

# АСТРОФИЗИКА

ТОМ 24

АПРЕЛЬ, 1986

ВЫПУСК 2

УДК: 521.3

## КРАТКИЕ СООБЩЕНИЯ

### К ОЦЕНКЕ ОРБИТАЛЬНОГО ЭКСЦЕНТРИСИТЕТА

В работе астрономических работ встречается понятие орбитального эксцентриситета. Это очень важное понятие, так как оно служит для наглядного представления вытянутости орбиты данного астрономического объекта. В настоящей работе автор попытался сформулировать полезный критерий для приблизительного определения орбитального эксцентриситета в сферически-симметричных звездных системах. Под эксцентриситетом будем подразумевать следующую величину:

$$e = \frac{r_a - r_p}{r_a + r_p},$$

где  $r_a$  и  $r_p$  — максимальное и минимальное расстояния объекта от центра системы (расстояния апоцентра иperiцентра), соответственно.

Как известно, для объектов, движущихся в сферически-симметричном поле сил, существует интеграл энергии

$$\frac{1}{2} (v_r^2 + v_t^2) - \Pi = E. \quad (1)$$

В формуле (1)  $v_r$  и  $v_t$  представляют собой радиальную (вдоль радиуса системы) и трансверсальную составляющие скорости объекта,  $E$ —полная энергия единицы массы и  $\Pi$ —потенциал системы. Выразим с помощью (1) квадрат радиальной составляющей, причем  $v_t$  представим через момент импульса единицы массы  $J$ ,  $J = rv_p$ , где через  $r$  обозначено расстояние объекта. Разделяя полученное выражение на  $v^2$ , получаем долю радиальной составляющей в полной кинетической энергии объекта

$$y = 1 - \frac{J^2}{2(E + \Pi)r^2}. \quad (2)$$

Не нарушая общности рассуждений предположим, что масса системы распределена по закону

$$\mathfrak{M}(r) = ar^\beta, \quad (3)$$

где показатель степени  $\beta$  заключен в пределах 0—3. Пределы соответствуют точечной массе системы и равномерному распределению массы, соответственно. В этом случае потенциал системы определяется выражениями

$$\begin{aligned} \beta &= 1 \\ \Pi = u^2 \left( 1 + \ln \frac{r_{\max}}{r} \right); \quad &\Pi = \frac{\beta}{\beta-1} \cdot \frac{G\mathfrak{M}}{r_{\max}} - \frac{G\mathfrak{M}}{r_{\max}^{\beta}} \cdot \frac{r^{\beta-1}}{\beta-1}, \end{aligned} \quad (4)$$

где  $G$  представляет собой постоянную тяготения,  $\mathfrak{M}$  полную массу системы,  $r_{\max}$  — предельный радиус системы (максимальное апоцентрическое расстояние) и  $u$  — круговую скорость

$$u^2 = \frac{G\mathfrak{M}(r)}{r}, \quad (5)$$

являющуюся постоянной для случая  $\beta = 1$ .

Ограничимся случаем  $E < 0$  и выразим энергию единицы массы через среднее расстояние объекта,  $\bar{r} = \frac{r_a + r_p}{2}$ . Таким образом получим

$$E = \frac{1}{2} v^2(\bar{r}) - \Pi(\bar{r}). \quad (6)$$

Затем выразим квадрат скорости объекта, соответствующей его среднему расстоянию, через квадрат круговой скорости, соответствующей тому же расстоянию,

$$\beta = 1 \quad v^2(\bar{r}) = f_1(e) u^2(\bar{r});$$

$$\beta \neq 1 \quad v^2(\bar{r}) = \frac{f_\beta(e)}{\beta-1} u^2(\bar{r}),$$

где  $f_1(e)$  и  $f_\beta(e)$  — некоторые функции эксцентриситета. Подставляя в (6) последние выражения и имея в виду (4), для энергии получим

$$\beta = 1 \quad E = \frac{1}{2} f_1(e) u^2 - u^2 \left( 1 + \ln \frac{r_{\max}}{\bar{r}} \right),$$

$$\beta \neq 1 \quad E = \frac{1}{2} \frac{f_\beta(e)}{\beta-1} u^2(\bar{r}) - \frac{\beta}{\beta-1} \cdot \frac{G\mathfrak{M}}{r_{\max}} + \frac{G\mathfrak{M}}{r_{\max}^{\beta}} \cdot \frac{\bar{r}^{\beta-1}}{\beta-1}.$$

Для случая  $\beta \neq 1$  формулу (5) можно переписать так:

$$u^2(\bar{r}) = \frac{G\mathfrak{M}}{r_{\max}^\beta} \cdot \frac{\bar{r}^{\beta-1}}{r},$$

имея в виду (3), а для случая  $\beta = 1$ , как выше упомянуто, круговая скорость является постоянной. Таким образом, для энергии окончательно получим

$$\begin{aligned} \beta = 1 \quad E &= u^2 \left[ \frac{f_1(e)}{2} - (1 + \ln r_{\max}) + \ln \bar{r} \right], \\ \beta \neq 1 \quad E &= \frac{G\mathfrak{M}}{(\beta-1) r_{\max}} \left[ \left( \frac{\bar{r}}{r_{\max}} \right)^{\beta-1} \cdot \left( \frac{1}{2} f_\beta(e) + 1 \right) - \beta \right]. \end{aligned} \quad (7)$$

Используя интеграл энергии и тот факт, что при расстояниях апоцентра и перицентра радиальная составляющая скорости обращается в нуль, для квадрата момента импульса единицы массы, учитывая (7), получим

$$\begin{aligned} \beta = 1 \quad J^2 &= \begin{cases} 2\bar{r}^2(1+e)^2 u^2 \left[ \frac{1}{2} f_1(e) - \ln(1+e) \right], \\ \text{или} \\ 2\bar{r}^2(1-e)^2 u^2 \left[ \frac{1}{2} f_1(e) - \ln(1-e) \right], \end{cases} \\ \beta \neq 1 \quad J^2 &= \begin{cases} 2\bar{r}^2(1+e)^2 \frac{G\mathfrak{M}}{(\beta-1) r_{\max}} \cdot \left( \frac{\bar{r}}{r_{\max}} \right)^{\beta-1} \left[ \frac{1}{2} f_\beta(e) + 1 - (1+e)^{\beta-1} \right] \\ \text{или} \\ 2\bar{r}^2(1-e)^2 \frac{G\mathfrak{M}}{(\beta-1) r_{\max}} \cdot \left( \frac{\bar{r}}{r_{\max}} \right)^{\beta-1} \left[ \frac{1}{2} f_\beta(e) + 1 - (1-e)^{\beta-1} \right]. \end{cases} \end{aligned} \quad (8)$$

В этих альтернативных выражениях знак «+» соответствует определению момента импульса через расстояние апоцентра, а знак «—» через расстояние перицентра. Так как оба альтернативных выражения должны равняться друг другу, приравнивая их, находим аналитический вид функций  $f_1(e)$  и  $f_\beta(e)$

$$f_1(e) = \frac{(1+e)^2 \ln(1+e) - (1-e)^2 \ln(1-e)}{2e}$$

$$f_\beta(e) = \frac{(1-e)^2 [1 - (1-e)^{\beta-1}] - (1+e)^2 [1 - (1+e)^{\beta-1}]}{2e}.$$

Подставляя выражения (4), (7) и (8) в (2) и вводя новую переменную  $x$ ,  $x = \frac{r}{e}$ , получаем

$$\beta = 1 \quad y = 1 - \frac{(1 \pm e)^2 \left[ \frac{1}{2} f_1(e) - \ln(1 \pm e) \right]}{x^2 \left[ \frac{1}{2} f_1(e) - \ln x \right]}, \quad (9)$$

$$\beta \neq 1 \quad y = 1 - \frac{(1 \pm e)^2 \left[ \frac{1}{2} f_\beta'(e) + 1 - (1 \pm e)^{\beta-1} \right]}{x^2 \left[ \frac{1}{2} f_\beta(e) + 1 - x^{\beta-1} \right]},$$

где знаки «+» и «—», по-прежнему, соответствуют расстояниям апоцентра иperiцентра, соответственно. Последнюю величину можно использовать для оценки эксцентриситета данного объекта, так как она при данном значении  $x$  зависит только от эксцентриситета и параметра  $\beta$ . Итак, при использовании данного метода вычисления нет необходимости использовать другие величины, характеризующие распределение массы в данной звездной системе. Распределение массы (3) является со своей стороны довольно общим, и практически каждый закон распределения можно охарактеризовать этим распределением. На рис. 1 изображена функция  $y(x)$  для

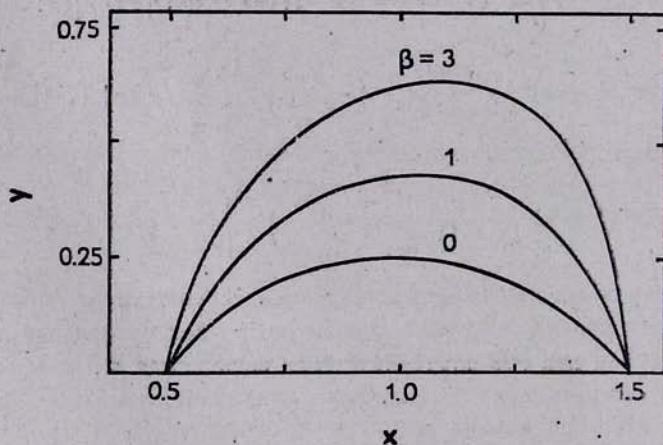


Рис. 1. График функции  $y(x)$  для  $e = 0.5$  при значениях  $\beta = 0, 1$  и  $3$ .

данного значения эксцентриситета  $e = 0.5$  в зависимости от параметра  $\beta$ . Как видно из рисунка, с увеличением  $\beta$  увеличивается максимум функции и в то же время нарушается полная симметрия относительно значения  $x = 1$ , существующая при  $\beta = 0$ , так что функция  $y(x)$  сохраняет значения, близкие к максимуму, в области между средним расстоянием и апо-

центром более долго, чем в области междуperiцентром и средним расстоянием. Последнее свойство значительно, потому что, как известно, каждый объект звездной системы движется около своего апопцентра, более медленно, чем околоperiцентра, и тем самым вероятность найти его близко кperiцентру мала. Из этого можно сделать вывод о том, что функция  $y(x)$  довольно долго сохраняет почти постоянное значение, близкое к максимальному и зависящее только от орбитального эксцентриситета. Это видно и из рис. 2, дающего ход функции для одних и тех же значений эксцен-

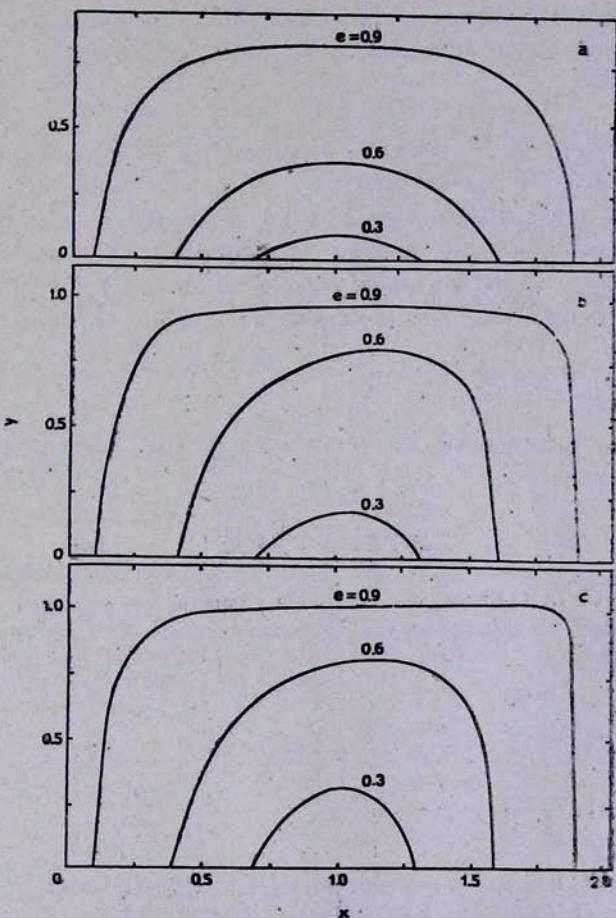


Рис. 2. График функции  $y(x)$  для значений эксцентриситета 0,3, 0,6 и 0,9 при постоянном значении параметра: а)  $\beta = 0$ , б)  $\beta = 1$ , в)  $\beta = 3$ .

триситета, но при различных значениях  $\beta$ . Значение  $\beta = 1$  стало весьма актуальным в последнее время в связи с, так называемой, проблемой галактических корон (например, Антонов и др. [1]).

Основным выводом является то, что на практике можно использовать мгновенное значение величины  $u$  для определенного объекта данной звездной системы, если нам известны все составляющие его скорости и значение параметра  $\beta$ . Это позволит указать, по крайней мере, нижний предел орбитального эксцентриситета данного объекта. Дело в том, что  $u$  для данного значения эксцентриситета не может превзойти определенный максимум (см. рис. 1, 2). Отождествление этого максимума с мгновенным значением даст нам нижний предел. Между тем, так как функция  $u(x)$  является почти постоянной, этот нижний предел мало отличается от действительного эксцентриситета. Для будущего предлагается применить сформулированный здесь критерий к объектам сферической подсистемы нашей Галактики.

*On Evaluating of the Orbital Eccentricity.* A criterion for orbital eccentricity evaluating for objects moving in a spherically symmetric force field with mass distribution  $M(r) \propto r^3$ , based on the radial component rate in total kinetic energy is proposed. The latter quantity preserves a nearly constant value over a sufficiently large fraction of the orbit, admitting thus its instantaneous value to be a measure of the eccentricity.

6 декабря 1984

Астрономическая обсерватория,  
Белград, Югославия

С. НИНКОВИЧ

#### ЛИТЕРАТУРА

1. В. А. Антонов, Л. П. Осипков, А. Д. Чернин, Динамика и эволюция звездных систем, вып. 4, сер. «Проблемы исслед. Вселенной», ред. К. Ф. Огородников, М.—Л., 1975, стр. 289.

УДК: 524—327

#### УСТОЙЧИВОСТЬ ПУЛЬСИРУЮЩЕЙ, ВРАЩАЮЩЕЙСЯ МОДЕЛИ ЗВЕЗДНОЙ СИСТЕМЫ

Устойчивость нестационарных, сферически-симметричных, гравитирующих систем по отношению к переходу в эллипсоид зависит от величины хаотических движений [1, 2] и от момента вращения. Если хаотические движения противодействуют этому переходу, то вращение способствует