

УДК 531.38

©2010. А.В. Зыза

## ОДИН СЛУЧАЙ ПОЛИНОМИАЛЬНЫХ РЕШЕНИЙ УРАВНЕНИЙ КИРХГОФА–ПУАССОНА

Исследованы условия существования одного класса полиномиальных решений уравнений Кирхгофа–Пуассона задачи о движении гиростата под действием потенциальных и гироскопических сил. Получено новое решение, которое отличается от решений В.А. Стеклова, Н. Ковалевского, Д.Н. Горячева и их обобщений, указанных П.В. Харламовым.

**Ключевые слова:** полиномиальные решения, уравнения Кирхгофа–Пуассона, гириостат, инвариантное соотношение, потенциальные и гироскопические силы.

При интегрировании уравнений динамики гиростата с неподвижной точкой используют различные методы теории обыкновенных дифференциальных уравнений. Среди них можно отметить: построение решений в виде рядов по вспомогательной переменной [1]; исследование решений уравнений движения на основе дополнительного первого интеграла (метода Якоби, см., например, [2]); применение методов инвариантных соотношений, развитых Т. Леви-Чивита [3], П.В. Харламовым [4].

Особый интерес представляют полиномиальные решения класса Стеклова–Ковалевского–Горячева, которые обобщены на случай тяжелого гиростата П.В. Харламовым [2]. Как показано в [5], полиномиальные решения указанного класса существуют и для уравнений Кирхгофа–Пуассона. Эти решения имеют как общие, так и отличительные свойства с решениями классической задачи [2].

Данная работа посвящена исследованию условий существования полиномиальных решений уравнений Кирхгофа–Пуассона в случае, когда квадрат второй компоненты вектора угловой скорости является линейной функцией от первой компоненты этого вектора. Построено новое частное решение, в котором компоненты вектора угловой скорости и вектора вертикали являются эллиптическими функциями времени.

**1. Постановка задачи.** Рассмотрим движение заряженного и намагниченного гиростата с неподвижной точкой в поле потенциальных и гироскопических сил. Потенциальные силы возникают при взаимодействии магнитов с постоянным магнитным полем, электрических зарядов с электрическим полем и ньютоновском притяжении масс. Центры ньютоновского и кулоновского притяжений лежат на оси, проходящей через неподвижную точку и параллельной вектору, характеризующему направление постоянного магнитного поля. Гироскопические силы определяются лоренцевым воздействием магнитного поля на движущиеся в пространстве электрические заряды и циклическим движением роторов в теле–носителе. Уравнения движения такого гиростата запишем в векторной форме [6]

$$A\dot{\boldsymbol{\omega}} = (A\boldsymbol{\omega} + \boldsymbol{\lambda}) \times \boldsymbol{\omega} + \boldsymbol{\omega} \times B\boldsymbol{\nu} + \boldsymbol{\nu} \times (C\boldsymbol{\nu} - \mathbf{s}), \quad \dot{\boldsymbol{\nu}} = \boldsymbol{\nu} \times \boldsymbol{\omega}. \quad (1)$$

Эти уравнения допускают три первых интеграла

$$A\boldsymbol{\omega} \cdot \boldsymbol{\omega} - 2(\mathbf{s} \cdot \boldsymbol{\nu}) + (C\boldsymbol{\nu} \cdot \boldsymbol{\nu}) = 2E_0, \quad 2(A\boldsymbol{\omega} + \boldsymbol{\lambda}) \cdot \boldsymbol{\nu} - (B\boldsymbol{\nu} \cdot \boldsymbol{\nu}) = 2k_0, \quad \boldsymbol{\nu} \cdot \boldsymbol{\nu} = 1. \quad (2)$$

Здесь  $\boldsymbol{\omega} = (p, q, r)$  – угловая скорость гиростата;  $\boldsymbol{\nu} = (\nu_1, \nu_2, \nu_3)$  – единичный вектор, характеризующий направление оси симметрии силовых полей;  $\boldsymbol{\lambda} = (\lambda_1, \lambda_2, \lambda_3)$  – гиростатический момент;  $\mathbf{s} = (s_1, s_2, s_3)$  – вектор обобщенного центра масс;  $A$  – тензор инерции гиростата, построенный в неподвижной точке;  $B$  и  $C$  – симметричные матрицы третьего порядка; точка над переменными обозначает относительную производную;  $E_0$  и  $k_0$  – постоянные интегралов.

Запишем уравнения (1) и первые интегралы (2) в скалярном виде, полагая  $A = \text{diag}(A_1, A_2, A_3)$ ,  $B = \text{diag}(B_1, B_2, B_3)$ ,  $C = \text{diag}(C_1, C_2, C_3)$ :

$$\left. \begin{aligned} A_1\dot{p} &= (A_2 - A_3)qr + B_3\nu_3q - B_2\nu_2r + (C_3 - C_2)\nu_2\nu_3 + \lambda_2r - \lambda_3q + \\ &\quad + \nu_3s_2 - \nu_2s_3, \\ A_2\dot{q} &= (A_3 - A_1)rp + B_1\nu_1r - B_3\nu_3p + (C_1 - C_3)\nu_3\nu_1 + \lambda_3p - \lambda_1r + \\ &\quad + \nu_1s_3 - \nu_3s_1, \\ A_3\dot{r} &= (A_1 - A_2)pq + B_2\nu_2p - B_1\nu_1q + (C_2 - C_1)\nu_2\nu_1 + \lambda_1q - \lambda_2p + \\ &\quad + \nu_2s_1 - \nu_1s_2; \end{aligned} \right\} \quad (3)$$

$$\dot{\nu}_1 = r\nu_2 - q\nu_3, \quad \dot{\nu}_2 = p\nu_3 - r\nu_1, \quad \dot{\nu}_3 = q\nu_1 - p\nu_2; \quad (4)$$

$$\left. \begin{aligned} A_1p^2 + A_2q^2 + A_3r^2 - 2(s_1\nu_1 + s_2\nu_2 + s_3\nu_3) + C_1\nu_1^2 + C_2\nu_2^2 + \\ + C_3\nu_3^2 &= 2E_0, \\ 2(A_1p + \lambda_1)\nu_1 + 2(A_2q + \lambda_2)\nu_2 + 2(A_3r + \lambda_3)\nu_3 - B_1\nu_1^2 - B_2\nu_2^2 - \\ - B_3\nu_3^2 &= 2k_0; \\ \nu_1^2 + \nu_2^2 + \nu_3^2 &= 1. \end{aligned} \right\} \quad (5)$$

Следуя [5], поставим задачу об исследовании условий существования у уравнений (3), (4) при  $s_2 = s_3 = 0$ ,  $\lambda_2 = \lambda_3 = 0$  решений следующего вида

$$\left. \begin{aligned} q^2 = Q(p) = \sum_{k=0}^n b_k p^k, \quad r^2 = R(p) = \sum_{i=0}^m c_i p^i, \quad \nu_1 = \varphi(p) = \sum_{j=0}^l a_j p^j, \\ \nu_2 = q\psi(p), \quad \nu_3 = r\kappa(p), \quad \psi(p) = \sum_{i=0}^{n_1} g_i p^i, \quad \kappa(p) = \sum_{j=0}^{m_1} f_j p^j, \end{aligned} \right\} \quad (6)$$

где  $n, m, l, n_1, m_1$  – натуральные числа или нули; коэффициенты  $b_k, c_i, a_j, g_i, f_j$  – некоторые параметры, подлежащие определению.

Известно, что в классической задаче о движении тяжелого твердого тела к указанному классу можно отнести решения В.А. Стеклова, Н. Ковалевского, Д.Н. Горячева [2].

Подставим выражения (6) в уравнения (3), (4) и геометрический интеграл из (5):

$$\dot{p} = \mu(p)\sqrt{Q(p)R(p)}, \quad \mu(p) = \left(\psi(p) - \varkappa(p)\right)\left(\varphi'(p)\right)^{-1}; \quad (7)$$

$$\begin{aligned} \left(Q(p)\psi^2(p)\right)' \mu(p) &= 2\psi(p)\left(p\varkappa(p) - \varphi(p)\right), \\ \left(R(p)\varkappa^2(p)\right)' \mu(p) &= 2\varkappa(p)\left(\varphi(p) - p\psi(p)\right); \end{aligned} \quad (8)$$

$$\begin{aligned} A_1\mu(p) &= \left(C_3 - C_2\right)\psi(p)\varkappa(p) + B_3\varkappa(p) - B_2\psi(p) + A_2 - A_3, \\ A_2Q'(p)\mu(p) &= 2\left[\left(C_1 - C_3\right)\varphi(p)\varkappa(p) - \varkappa(p)\left(B_3p + s_1\right) + \right. \\ &\quad \left. + B_1\varphi(p) + \left(A_3 - A_1\right)p - \lambda_1\right], \end{aligned} \quad (9)$$

$$\begin{aligned} A_3R'(p)\mu(p) &= 2\left[\left(C_2 - C_1\right)\varphi(p)\psi(p) + \psi(p)\left(B_2p + s_1\right) - \right. \\ &\quad \left. - B_1\varphi(p) + \left(A_1 - A_2\right)p + \lambda_1\right]; \\ \varphi^2(p) - 1 + Q(p)\psi^2(p) + R(p)\varkappa^2(p) &= 0. \end{aligned} \quad (10)$$

В уравнениях (7)–(9) штрихом обозначено дифференцирование по независимой переменной  $p$ . Если функции  $Q(p)$ ,  $R(p)$ ,  $\varphi(p)$ ,  $\psi(p)$ ,  $\varkappa(p)$  определены, то зависимость  $p$  от времени устанавливается из дифференциального уравнения (7).

**2. Новое частное решение.** Рассмотрим случай, когда в решении (6)  $m = l = 2$ , а  $n = n_1 = m_1 = 1$ . Тогда

$$\begin{aligned} q^2 = Q(p) &= b_1p + b_0, & r^2 = R(p) &= c_2p^2 + c_1p + c_0, \\ \nu_1 = \varphi(p) &= a_2p^2 + a_1p + a_0, & \nu_2 = \psi(p)q, & \nu_3 = \varkappa(p)r, \\ \psi(p) &= g_1p + g_0, & \varkappa(p) &= f_1p + f_0. \end{aligned} \quad (11)$$

Подставим полиномы из (11) в уравнения (8)–(10). Требование того, чтобы полученные равенства были тождествами по  $p$  приводит к следующей системе уравнений на параметры задачи и коэффициенты решения (11):

$$\begin{aligned} C_1 = C_2 = C_3, & \quad B_3f_1 - B_2g_1 = 0, & \quad g_1 - f_1 - 2a_2\mu_0 = 0, \\ \mu_0 = (B_3f_0 - B_2g_0 + A_2 - A_3)A_1^{-1}, & \quad g_0 - f_0 - a_1\mu_0 = 0, \\ f_1 - a_2 = 0, & \quad 3\mu_0b_1g_1 + 2(a_1 - f_0) = 0, & \quad 2\mu_0c_2f_1 + g_1 - a_2 = 0, \\ \mu_0(b_1g_0 + 2g_1b_0) + 2a_0 = 0, & \quad \mu_0(c_1f_0 + 2c_0f_1) - 2a_0 = 0, \end{aligned}$$

$$\begin{aligned}
 \mu_0(2c_2f_0 + 3c_1f_1) + 2(g_0 - a_1) &= 0, & B_1a_2 - f_1B_3 &= 0, \\
 B_1a_1 - f_0B_3 - f_1s_1 + A_3 - A_1 &= 0, \\
 \mu_0b_1A_2 - 2(B_1a_0 - \lambda_1 - f_0s_1) &= 0, & (12) \\
 B_2g_1 - B_1a_2 &= 0, & \mu_0c_2A_3 - B_2g_0 - s_1g_1 + B_1a_1 - A_1 + A_2 &= 0, \\
 \mu_0c_1A_3 - 2(g_0s_1 - B_1a_0 + \lambda_1) &= 0, & a_0^2 + b_0g_0^2 + c_0f_0^2 - 1 &= 0.
 \end{aligned}$$

Считая  $A_1 - A_3 \neq 0$ , представим решение системы (12) в виде

$$\begin{aligned}
 B_1 = B_3 = kB_2, \quad k &= \frac{2A_2 - 3A_1 + \sqrt{9A_1^2 - 4A_1A_2 + 4A_2^2}}{2A_1}, \quad \mu_0 = \frac{k-1}{2}, \\
 b_1 &= \frac{4s_1}{k^2(1-k)B_2}, \quad b_0 = \frac{2[(k(1-k)A_1 + 2(k+1)A_2 - 2kA_3)s_1 - 2k^2\lambda_1B_2]s_1}{k^4(1-k)(A_3 - A_1)B_2^2}, \\
 C_1 = C_2 = C_3, \quad c_2 &= -1, \quad c_1 = \frac{2(k-3)s_1}{k(1-k)B_2}, \\
 c_0 &= \frac{[(k(1-k)(2k+3)A_1 + 4(k^2+1)A_2 - k(k+3)A_3)s_1 - 4k^2\lambda_1B_2]s_1}{k^3(1-k)(A_1 - A_3)B_2^2}, & (13) \\
 a_2 &= \frac{A_1 - A_3}{2s_1}, \quad a_1 = \frac{(1-k)(k+3)A_1 + 2kA_2 + (k-3)A_3}{k(1-k)B_2}, \quad a_0 = \\
 &= \frac{(k(1-k)(2k+3)A_1 + 2(2k-1)(k+1)A_2 - k(k+3)A_3)s_1 + 2k^2(1-k)\lambda_1B_2}{2k^3(1-k)B_2^2}, \\
 g_1 &= \frac{(A_1 - A_3)k}{2s_1}, \quad g_0 = \frac{(1-k)(k+4)A_1 + 2(k+1)A_2 + (k-5)A_3}{2(1-k)B_2}, \\
 f_1 &= a_2, \quad f_0 = \frac{k[(2k+1)A_1 - 4A_2 + A_3] + 3(A_3 - A_1)}{2k(k-1)B_2}.
 \end{aligned}$$

Здесь  $\lambda_1$  – корень квадратного уравнения

$$\begin{aligned}
 \Delta_1\lambda^2 + \Delta_2\lambda + \Delta_3 &= 0, \quad \text{а} \quad \Delta_1 = 2k^4(k-1)^2(A_1 - A_3)B_2^2, \\
 \Delta_2 &= -2k^2(k-1)s_1B_2 \left[ k(k-1)(k^2 + 3k + 6)A_1^2 + 2(2k^2A_2^2 - (2k^2(k+1) - \right. \\
 &\quad \left. - (k-1))A_1A_2 - (k-1)A_2A_3 + k(k-3)(A_3 - 2A_1)A_3 \right], \\
 \Delta_3 &= 2k^6(k-1)^2B_2^4(A_3 - A_1) + s_1^2 \left\{ k(k-1)A_1^2[k(k-1)(3k^2(k+4) + \right. \\
 &\quad \left. + 17k + 18)A_1 - 2(k^2(9k^2 + 21k + 7) - 3(k-2))A_2 + 2k(2k^2(k+4) + \right.
 \end{aligned}$$

$$\begin{aligned}
 &+ 3(k+9)A_3] + 2A_2^2[(6k^3(3k^2+2k-3) + k(5k-2) + 1)A_1 - \\
 &- 4k^2(3k^2+1)A_2 + (8k^3(k+3) - (k-1)^2)A_3] + 2kA_3^2[k(k^2(2k+11) - \\
 &- 24k+27)A_1 - 2(k^2(2k+5) + 4k-3)A_2 - k(k-1)(k-9)A_3] - \\
 &- 8k(2k^3(k+3) + (k-1)(k-3))A_1A_2A_3 \}.
 \end{aligned}$$

Решение (11) при условиях (13) будет действительным, если

$$b_0 \geq 0, \quad c_0 > 0, \quad \Delta_2^2 \geq 4\Delta_1\Delta_3. \quad (14)$$

Зависимость  $p$  от времени устанавливаем из (7):

$$\dot{p} = \mu_0 \sqrt{(b_1p + b_0)(c_2p^2 + c_1p + c_0)}. \quad (15)$$

Итак, найдено новое частное решение полиномиального вида дифференциальных уравнений, описывающих задачу о движении гиростата в поле потенциальных и гироскопических сил. Полученное решение выражается через эллиптические функции времени и зависит от пяти свободных параметров:  $A_1, A_2, A_3, B_2, s_1$ .

Это решение также можно найти из уравнений, указанных в [7].

Рассмотрим численный пример решения (11), (13)–(15) уравнений (3), (4).

Пусть

$$\begin{aligned}
 C_1 = C_2 = C_3, \quad A_1 = \frac{2}{3}A_3, \quad A_2 = \frac{3}{2}A_3, \quad A_3 = a, \\
 B_1 = B_3 = 3B_2, \quad B_2 = b, \quad s_1 = -54\frac{b^2}{a}, \quad \lambda_1 = -6b \quad (a > 0, \quad b > 0).
 \end{aligned}$$

Тогда из (13)–(15) имеем

$$\begin{aligned}
 q^2 = 12\xi p, \quad r^2 = -p^2 + 324\xi^2, \\
 \nu_1 = \frac{1}{324\xi^2}p^2 - \frac{1}{6\xi}p + 1, \quad \nu_2 = \left(\frac{1}{108\xi^2}p - \frac{1}{6\xi}\right)\sqrt{12\xi p},
 \end{aligned} \quad (16)$$

$$\begin{aligned}
 \nu_3 = \frac{1}{324\xi^2}p\sqrt{-p^2 + 324\xi^2}; \\
 \dot{p} = \sqrt{12\xi p(-p^2 + 324\xi^2)},
 \end{aligned} \quad (17)$$

где  $\xi = \frac{b}{a}$ ,  $0 \leq p \leq 18\xi$ . В этом решении остался свободный параметр  $\xi$ , который, вообще говоря, не существенный — его можно устранить переходом к безразмерным величинам.

Рассмотрим сведение задачи к квадратурам в случае (16), (17). В эллиптическом интеграле, полученном из (17) при  $y = \sqrt{p}$

$$\int \frac{dy}{\sqrt{\left(1 - \frac{y^2}{18\xi}\right)\left(1 + \frac{y^2}{18\xi}\right)}} = 18\xi \sqrt{3\xi}(t - t_0),$$

произведем замену

$$hy = \sqrt{1 - u^2}, \quad (18)$$

где  $0 \leq u \leq 1$  и  $h = \frac{1}{3\sqrt{2\xi}}$ , тогда

$$\int_0^u \frac{du}{\sqrt{(1-u^2)(1-\tilde{k}^2u^2)}} = \tilde{h}(t-t_0), \quad (19)$$

а  $\tilde{k} = 2^{-\frac{1}{2}}$ ,  $\tilde{h} = -6\sqrt{3\xi}$ .

Если положить  $u = \sin \varphi$ , ( $\varphi \in [0; \frac{\pi}{2}]$ ), то интеграл (19) примет форму Лежандра

$$\int_0^\varphi \frac{d\varphi}{\sqrt{1 - \frac{1}{2} \sin^2 \varphi}} = \theta, \quad (20)$$

где  $\theta = -6\sqrt{3\xi}(t-t_0)$ . В результате обращения (20) получим значение для угла  $\varphi$ :  $\varphi = \operatorname{am} \theta$ , а  $u = \operatorname{sn} \theta$ .

Так как  $y = \sqrt{p}$ , то полученное значение для  $y$  из (18) дает зависимость переменной  $p$  от времени, с помощью которой из (16) можно получить выражение всех переменных от  $t$ .

1. *Зубов В.И.* Устойчивость движения (методы Ляпунова и их применение). – М.: Высшая школа, 1984. – 232 с.
2. *Харламов П.В.* Лекции по динамике твердого тела. – Новосибирск: Изд-во Новосибир. ун-та, 1965. – 221 с.
3. *Леви-Чивита Т., Амальди У.* Курс теоретической механики. – М.: Изд-во иностр. лит., 1951. – Т. II, ч. 2. – 555 с.
4. *Харламов П.В.* Об инвариантных соотношениях системы дифференциальных уравнений // Механика твердого тела. – 1974. – Вып. 6. – С. 15–24.
5. *Горр Г.В., Зыза А.В.* Полиномиальные решения в одной задаче о движении гиростата с неподвижной точкой // Изв. РАН. Механика твердого тела. – 1998. – №6. – С. 12–21.
6. *Горр Г.В., Мазнев А.В.* Динамика гиростата, имеющего неподвижную точку. – Донецк: ДонНУ, 2010. – 364 с.
7. *Горр Г.В., Зыза А.В.* О редукции дифференциальных уравнений в двух задачах динамики твердого тела // Тр. ИПММ НАНУ. – 2009. – 18. – С. 29–36.

**A.V. Zyza**

### One case of polynomial solutions of Kirchhoff–Poisson equations

The conditions of the existence of one class of polynomial solutions of Kirchhoff–Poisson equations for the problem of gyrostat movement under the influence of potential and gyroscopic forces has been studied. A new solution of the given equations has been obtained which differs from those by V.A. Steklov, N. Kovalevsky, D.N. Goriachev and their generalizations indicated by P.V. Kharlamov.

**Keywords:** polynomial solutions, Kirchhoff–Poisson equations, gyrostat, invariant correlation, potential and gyroscopic forces.

**О.В. Зиза**

**Один випадок поліноміальних розв'язків рівнянь Кірхгофа–Пуассона**

Досліджено умови існування одного класу поліноміальних розв'язків рівнянь Кірхгофа–Пуассона задачі про рух гіростата під дією потенціальних і гіроскопічних сил. Отримано новий розв'язок даних рівнянь, який має відміну від розв'язків В.А. Стеклова, Н. Ковалевського, Д.Н. Горячева та їх узагальнень, указаних П.В. Харламовим.

**Ключові слова:** поліноміальні розв'язки, рівняння Кірхгофа–Пуассона, гіростат, інваріантні співвідношення, потенціальні і гіроскопічні сили.

Национальный ун-т, Донецк  
3b13a@mail.ru

Получено 23.09.09