2\beta N \left\{ (3 + \cos 2i) \sin 2\omega \sin 2\lambda - 4 \cos i \cos 2\omega \cos 2\lambda \right\} + \\
& \left. + \frac{1}{2} \sin^2 i \sin 2\omega \right] [2e \operatorname{sh} u - \operatorname{sh} 2u] \left. \right] + \dots \quad (1)
\end{aligned}$$

Для внешнего варианта:

$$\begin{aligned}
aR_1 = & - \sum_{\nu=1}^{\infty} \Psi_{\nu}^{(0,0)}(e) \cdot E^{-\nu u} + \left( \frac{a_j}{a} \right) \sum_{\nu=2}^{\infty} [\cos \Gamma \{ \cos \omega \Psi_{\nu}^{(1,1)}(e) - \sin \omega \Phi_{\nu}^{(1,1)}(e) \} + \\
& + \cos i \sin \Gamma \{ \sin \omega \Psi_{\nu}^{(1,1)}(e) + \cos \omega \Phi_{\nu}^{(1,1)}(e) \}] \cdot E^{-\nu u} - \\
& - \frac{3}{4} \left( \frac{a_j}{a} \right)^2 \sum_{\nu=3}^{\infty} \left[ \cos 2\Gamma \left\{ \frac{1}{4} (3 + \cos 2i) (\Psi_{\nu}^{(2,2)}(e) \cos 2\omega - \Phi_{\nu}^{(2,2)}(e) \sin 2\omega) + \right. \right. \\
& + \frac{1}{2} \sin^2 i \Psi_{\nu}^{(2,0)}(e) \left. \right\} + \sin 2\Gamma \cos i \{ \Psi_{\nu}^{(2,2)}(e) \sin 2\omega + \\
& + \Phi_{\nu}^{(2,2)}(e) \cos 2\omega \} + \frac{1}{2} \sin^2 i \{ \Psi_{\nu}^{(2,2)}(e) \cos 2\omega - \Phi_{\nu}^{(2,2)}(e) \sin 2\omega \} + \\
& + \frac{1}{12} \Psi_{\nu}^{(2,0)}(e) (1 + 3 \cos 2i) \left. \right] E^{-\nu u} + \\
& + \dots - \\
& - \left( \frac{a}{a_j} \right)^2 \{ \cos \omega \cos \Gamma + \sin \omega \sin \Gamma \cos i \} (e - \operatorname{ch} u) - \\
& - \sqrt{e^2 - 1} \{ \sin \omega \cos \Gamma - \cos \omega \sin \Gamma \cos i \} \operatorname{sh} u, \quad (2)
\end{aligned}$$

где  $R_1$  — функция, связанная с пертурбационной функцией  $R$  соотношением

$$R = k^2 m_j R_1, \quad (3)$$

а  $m_j$  — масса Юпитера\*.

Далее, через  $a$  в этих формулах обозначены действительная полуось,  $e$  — эксцентриситет и  $\omega$  — угловое расстояние перицентра от узла,  $i$  — взаимная наклонность плоскостей орбит;  $\lambda$  определяется формулой

$$\lambda = \beta N_0 + \Omega,$$

где  $\beta = \frac{n_j}{n'}$ , т. е. отношение среднего движения Юпитера к аналогу среднего движения кометы,  $N_0$  — аналог средней аномалии в эпоху,

\* Возмущающее тело называем Юпитером, а возмущаемое — кометой.

$\Omega$  — долгота узла кометной орбиты,  $u$ ,  $N$  — аналог эксцентрической и средней аномалий, они связаны аналогом уравнения Кеплера

$$e \operatorname{sh} u - u = N = n'(t - t_0) + N_0,$$

$\Gamma = \theta_j - \Omega$ , где  $\theta_j$  — долгота Юпитера. Наконец,  $\Psi_v^{(n,s)}(e)$ ,  $\Phi_v^{(n,s)}(e)$  некоторые функции от эксцентриситета, определенные в работе [2].

## § 2. Преобразование дифференциальных уравнений для гиперболических оскулирующих элементов

Пертурбационная функция для обоих вариантов — внутреннего и внешнего — имеет, как было указано, форму (3). Заметим, что, принимая массу центрального тела за единицу, получим

$$n^2 a^3 = k^2 (1 + m),$$

где  $m$  — масса кометы. Следовательно, можно представить (3) в виде

$$R = \frac{m_j}{1 + m} n^2 a^3 R_1.$$

Следует указать, что  $e$  входит в правые части выражений (1) и (2) явно, а также через  $u$ ; через  $u$  входит и  $N_0$ . С другой стороны, нужно обратить внимание на то, что  $\frac{\sin q \Gamma}{\cos}$  ( $\Gamma = \theta_j - \Omega$ ) зависит только от  $\Omega$  из элементов возмущаемой гиперболической орбиты.

Далее,  $R$ , как видно из формул (1), (2), выражается через элементы орбиты,  $\frac{\operatorname{sh} q' u}{\operatorname{ch}}$  и  $\frac{\sin q'' \beta N}{\cos}$ , где  $q'$ ,  $q''$  — целые числа. После некоторых попыток мы решили взять в качестве новой независимой переменной аналог эксцентрической аномалии  $u$  вместо  $t$  и разложить  $\frac{\sin q \beta N}{\cos}$  по произведению  $\frac{\sin}{\cos}$  кратных  $\beta u$  на  $\frac{\operatorname{sh}}{\operatorname{ch}}$  кратных  $u$ . Тогда и только тогда при интегрировании уравнений для оскулирующих элементов получаются табличные интегралы.

Приступим сначала к разложению  $\frac{\sin q \beta N}{\cos}$ . Имеем

$$\cos q \beta N + j \sin q \beta N = E^{jq \beta N} = E^{jq \beta e \operatorname{sh} u - u}, \quad (j = \sqrt{-1}).$$

Обозначая  $E^u$  через  $z$  и используя разложение производящей функции функций Бесселя, напомним

$$E^{jq \beta e \operatorname{sh} u} = E^{\frac{jq \beta e}{2} (z - z^{-1})} = \sum_{\nu=-\infty}^{+\infty} \tau_\nu(jq \beta e) z^\nu,$$

где через  $\tau_\nu(jq \beta e)$  обозначена функция Бесселя индекса  $\nu$  и чисто мнимого аргумента ( $jq \beta e$ ).

Используя свойство функции Бесселя, напомним

$$\begin{aligned} E^{jq \beta e \operatorname{sh} u} &= \sum_{\nu=-\infty}^{-1} \tau_\nu(jq \beta e) z^\nu + \tau_0(jq \beta e) + \sum_{\nu=+1}^{+\infty} \tau_\nu(jq \beta e) z^\nu = \\ &= \tau_0(jq \beta e) + \sum_{\nu=1}^{\infty} [\tau_\nu(jq \beta e) z^\nu + (-1)^\nu \tau_\nu(jq \beta e) z^{-\nu}] = \end{aligned}$$

$$\begin{aligned}
&= \tau_0(jq\beta e) + 2 \sum_{\nu=1}^{\infty} \left[ \tau_{\nu}(jq\beta e) \frac{E^{\nu u} + (-1)^{\nu} E^{-\nu u}}{2} \right] = \\
&= \tau_0(jq\beta e) + 2 \sum_{\nu=1}^{\infty} \left[ \tau_{2\nu}(jq\beta e) \operatorname{ch} 2\nu u + \tau_{2\nu-1}(jq\beta e) \operatorname{sh} (2\nu-1) u \right]. \quad (4)
\end{aligned}$$

Нетрудно убедиться, что

$$\tau_{2\nu}(jx) = (-1)^{\nu} I_{2\nu}(x), \quad \tau_{2\nu-1}(jx) = -j (-1)^{\nu} I_{2\nu-1}(x),$$

где

$$I_{\nu}(x) = \sum_{\gamma=0}^{\infty} \frac{1}{\gamma! (\gamma+\nu)!} \left( \frac{x}{2} \right)^{\nu+2\gamma}.$$

Очевидно,  $I_{\nu}(x)$  — абсолютно сходящийся ряд при всех значениях  $x$ , причем для этой функции построены таблицы.

Умножая (4) на  $E^{-jq\beta u} = \cos q\beta u - j \sin q\beta u$  и отождествляя действительные и мнимые части, получим

$$\begin{aligned}
\sin q\beta N = & -I_0(q\beta e) \sin q\beta u - 2 \sum_{\nu=1}^{\infty} (-1)^{\nu} \left[ I_{2\nu}(q\beta e) \operatorname{ch} 2\nu u \sin q\beta u + \right. \\
& \left. + I_{2\nu-1}(q\beta e) \operatorname{sh} (2\nu-1) u \cos q\beta u \right], \quad (5)
\end{aligned}$$

$$\begin{aligned}
\cos q\beta N = & I_0(q\beta e) \cos q\beta u + 2 \sum_{\nu=1}^{\infty} (-1)^{\nu} \left[ I_{2\nu}(q\beta e) \operatorname{ch} 2\nu u \cos q\beta u - \right. \\
& \left. - I_{2\nu-1}(q\beta e) \operatorname{sh} (2\nu-1) u \sin q\beta u \right]. \quad (6)
\end{aligned}$$

Перейдем теперь к определению дифференциальной зависимости новой независимой переменной  $u$  от старой  $t$ . Продифференцировав  $u$  по  $t$ , получим

$$\frac{du}{dt} = \frac{\partial u}{\partial t} + \left( \frac{du}{dt} \right),$$

где  $\left( \frac{du}{dt} \right)$  — производная, соответствующая зависимости возмущенного  $u$  от времени, но только через посредство оскулирующих элементов.

Применяя основную операцию к формуле  $r = a(e \operatorname{ch} u - 1)$  и учитывая, что

$$\frac{\partial u}{\partial t} = \frac{n'}{e \operatorname{ch} u - 1},$$

окончательно получим

$$\frac{du}{dt} = \Lambda \frac{n'}{e \operatorname{ch} u - 1},$$

где

$$\Lambda = 1 + \frac{m_j}{1+m} \frac{a(e \operatorname{ch} u - 1)}{e^2 \operatorname{sh} u} \left[ \{(1+e^2) \operatorname{ch} u - 2e\} \cdot \frac{\partial R_1}{\partial N_0} - \sqrt{e^2 - 1} \operatorname{ch} u \cdot \frac{\partial R_1}{\partial \omega} \right].$$

Тогда уравнения для гиперболических оскулирующих элементов преобразуются к следующему виду:

$$\begin{aligned}
 \frac{da}{du} &= -\frac{1}{\Lambda} \frac{2m_j}{1+m} a^2 (e \operatorname{ch} u - 1) \frac{\partial R_1}{\partial N_0}, \\
 \frac{de}{du} &= \frac{1}{\Lambda} \frac{m_j}{1+m} a (e \operatorname{ch} u - 1) \left\{ \frac{e^2 - 1}{e} \frac{\partial R_1}{\partial N_0} + \frac{\sqrt{e^2 - 1}}{e} \cdot \frac{\partial R_1}{\partial \omega} \right\}, \\
 \frac{dN_0}{du} &= \frac{1}{\Lambda} \frac{m_j}{1+m} (e \operatorname{ch} u - 1) \left\{ 2a^2 \frac{\partial R_1}{\partial a} - \frac{a(e^2 - 1)}{e} \cdot \frac{\partial R_1}{\partial e} \right\}, \\
 \frac{d\Omega}{du} &= \frac{1}{\Lambda} \frac{m_j}{1+m} \frac{a \operatorname{cosec} i}{\sqrt{e^2 - 1}} (e \operatorname{ch} u - 1) \frac{\partial R_1}{\partial i}, \\
 \frac{d\omega}{du} &= -\frac{1}{\Lambda} \frac{m_j}{1+m} (e \operatorname{ch} u - 1) \left\{ \frac{a\sqrt{e^2 - 1}}{e} \frac{\partial R_1}{\partial e} + \frac{a \operatorname{ctg} i}{\sqrt{e^2 - 1}} \cdot \frac{\partial R_1}{\partial i} \right\}, \\
 \frac{di}{du} &= \frac{1}{\Lambda} \frac{m_j}{1+m} (e \operatorname{ch} u - 1) \left\{ \frac{a \operatorname{ctg} i}{\sqrt{e^2 - 1}} \frac{\partial R_1}{\partial \omega} - \frac{a \operatorname{cosec} i}{\sqrt{e^2 - 1}} \cdot \frac{\partial R_1}{\partial \lambda} \right\}.
 \end{aligned} \tag{7}$$

Вводя вспомогательные величины  $L_1, L_2 \dots L_6$ , при помощи равенств

$$\begin{aligned}
 \frac{dL_1}{du} &= -\frac{1}{\Lambda} \frac{2m_j}{1+m} a^2 (e \operatorname{ch} u - 1) \frac{\partial R_1}{\partial N_0}, \\
 \frac{dL_2}{du} &= \frac{1}{\Lambda} \frac{m_j}{1+m} \frac{a\sqrt{e^2 - 1}}{e} (e \operatorname{ch} u - 1) \frac{\partial R_1}{\partial \omega}, \\
 \frac{dL_3}{du} &= \frac{1}{\Lambda} \frac{2m_j}{1+m} a^2 (e \operatorname{ch} u - 1) \frac{\partial R_1}{\partial a}, \\
 \frac{dL_4}{du} &= \frac{1}{\Lambda} \frac{m_j}{1+m} \frac{a(e^2 - 1)}{e} (e \operatorname{ch} u - 1) \frac{\partial R_1}{\partial e}, \\
 \frac{dL_5}{du} &= \frac{1}{\Lambda} \frac{m_j}{1+m} \frac{a \operatorname{cosec} i}{\sqrt{e^2 - 1}} (e \operatorname{ch} u - 1) \frac{\partial R_1}{\partial i}, \\
 \frac{dL_6}{du} &= \frac{1}{\Lambda} \frac{m_j}{1+m} \frac{a \operatorname{cosec} i}{\sqrt{e^2 - 1}} (e \operatorname{ch} u - 1) \frac{\partial R_1}{\partial \lambda}
 \end{aligned} \tag{8}$$

уравнениям (7) можно придать следующий вид:

$$\begin{aligned}
 \frac{da}{du} &= \frac{dL_1}{du}, & \frac{de}{du} &= -\frac{1}{2a} \frac{e^2 - 1}{e} \frac{dL_1}{du} + \frac{dL_2}{du}, \\
 \frac{dN_0}{du} &= \frac{dL_3}{du} - \frac{dL_4}{du}, & \frac{d\Omega}{du} &= \frac{dL_5}{du}, \\
 \frac{d\omega}{du} &= -\frac{1}{\sqrt{e^2 - 1}}, & \frac{dL_4}{du} &= \cos i \frac{dL_5}{du}, & \frac{di}{du} &= \frac{e \operatorname{ctg} i}{e^2 - 1} \frac{dL_2}{du} - \frac{dL_6}{du}.
 \end{aligned}$$

Если хотим определить возмущения гиперболических элементов  $\delta^{(1)} a, \delta^{(1)} e, \dots, \delta_i^{(1)}$  первого порядка относительно возмущающей массы, то при интегрировании уравнений (8) нужно, с одной стороны, считать элементы постоянными, с другой стороны, нужно взять  $\Lambda = 1$ . Обозначая  $L_1, L_2 \dots L_6$  в этом случае через  $L_1^{(1)}, L_2^{(1)} \dots L_6^{(1)}$ , получим

$$\begin{aligned} \delta^{(1)} a &= L_1^{(1)}, \quad \delta^{(1)} e = -\frac{1}{2a} \frac{e^2 - 1}{e} L_1^{(1)} + L_2^{(1)}, \\ \delta^{(1)} N_0 &= L_3^{(1)} - L_4^{(1)}, \quad \delta^{(1)} \Omega = L_5^{(1)}, \\ \delta \omega^{(1)} &= -\frac{1}{\sqrt{e^2 - 1}} L_4^{(1)} - \cos i L_5^{(1)}, \quad \delta_i^{(1)} = \frac{e}{e^2 - 1} \operatorname{ctg} i L_2^{(1)} - L_6^{(1)}. \end{aligned} \quad (9)$$

### § 3. Возмущения элементов первого порядка

Нами получены все приближенные выражения  $L_1^{(1)}, L_2^{(1)}, \dots, L_6^{(1)}$ . Однако здесь считаем возможным привести формулы только для  $L_1^{(1)}, L_2^{(1)}, L_6^{(1)}$ , позволяющие, как видно из (9), определить приближенные формулы для  $\delta_a^{(1)}, \delta_e^{(1)}, \delta_i^{(1)}$ .

Случай внутреннего варианта. Прежде чем привести формулы, определяющие  $L_1^{(1)}, L_2^{(1)}, L_6^{(1)}$  в случае внутреннего варианта, введем некоторые обозначения.

Обозначим через  $\Pi_{a,b}^{(i)}(u)$  ( $i = 1, 2, 3, 4$ ) интегралы следующего вида:

$$\begin{aligned} \Pi_{a,b}^{(1)}(u) &= \int \operatorname{sh} au \sin budu, & \Pi_{a,b}^{(2)}(u) &= \int \operatorname{sh} au \cos budu, \\ \Pi_{a,b}^{(3)}(u) &= \int \operatorname{ch} au \sin budu, & \Pi_{a,b}^{(4)}(u) &= \int \operatorname{ch} au \cos budu. \end{aligned}$$

Обозначим, кроме того, через  $X_{a,q}^{(i)}(u)$  ( $i = 1, 2, 3, 4$ ) интегралы следующего вида:

$$\begin{aligned} X_{a,q}^{(1)}(u) &= \int \operatorname{sh} au \sin q\beta N du, & X_{a,q}^{(2)}(u) &= \int \operatorname{sh} au \cos q\beta N du, \\ X_{a,q}^{(3)}(u) &= \int \operatorname{ch} au \sin q\beta N du, & X_{a,q}^{(4)}(u) &= \int \operatorname{ch} au \cos q\beta N du. \end{aligned} \quad (10)$$

Подставляя вместо  $\frac{\sin q\beta N}{\cos}$  в (10) их разложения (5), (6) и интегрируя (10), получим

$$\begin{aligned} X_{a,q}^{(1)}(u) &= I_0(q\beta e) \Pi_{a,q\beta}^{(1)}(u) + \sum_{v=1}^{\infty} (-1)^v \left[ I_{2v}(q\beta e) \left\{ \Pi_{a+2v,q\beta}^{(1)}(u) + \Pi_{a-2v,q\beta}^{(1)}(u) \right\} + \right. \\ &\quad \left. + I_{2v-1}(q\beta e) \left\{ \Pi_{a+2v-1,q\beta}^{(4)}(u) - \Pi_{a-2v+1,q\beta}^{(4)}(u) \right\} \right], \\ X_{a,q}^{(2)}(u) &= I_0(q\beta e) \Pi_{a,q\beta}^{(2)}(u) + \sum_{v=1}^{\infty} (-1)^v \left[ I_{2v}(q\beta e) \left\{ \Pi_{a+2v,q\beta}^{(2)}(u) + \Pi_{a-2v,q\beta}^{(2)}(u) \right\} - \right. \\ &\quad \left. - I_{2v-1}(q\beta e) \left\{ \Pi_{a+2v-1,q\beta}^{(3)}(u) - \Pi_{a-2v+1,q\beta}^{(3)}(u) \right\} \right], \\ X_{a,q}^{(3)}(u) &= I_0(q\beta e) \Pi_{a,q\beta}^{(3)}(u) + \sum_{v=1}^{\infty} (-1)^v \left[ I_{2v}(q\beta e) \left\{ \Pi_{a+2v,q\beta}^{(3)}(u) + \Pi_{a-2v,q\beta}^{(3)}(u) \right\} + \right. \\ &\quad \left. + I_{2v-1}(q\beta e) \left\{ \Pi_{a+2v-1,q\beta}^{(2)}(u) - \Pi_{a-2v+1,q\beta}^{(2)}(u) \right\} \right], \end{aligned}$$

$$X(u) = I_{\alpha, q}^{(4)} (q\beta e) \Pi(u) + \sum_{\nu=1}^{\infty} (-1)^{\nu} [ I_{2\nu}^{(4)} \{ \Pi_{\alpha+2\nu, q\beta}^{(4)}(u) + \Pi_{\alpha-2\nu, q\beta}^{(4)}(u) \} - I_{2\nu-1}^{(4)} \{ \Pi_{\alpha+2\nu-1, q\beta}^{(4)}(u) - \Pi_{\alpha-2\nu+1, q\beta}^{(4)}(u) \} ]. \quad (11)$$

Заметим, что операция почленного интегрирования, выполненная для получения (11), является законной, поскольку ряды (5) и (6) являются абсолютно сходящимися.

Теперь мы приведем окончательные приближенные формулы для  $L_1^{(1)}$ ,  $L_2^{(1)}$ ,  $L_6^{(1)}$ , полученные путем интегрирования уравнений (8). Считаем элементы постоянными и принимаем  $\Lambda = 1$ .

$$\begin{aligned} \frac{1}{a} L_1^{(1)} = & -\frac{2m_j}{1+m} \frac{a}{a_j} \left[ \left[ \frac{3}{4} \left( \frac{a}{a_j} \right)^2 \left[ \left( \frac{1}{12} + \frac{1}{4} \cos 2i \right) \left( -2e \operatorname{ch} u + \frac{e^2}{2} \operatorname{ch} 2u \right) + \right. \right. \right. \\ & + \frac{1}{2} \sin^2 i \cos 2\lambda \left\{ -2e X_{1,2}^{(2)}(u) + e^2 X_{2,2}^{(2)}(u) \right\} + \frac{1}{2} \sin^2 i \sin 2\lambda \left\{ -2e X_{1,2}^{(1)}(u) + e^2 X_{2,2}^{(1)}(u) \right\} + \\ & + \frac{1}{4} \{ (3 + \cos 2i) \cos 2\omega \cos 2\lambda - 4 \cos i \sin 2\omega \sin 2\lambda \} \left\{ -2e X_{1,2}^{(2)}(u) + (2 - e^2) X_{2,2}^{(2)}(u) \right\} + \\ & + \frac{1}{4} \{ (3 + \cos 2i) \cos 2\omega \sin 2\lambda + 4 \cos i \sin 2\omega \cos 2\lambda \} \left\{ -2e X_{1,2}^{(1)}(u) + (2 - e^2) X_{2,2}^{(1)}(u) \right\} + \\ & + \frac{1}{2} \sin^2 i \cos 2\omega \left\{ -2e \operatorname{ch} u + \left( 1 - \frac{e^2}{2} \right) \operatorname{ch} 2u \right\} - \frac{1}{4} \sqrt{e^2 - 1} \{ (3 + \cos 2i) \times \\ & \times \sin 2\omega \cos 2\lambda + 4 \cos i \cos 2\omega \sin 2\lambda \} \left\{ 2e X_{1,2}^{(4)}(u) - 2X_{2,2}^{(4)}(u) \right\} - \\ & - \frac{1}{4} \sqrt{e^2 - 1} \{ 3 + \cos 2i \} \sin 2\omega \sin 2\lambda - 4 \cos i \cos 2\omega \cos 2\lambda \} \left\{ 2e X_{1,2}^{(3)}(u) - 2X_{1,2}^{(3)}(u) \right\} - \\ & \left. - \frac{1}{2} \sqrt{e^2 - 1} \sin^2 i \sin 2\omega \{ 2e \operatorname{sh} u - \operatorname{sh} 2u \} \right] + \dots \Big] + \text{const.} \\ L_2^{(1)} = & \frac{m_j}{1+m} \frac{a}{a_j} \frac{\sqrt{e^2 - 1}}{e} \left[ \left[ \frac{3}{4} \left( \frac{a}{a_j} \right)^2 \left[ \frac{1}{2} \{ - (3 + \cos 2i) \sin 2\omega \cos 2\lambda - \right. \right. \right. \\ & - 4 \cos i \cos 2\omega \sin 2\lambda \} \left\{ -\frac{5}{2} e^2 X_{0,2}^{(4)}(u) + \frac{5}{4} e (e^2 + 2) X_{1,2}^{(4)}(u) - \frac{1}{2} (e^2 + 2) X_{2,2}^{(4)}(u) - \right. \\ & - \frac{e}{4} (e^2 - 2) X_{3,2}^{(4)}(u) \} + \frac{1}{2} \{ - (3 + \cos 2i) \sin 2\omega \sin 2\lambda + 4 \cos i \cos 2\omega \cos 2\lambda \} \times \\ & \times \left\{ -\frac{5}{2} e^2 X_{0,2}^{(3)}(u) + \frac{5}{4} e (e^2 + 2) X_{1,2}^{(3)}(u) - \frac{1}{2} (e^2 + 2) X_{2,2}^{(3)}(u) - \frac{e}{4} (e^2 - 2) X_{3,2}^{(3)}(u) \right\} - \\ & - \sin^2 i \sin 2\omega \left\{ -\frac{5}{2} e^2 u + \frac{5}{4} e (e^2 + 2) \operatorname{sh} u - \frac{1}{4} (e^2 + 2) \operatorname{sh} 2u - \right. \\ & \left. - \frac{e}{12} (e^2 - 2) \operatorname{sh} 3u \right\} - \frac{1}{2} \sqrt{e^2 - 1} \{ (3 + \cos 2i) \cos 2\omega \cos 2\lambda - \\ & - 4 \cos i \sin 2\omega \sin 2\lambda \} \left\{ -\frac{5}{2} e X_{1,2}^{(2)}(u) + (1 + e^2) X_{2,2}^{(2)}(u) - \frac{e}{2} X_{3,2}^{(2)}(u) \right\} - \end{aligned}$$

$$\begin{aligned}
& -\frac{1}{2} \sqrt{e^2-1} \{ (3 + \cos 2i) \cos 2\omega \sin 2\lambda + 4 \cos i \sin 2\omega \cos 2\lambda \} \times \\
& \times \left\{ -\frac{5}{2} e X_{1,2}^{(1)}(u) + (1 + e^2) X_{2,2}^{(1)}(u) - \frac{e}{2} X_{3,2}^{(1)}(u) \right\} + \sin^2 i \cos 2\omega \left\{ -\frac{5}{2} e \operatorname{ch} u + \right. \\
& \quad \left. + \frac{1}{2} (1 + e^2) \operatorname{ch} 2u - \frac{e}{6} \operatorname{ch} 3u \right\} + \dots \left. \right] + \text{const}, \\
L = & \frac{(1)}{6} \frac{m_j}{i+m} \frac{\operatorname{cosec} i}{\sqrt{e^2-1}} \frac{a}{a_j} \left[ \left[ \frac{3}{4} \left( \frac{a}{a_j} \right)^2 \left[ -\sin^2 i \sin 2\lambda \left\{ -\left(1 + \frac{3e^2}{2}\right) X_{0,2}^{(4)}(u) + \right. \right. \right. \right. \right. \\
& \quad \left. \left. \left. + \frac{3}{4} e (e^2 + 4) X_{1,2}^{(4)}(u) - \frac{3e^2}{2} X_{2,2}^{(4)}(u) + \frac{e^3}{4} X_{3,2}^{(4)}(u) \right\} + \sin^2 i \cos 2\lambda \times \right. \right. \\
& \quad \left. \left. \times \left\{ -\left(1 + \frac{3e^2}{2}\right) X_{0,2}^{(3)}(u) + \frac{3}{4} e (e^2 + 4) X_{1,2}^{(3)}(u) - \frac{3e^2}{2} X_{2,2}^{(3)}(u) + \frac{e^3}{4} X_{3,2}^{(3)}(u) \right\} + \right. \right. \\
& \quad \left. \left. + \frac{1}{2} \{ -(3 + \cos 2i) \cos 2\omega \sin 2\lambda - 4 \cos i \sin 2\omega \cos 2\lambda \} \left\{ -\frac{5}{2} e^2 X_{0,2}^{(4)}(u) + \right. \right. \right. \\
& \quad \left. \left. \left. + \frac{5}{4} e (e^2 + 2) X_{1,2}^{(4)}(u) - \frac{1}{2} (e^2 + 2) X_{2,2}^{(4)}(u) - \frac{e}{4} (e^2 - 2) X_{3,2}^{(4)}(u) \right\} + \right. \\
& \quad \left. \left. + \frac{1}{2} \{ (3 + \cos 2i) \cos 2\omega \cos 2\lambda - 4 \cos i \sin 2\omega \sin 2\lambda \} \left\{ -\frac{5e^2}{2} X_{0,2}^{(3)}(u) + \right. \right. \right. \\
& \quad \left. \left. \left. + \frac{5e}{4} (e^2 + 2) X_{1,2}^{(3)}(u) - \frac{1}{2} (e^2 + 2) X_{2,2}^{(3)}(u) - \frac{e}{4} (e^2 - 2) X_{3,2}^{(3)}(u) \right\} - \right. \\
& \quad \left. \left. - \frac{1}{2} \sqrt{e^2-1} \{ -(3 + \cos 2i) \sin 2\omega \sin 2\lambda + 4 \cos i \cos 2\omega \cos 2\lambda \} \left\{ -\frac{5}{2} e X_{1,2}^{(2)}(u) + \right. \right. \right. \\
& \quad \left. \left. \left. + (1 + e^2) X_{2,2}^{(2)}(u) - \frac{e}{2} X_{3,2}^{(2)}(u) \right\} - \frac{1}{2} \sqrt{e^2-1} \times \right. \\
& \quad \left. \left. \times \{ (3 + \cos 2i) \sin 2\omega \cos 2\lambda + 4 \cos i \cos 2\omega \sin 2\lambda \} \left\{ -\frac{5}{2} e X_{1,2}^{(1)}(u) + \right. \right. \right. \\
& \quad \left. \left. \left. + (1 + e^2) X_{2,2}^{(1)}(u) - \frac{e}{2} X_{3,2}^{(1)}(u) \right\} + \dots \right] + \text{const}.
\end{aligned}$$

Случай внешнего варианта. В этом случае  $R_1$  определяется формулой (2). Как и в случае внутреннего варианта, прежде всего, ради сокращения записи введем обозначения. Через  $\text{III}_{a,b,c}^{(i)}(u)$  ( $i = 1, 2, 3, 4$ ) обозначим следующие табличные интегралы:

$$\begin{aligned}
\text{III}_{a,b,c}^{(1)}(u) &= \int E^{-au} \operatorname{sh} bu \sin cu \, du, & \text{III}_{a,b,c}^{(2)}(u) &= \int E^{-au} \operatorname{sh} bu \cos cu \, du, \\
\text{III}_{a,b,c}^{(3)}(u) &= \int E^{-au} \operatorname{ch} bu \sin cu \, du, & \text{III}_{a,b,c}^{(4)}(u) &= \int E^{-au} \operatorname{ch} bu \cos cu \, du.
\end{aligned}$$

Обозначим, кроме того, через  $Y_{n,q}^{(i)}(u)$  ( $i = 1, 2$ ) интегралы следующего вида:



$$Y_{n,q}^{(1)}(u) = \int (e \operatorname{ch} u - 1) E^{-nu} \cos q\beta N du, \quad Y_{n,q}^{(2)}(u) = \int (e \operatorname{ch} u - 1) E^{-nu} \sin q\beta N du, \quad (12)$$

которые с учетом разложений (5), (6) для  $\frac{\sin}{\cos} q\beta N$  выражаются следующими формулами:

$$\begin{aligned} Y_{n,q}^{(1)}(u) &= I_0(q\beta e) e \Pi_{n,1,q\beta}^{(4)}(u) + e \sum_{\nu=1}^{\infty} (-1)^\nu [\{ \Pi_{n,2\nu+1,q\beta}^{(4)} + \Pi_{n,2\nu-1,q\beta}^{(4)} \} I_{2\nu}(q\beta e) - \\ &- \{ \Pi_{n,2\nu,q\beta}^{(1)}(u) + \Pi_{n,2\nu-2,q\beta}^{(1)}(u) \} I_{2\nu-1}(q\beta e)] - I_0(q\beta e) \Pi_{n,0,q\beta}^{(4)}(u) - 2 \sum_{\nu=1}^{\infty} (-1)^\nu \times \\ &\times [ \Pi_{n,2\nu,q\beta}^{(4)}(u) \cdot I_{2\nu}(q\beta e) - \Pi_{n,2\nu-2,q\beta}^{(1)}(u) \cdot I_{2\nu-1}(q\beta e)], \\ Y_{n,q}^{(2)}(u) &= -I_0(q\beta e) \cdot e \Pi_{n,1,q\beta}^{(3)}(u) - e \sum_{\nu=1}^{\infty} (-1)^\nu [\{ \Pi_{n,2\nu+1,q\beta}^{(2)}(u) + \Pi_{n,2\nu-1,q\beta}^{(3)}(u) \} I_{2\nu}(q\beta e) + \\ &+ \{ \Pi_{n,2\nu,q\beta}^{(2)}(u) + \Pi_{n,2\nu-2,q\beta}^{(2)}(u) \} I_{2\nu-1}(q\beta e)] + I_0(q\beta e) \Pi_{n,0,q\beta}^{(2)}(u) + 2 \sum_{\nu=1}^{\infty} (-1)^\nu \times \\ &\times [ \Pi_{n,2\nu,q\beta}^{(3)}(u) \cdot I_{2\nu}(q\beta e) + \Pi_{n,2\nu-1,q\beta}^{(2)}(u) \cdot I_{2\nu-1}(q\beta e)]. \end{aligned}$$

Ниже приводим окончательные формулы для  $L_1^{(1)}$ ,  $L_2^{(1)}$ ,  $L_6^{(1)}$  в случае внешнего варианта:

$$\begin{aligned} \frac{1}{a} L_1^{(1)} &= -\frac{2m_j}{1+m} \left[ \left[ -\sum_{\nu=1}^{\infty} \Psi_{\nu}^{(0,0)}(e) \cdot E^{-\nu u} - \left(\frac{a_j}{a}\right) \sum_{\nu=2}^{\infty} \nu [2 \{ \cos \omega \cdot \Psi_{\nu}^{(1,1)}(e) - \right. \right. \\ &- \sin \omega \cdot \Phi_{\nu}^{(1,1)}(e) \} \{ \cos \lambda Z_{\nu,1}^{(2)}(u) + \sin \lambda \cdot Z_{\nu,1}^{(1)}(u) \} + 2 \cos i \{ \sin \omega \cdot \Psi_{\nu}^{(1,1)}(e) + \cos \omega \cdot \Phi_{\nu}^{(1,1)}(e) \} \times \\ &\times \{ \cos \lambda \cdot Z_{\nu,1}^{(1)}(u) - \sin \lambda \cdot Z_{\nu,1}^{(2)}(u) \} ] + \frac{3}{4} \left(\frac{a_j}{a}\right)^2 \sum_{\nu=3}^{\infty} \nu \left[ \left\{ \frac{1}{2} (3 + \cos 2i) \times \right. \right. \\ &\times \left. \left. \left( \Psi_{\nu}^{(2,2)}(e) \cos 2\omega - \Phi_{\nu}^{(2,2)}(e) \sin 2\omega \right) + \frac{1}{2} \sin^2 i \Psi_{\nu}^{(2,0)}(e) \right\} \{ \cos 2\lambda \cdot Z_{\nu,2}^{(2)}(u) + \sin 2\lambda \cdot Z_{\nu,2}^{(1)}(u) \} + \right. \\ &+ 2 \cos i \{ \Psi_{\nu}^{(2,2)}(e) \sin 2\omega + \Phi_{\nu}^{(2,2)}(e) \cos 2\omega \} \{ \cos 2\lambda \cdot Z_{\nu,2}^{(1)}(u) - \sin 2\lambda \cdot Z_{\nu,2}^{(2)}(u) \} - \\ &- \left. \frac{1}{\nu} \left\{ \frac{1}{2} \sin^2 i \left( \Psi_{\nu}^{(2,2)}(e) \cos 2\omega - \Phi_{\nu}^{(2,2)}(e) \sin 2\omega \right) + \frac{1 + 3 \cos 2i}{12} \cdot \Psi_{\nu}^{(2,0)}(e) \right\} \right] E^{-\nu u} + \\ &+ \dots - \\ &- \left(\frac{a}{a_j}\right)^2 \left[ -\cos \omega \{ \cos \lambda \cdot X_{1,1}^{(2)}(u) + \sin \lambda \cdot X_{1,1}^{(1)}(u) \} - \right. \\ &- \left. \sin \omega \cos i \{ \cos \lambda \cdot X_{1,1}^{(1)}(u) - \sin \lambda \cdot X_{1,1}^{(2)}(u) \} - \sqrt{e^2 - 1} \sin \omega \{ \cos \lambda \cdot X_{1,1}^{(4)}(u) + \right. \end{aligned}$$

$$\begin{aligned}
& + \sin \lambda \cdot \overset{(3)}{X}_{1,1}(u) + \sqrt{e^2 - 1} \cos \omega \cos i \left\{ \cos \lambda \cdot \overset{(3)}{X}_{1,1}(u) - \sin \lambda \cdot \overset{(4)}{X}_{1,1}(u) \right\} \Big] + \text{const.} \\
& \frac{L}{2} = \frac{m_j}{1+m} \frac{\sqrt{e^2 - 1}}{e} \left[ \left[ \frac{a_j}{a} \sum_{\nu=2}^{\infty} \left[ - \left\{ \overset{(1,1)}{\Psi}_{\nu}(e) \sin \omega + \overset{(1,1)}{\Phi}_{\nu}(e) \cos \omega \right\} \times \right. \right. \right. \\
& \quad \times \left\{ \cos \lambda \overset{(1)}{Y}_{\nu,1}(u) + \sin \lambda \overset{(2)}{Y}_{\nu,1}(u) \right\} + \left\{ \overset{(1,1)}{\Psi}_{\nu}(e) \cos \omega - \overset{(1,1)}{\Phi}_{\nu}(e) \sin \omega \right\} \times \\
& \quad \times \left\{ \cos \lambda \overset{(2)}{Y}_{\nu,1}(u) - \sin \lambda \overset{(1)}{Y}_{\nu,1}(u) \right\} \cos i - \\
& \quad - \frac{3}{4} \left( \frac{a_j}{a} \right)^2 \sum_{\nu=3}^{\infty} \left[ - \frac{3 + \cos 2i}{2} \left\{ \overset{(2,2)}{\Psi}_{\nu}(e) \sin 2\omega + \overset{(2,2)}{\Phi}_{\nu}(e) \cos 2\omega \right\} \times \right. \\
& \quad \times \left\{ \cos 2\lambda \overset{(1)}{Y}_{\nu,2}(u) + \sin 2\lambda \overset{(2)}{Y}_{\nu,2}(u) \right\} + 2 \left\{ \overset{(2,2)}{\Psi}_{\nu}(e) \cos 2\omega - \overset{(2,2)}{\Phi}_{\nu}(e) \sin 2\omega \right\} \times \\
& \quad \times \left\{ \cos 2\lambda \overset{(2)}{Y}_{\nu,2}(u) - \sin 2\lambda \overset{(1)}{Y}_{\nu,2}(u) \right\} \cos i - \sin^2 i \left\{ \overset{(2,2)}{\Psi}_{\nu}(e) \sin 2\omega + \overset{(2,2)}{\Phi}_{\nu}(e) \cos 2\omega \right\} \times \\
& \quad \times \left. \left. \left. \left\{ e \cdot \overset{(4)}{\text{III}}_{\nu,1,0}(u) + \frac{E^{-\nu u}}{\nu} \right\} \right] + \dots \dots \dots - \right. \right. \\
& \quad - \left( \frac{a}{a_j} \right)^2 \left[ - (\sin \omega \cos \lambda + \cos \omega \sin \lambda \cos i) \left\{ - \frac{3e}{2} \overset{(4)}{X}_{0,1}(u) + (1 + e^2) \overset{(4)}{X}_{1,1}(u) - \right. \right. \\
& \quad - \frac{e}{2} \overset{(4)}{X}_{2,1}(u) \left. \right\} - (\sin \omega \sin \lambda - \cos \omega \cos \lambda \cos i) \left\{ - \frac{3e}{2} \overset{(3)}{X}_{0,1}(u) + (1 + e^2) \overset{(3)}{X}_{1,1}(u) - \right. \\
& \quad - \frac{e}{2} \overset{(3)}{X}_{2,1}(u) \left. \right\} - \sqrt{e^2 - 1} (\cos \omega \cos \lambda - \sin \omega \sin \lambda \cos i) \left\{ - \overset{(2)}{X}_{1,1}(u) - \frac{e}{2} \overset{(2)}{X}_{2,1}(u) - \right. \\
& \quad - \sqrt{e^2 - 1} (\cos \omega \sin \lambda + \sin \omega \cos \lambda \cos i) \left. \left. \left. \left\{ - \overset{(1)}{X}_{1,1}(u) + \frac{e}{2} \overset{(1)}{X}_{2,1}(u) \right\} \right] \right] \right] + \text{const.} \\
& \frac{L}{6} = \frac{m_j}{1+m} \frac{\text{cosec } i}{\sqrt{e^2 - 1}} \left[ \left[ \frac{a_j}{a} \sum_{\nu=2}^{\infty} \left[ \left\{ \overset{(1,1)}{\Psi}_{\nu}(e) \cos \omega - \overset{(1,1)}{\Phi}_{\nu}(e) \sin \omega \right\} \left\{ - \cos \lambda \cdot \overset{(2)}{Y}_{\nu,1}(u) + \right. \right. \right. \right. \\
& \quad + \sin \lambda \cdot \overset{(1)}{Y}_{\nu,1}(u) \left. \right\} + \left\{ \overset{(1,1)}{\Psi}_{\nu}(e) \cdot \sin \omega + \overset{(1,1)}{\Phi}_{\nu}(e) \cos \omega \right\} \left\{ \cos \lambda \cdot \overset{(1)}{Y}_{\nu,1}(u) + \sin \lambda \cdot \overset{(2)}{Y}_{\nu,1}(u) \right\} \cos i \right] - \\
& \quad - \frac{3}{2} \left( \frac{a_j}{a} \right)^2 \sum_{\nu=3}^{\infty} \left[ \left\{ \frac{1}{4} (3 + \cos 2i) \left( \overset{(2,2)}{\Psi}_{\nu}(e) \cos 2\omega - \overset{(2,2)}{\Phi}_{\nu}(e) \cdot \sin 2\omega \right) + \right. \right. \\
& \quad + \frac{1}{2} \sin^2 i \overset{(2,0)}{\Psi}_{\nu}(e) \left. \right\} \left\{ - \cos 2\lambda \cdot \overset{(2)}{Y}_{\nu,2}(u) + \sin 2\lambda \cdot \overset{(1)}{Y}_{\nu,2}(u) \right\} + \\
& \quad + \left\{ \overset{(2,2)}{\Psi}_{\nu}(e) \cdot \sin 2\omega + \overset{(2,2)}{\Phi}_{\nu}(e) \cos 2\omega \right\} \left\{ \cos 2\lambda \cdot \overset{(1)}{Y}_{\nu,2}(u) + \sin 2\lambda \cdot \overset{(1)}{Y}_{\nu,2}(u) \right\} \cos i \right] + \\
& \quad + \dots \dots \dots -
\end{aligned}$$

$$\begin{aligned}
& - \left( \frac{a}{a_j} \right)^2 \left[ (\cos \omega \sin \lambda + \sin \omega \cos \lambda \cos i) \left\{ -\frac{3e}{2} X_{0,1}^{(4)}(u) + (1+e^2) X_{1,1}^{(4)}(u) - \right. \right. \\
& - \left. \frac{e}{2} X_{2,1}^{(4)}(u) \right\} - (\cos \omega \cos \lambda - \sin \omega \sin \lambda \cos i) \left\{ -\frac{3e}{2} X_{0,1}^{(3)}(u) + (1+e^2) X_{1,1}^{(3)}(u) - \right. \\
& - \left. \frac{e}{2} X_{2,1}^{(3)}(u) \right\} - \sqrt{e^2-1} (\sin \omega \sin \lambda - \cos \omega \cos \lambda \cos i) \left\{ -X_{1,1}^{(2)}(u) + \frac{e}{2} X_{2,1}^{(2)}(u) \right\} + \\
& + \left. \left. \left. \sqrt{e^2-1} (\sin \omega \cos \lambda + \cos \omega \sin \lambda \cos i) \left\{ -X_{1,1}^{(1)}(u) + \frac{e}{2} X_{2,1}^{(1)}(u) \right\} \right] \right] + \text{const.}
\end{aligned}$$

В этих формулах через  $Z_{n,q}^{(1)}(u)$ ,  $Z_{n,q}^{(2)}(u)$  обозначено  $\frac{1}{2} \{X_{n,q}^{(3)}(u) - X_{n,q}^{(1)}(u)\}$ ,  $\frac{1}{2} \{X_{n,q}^{(4)}(u) - X_{n,q}^{(2)}(u)\}$  соответственно.

В заключение заметим, что если рассматриваются возмущения в области, достаточно близкой к перицентру, то можно получить новые выражения для разложений  $\frac{\sin}{\cos} q\beta N$ , быстро сходящиеся в этом частном случае. Для этого положим

$$x = 1 - E^{-u}.$$

Тогда разложения  $\frac{\sin}{\cos} q\beta N$  по степеням  $x$  (ограничиваясь второй степенью  $x$ ) имеют вид

$$\sin q\beta N = \frac{3}{2} q\beta (e-1) - 2q\beta (e-1) E^{-u} + \frac{1}{2} q\beta (e-1) E^{-2u} - \dots \quad (13)$$

$$\cos q\beta N = 1 - \frac{1}{2} q^2 \beta^2 (e-1)^2 + q^2 \beta^2 (e-1)^2 E^{-u} - \frac{1}{2} q^2 \beta^2 (e-1)^2 E^{-2u} + \dots \quad (14)$$

Подставив (13), (14) в подынтегральные функции (10), (12) и проинтегрировав, получим новые выражения для  $X_{a,q}^{(i)}(u)$ ,  $Y_{n,q}^{(i)}(u)$ , которые быстро сходятся для данного частного случая.

#### § 4. Возмущения гиперболических элементов в непосредственной близости возмущающих тел

При нахождении возмущаемого тела в непосредственной близости от возмущающего элементы первого могут претерпеть сильное изменение. Именно это обстоятельство побудило Тиссерана [3] выдвинуть известный критерий об идентичности комет. В силу этого приводимые нами формулы для возмущений элементов в случае прохождения комет через сферу действия Юпитера дают недостаточно точное представление о настоящих возмущениях. Поэтому разумно избрать способ, который был развит Лапласом [4] и состоит в том, что Юпитер рассматривают как главное тело, а Солнце — как возмущающее тело.

Чтобы проследить за кометой во время ее пребывания в сфере действия Юпитера, радиус которой в нашем случае  $\rho = a_j \sqrt[5]{m_j^2}$ , мы ставим задачу — определить ее орбиту по отношению к новому глав-

ному телу. Для этого мы рассматриваем момент  $t=t_1$ , который близок к тому, когда  $p = a_j \sqrt[5]{m_j^2}$ , и рассчитываем гелиоцентрические координаты  $x, y, z$  и составляющие скорости  $\dot{x}, \dot{y}, \dot{z}$  кометы. Для этого же момента рассчитываем гелиоцентрические координаты и скорость Юпитера по формулам:

$$x_j = a_j \cos \theta_j, \quad y_j = a_j \sin \theta_j,$$

$$\dot{x}_j = -n_j y_j, \quad \dot{y}_j = n_j x_j.$$

Тогда, очевидно, имеем

$$\xi = x - x_j, \quad \eta = y - y_j, \quad \xi = z,$$

$$\dot{\xi} = \dot{x} - \dot{x}_j, \quad \dot{\eta} = \dot{y} - \dot{y}_j, \quad \dot{\xi} = \dot{z}$$

в качестве относительных координат и составляющих скорости кометы по отношению к Юпитеру как центральному телу. По этим шести величинам можно, как известно, рассчитать элементы орбиты, которую комета описывает вокруг Юпитера. Предположим, что имеет место следующее неравенство:

$$\xi^2 + \eta^2 + \xi^2 > \frac{2k\sqrt{m_j + m}}{\sqrt{\xi^2 + \eta^2 + \xi^2}},$$

тогда невозмущенное движение кометы по отношению к Юпитеру будет гиперболическим, и наша задача приводится к изучению возмущений ковацентрических гиперболических элементов под действием возмущения Солнца.

Можно показать, что, производя некоторые изменения в формулах, определяющих возмущения гелиоцентрических элементов, мы получим формулы, дающие возмущения юпицентрических элементов.

Во-первых,  $m_j$  и 1, т. е. масса Юпитера и масса Солнца меняются ролями. Во-вторых, обозначая через  $a, e, \omega, i, N_0, \Omega$  юпицентрические элементы вместо гелиоцентрических элементов  $a, e, \omega, i$ , явно входящих в формулы для  $L_i^{(j)}$  ( $i=1, 2, \dots, 6$ ), подставим  $a, e, \omega, i$ . Что касается  $\lambda$ , то поскольку координаты Солнца относительно Юпитера в этом случае  $\theta_j = \theta_j + 180^\circ$ , 0 найдем

$$\Gamma_1 = \theta_j - \Omega = \theta_j + 180^\circ - \Omega.$$

Но

$$\theta_j = n_j(t - t_0),$$

то, учитывая, что  $N_1 = n_1(t - t_0) + N_{01}$ , получим  $\theta_j = \beta_1(N_1 - N_{01})$ , где

$$\beta_1 = \frac{n_j}{n_1}, \quad n_1 = \frac{k\sqrt{m_j + m}}{a_1^{3/2}}.$$

Следовательно, можно написать

$$\Gamma_1 = \beta_1 N_1 - (\lambda_1 - 180^\circ),$$

где

$$\lambda_1 = \beta_1 N_{10} + \Omega_1.$$

Это значит, что вместо  $\lambda = \beta N_0 + \Omega$  нужно подставить не просто  $\lambda_1 = \beta_1 N_{01} + \Omega_1$ , а  $\lambda_1 - 180^\circ$ .

Итак, чтобы формулы для  $L_i^{(i)}$  ( $i=1, 2, \dots, 6$ ) были пригодны в случае вычисления возмущений первого порядка юпицентрических элементов, нужно вместо  $a, \omega, e, i, \lambda, \beta$  подставить  $a_1, \omega, e, i, \lambda_1-180^\circ, \beta_1$  соответственно. С другой стороны, нужно подставить вместо  $u$   $u_1$ , определяемый аналогом уравнения Кеплера

$$e \operatorname{sh} u_1 - u_1 = N_1 = n_1 (t - t_0) + N_{01}.$$

Теперь пусть момент  $t=t_2$  близок к моменту выхода кометы из сферы действия Юпитера. Тогда по новым преобразованным формулам можно вычислить  $\delta_{a_1}^{(1)}, \delta_{e_1}^{(1)}, \delta'N_{01}$  за время  $t_2-t_1$ . На этом основании можно определить в момент  $t=t_2$  юпицентрические координаты и составляющие скорости кометы, а затем координаты Юпитера. Это дает нам возможность определить гелиоцентрические координаты и составляющие скорости кометы при  $t=t_2$ . Тогда для этого момента можно определить новые гелиоцентрические элементы кометы. Далее вычисление возмущений производится по старым формулам.

#### ЛИТЕРАТУРА

1. Ахмад Х. Х. «Вестн. Моск. ун-та», сер. физики, астрономии, № 3, 15, 1964.
2. Еленевская Н. Б. «Бюл. ИТА», 6, 7 (80), 1957.
3. Tisserand F. Traite de Mécanique Céleste, 4, Paris, 1896.
4. Laplace P. Traite de Mécanique Céleste, 4, Paris, 1805.

Поступила в редакцию  
20. 7 1963 г.

Кафедра  
небесной механики и гравиметрии