

*А.А. БЕКОВ¹, М.Д. ШИНИБАЕВ², С.А. ЖАППАРОВ³,
А.А. АБЖАЛБАРОВ³, Ж.А. КИРГИЗБАЕВ²*

НОВЫЙ МЕТОД ОПРЕДЕЛЕНИЯ ЦИЛИНДРИЧЕСКИХ КООРДИНАТ ПРОБНОГО ТЕЛА В ПОЛЕ ТЯГОТЕНИЯ ХИЛЛА

¹Институт космических исследований им. У.М.Султангазина АО «НЦКИТ», г. Алматы;

²Южно-Казахстанский государственный педагогический институт, г. Шымкент;

³Южно-Казахстанский государственный университет им. М.О.Ауезова, г. Шымкент

Предлагается новый метод определения цилиндрических координат пробного тела во второй задаче Хилла в случае гиперболического типа движения.

Дифференциальные уравнения движения пробного тела в переменных Хилла имеют вид [1]

$$\left. \begin{aligned} \frac{d^2 w}{d\vartheta^2} + \left(1 + \frac{\alpha}{w^4}\right) w - \frac{1}{(1+s^2)^{3/2}} = 0, \\ \frac{d^2 s}{d\vartheta^2} + \left(1 + \frac{\beta}{w^4}\right) s = 0, \\ \frac{dt}{d\vartheta} = \frac{\rho^2}{c}, \end{aligned} \right\} \quad (1)$$

где $\alpha = \frac{vc^6}{\mu^4}$, $\beta = \frac{(v-v')c^6}{\mu^4}$, $\frac{1}{\rho} = w \frac{\mu}{c^2}$, $s = \frac{z}{\rho}$, $\rho^2 = x^2 + y^2$, α и β – постоянные параметры,

c и h – постоянные интеграла площадей и интеграла энергии, μ – произведение постоянной тяготения на сумму масс пробного и центрального тела s – тангенс широты, ϑ – истинная долгота, w – переменная Хилла.

Рассмотрим случай малого наклона гиперболической орбиты к основной плоскости $s \neq 0$, $s^2 \approx 0$, $z \neq 0$, $z^2 \approx 0$, тогда, интегрируя первое дифференциальное уравнение из (1) от нуля до переменных верхних пределов с учетом третьего уравнения из (1), найдем полярные координаты пробного тела¹ на интервале $\alpha_2 < w < \alpha_1$:

$$\begin{aligned} \rho = (\rho_{00} + k\rho_{01} + k^2\rho_{02} + k^3\rho_{03}) + (k\rho_{11} + k^2\rho_{12} + k^3\rho_{13}) \cos \varphi + \\ + (k^2\rho_{22} + k^3\rho_{23}) \cos 2\varphi + k^3\rho_{33} \cos 3\varphi, \end{aligned} \quad (2)$$

$$\begin{aligned} \vartheta = (\vartheta_{00} + k\vartheta_{01} + k^2\vartheta_{02} + k^3\vartheta_{03})\varphi + (k\vartheta_{11} + k^2\vartheta_{12} + k^3\vartheta_{13}) \sin \varphi + \\ + (k^2\vartheta_{22} + k^3\vartheta_{23}) \sin 2\varphi + k^3\vartheta_{33} \sin 3\varphi, \end{aligned} \quad (3)$$

где

$$\begin{aligned} \varphi = (1 + k\varphi_{01} + k^2\varphi_{02} + k^3\varphi_{03})t + (k\varphi_{11} + k^2\varphi_{12} + k^3\varphi_{13}) \sin t + (k^2\varphi_{22} + k^3\varphi_{23}) \sin 2t + \\ + k^3\varphi_{32} \sin 3t + (k^2\varphi_{42} + k^3\varphi_{43})t \cos t + k^3\varphi_{53} t \cos 2t, \end{aligned} \quad (4)$$

где коэффициенты ρ_{ij} , ϑ_{ij} , φ_{ij} ($i, j = 0, 1, 2, 3, 4, 5$) зависят от корней полинома

$$G_4(w) = -w^4 + 2w^3 + Hw^2 + \alpha,$$

они выписаны в предыдущей статье [см. сноску *].

¹ Шинибаев М.Д., Беков А.А. и др. Новый метод представления полярных координат пробного тела в поле тяготения Хилла в случае гиперболического типа движения - в печати.

Для определения третьей координаты z необходимо проинтегрировать второе дифференциальное уравнение из (1) и учесть зависимость

$$z = ps, \quad (5)$$

где $s = O(k)$.

Целесообразно в дифференциальном уравнении тангенса широты заменить ϑ на φ посредством последнего уравнения из (1).

Используя [*]

$$\begin{aligned} w = & (w_{00} + kw_{01} + k^2w_{02}) + (kw_{11} + k^2w_{12} + k^3w_{13}) \cos \varphi + k^2w_{22} \cos \varphi + \\ & + k^3w_{33} \cos 3\varphi, \end{aligned} \quad (6)$$

найдем с точностью $O(k^3)$:

$$w^4 = [(1 + k\bar{a}_{01} + k^2\bar{a}_{02} + k^3\bar{a}_{03}) + (k\bar{a}_{11} + k^2\bar{a}_{12} + k^3\bar{a}_{13}) \cos \varphi + k^3\bar{a}_{33} \cos 3\varphi]w_{00}^4, \quad (7)$$

где

$$\begin{aligned} \bar{a}_{01} &= 4w_{01}w_{00}^{-1}, \quad \bar{a}_{02} = 4w_{02}w_{00}^{-1} + w_{00}^{-2}(2w_{01}^2 + w_{11}^2) \cdot 3, \quad \bar{a}_{11} = 4w_{11}w_{00}^{-1}, \\ \bar{a}_{12} &= 4w_{00}^{-1}(w_{12} + 3w_{01}w_{11}w_{00}^{-1}), \quad \bar{a}_{13} = 4w_{13}w_{00}^{-1} + 6w_{00}^{-2}(2w_{01}w_{12} + 2w_{02}w_{11} + w_{11}w_{22}), \\ \bar{a}_{22} &= 4w_{00}^{-1}\left(w_{22} + \frac{3}{4}w_{11}^2w_{00}^{-1}\right), \quad \bar{a}_{23} = 6w_{00}^{-2}(w_{12} + 2w_{01}w_{02}), \\ \bar{a}_{33} &= 2w_{00}^{-1}(2w_{33} + 3w_{11}w_{22}w_{00}^{-1}). \end{aligned}$$

С другой стороны из (1)

$$\begin{aligned} d\vartheta^2 &= \frac{\mu^4}{c^6}w^4dt^2 = \frac{\mu^4}{c^6}w^4\{(t_{00} + kt_{01} + k^2t_{02} + k^3t_{03}) + (kt_{11} + k^2t_{12} + k^3t_{13}) \cos \varphi + \\ &+ 2(k^2t_{22} + k^3t_{23}) \cos 2\varphi + k^3(3t_{33}) \cos 3\varphi\}^2 d\varphi^2. \end{aligned} \quad (8)$$

С учетом (7) и (8) перепишем дифференциальное уравнение тангенса широты в следующем виде

$$\frac{d^2s}{d\varphi^2} + (q_0 + 2q_1 \cos \varphi + 2q_2 \cos 2\varphi)s = 0, \quad (9)$$

где

$$\begin{aligned} q_0 &= \bar{c}_{00} + k\bar{c}_{01} + k^2\bar{c}_{02}, \quad 2q_1 = k\bar{c}_{11} + k^2\bar{c}_{12}, \quad 2q_2 = k^2\bar{c}_{22}, \\ \bar{c}_{00} &= c_{00}, \quad \bar{c}_{01} = c_{01}, \quad \bar{c}_{02} = t_{00}^2 + c_{02}, \quad \bar{c}_{11} = c_{31}, \quad \bar{c}_{12} = c_{32}, \quad \bar{c}_{22} = c_{42}, \\ c_{00} &= \mu^4 t_{00}^2 w_{00}^4 c^{-6}, \quad c_{01} = c_{00}(b_{01} + \bar{a}_{01}), \quad c_{02} = c_{00}\left(b_{02} + \bar{a}_{01}b_{01} + \bar{a}_{02} + \frac{1}{2}\bar{a}_{11}b_{11}\right), \\ c_{31} &= (b_{11} + \bar{a}_{11})c_{00}, \quad c_{32} = c_{00}(b_{12} + b_{11}\bar{a}_{01} + \bar{a}_{12} + b_{01}\bar{a}_{11}), \\ c_{42} &= c_{00}\left(b_{22} + \frac{1}{2}\bar{a}_{11}b_{11} + \bar{a}_{22}\right), \quad b_{01} = 2t_{01}t_{00}^{-1}, \quad b_{02} = 2t_{02}t_{00}^{-1} + t_{00}^{-2}\left(t_{01}^2 + \frac{t_{11}^2}{2}\right), \\ b_{03} &= 2t_{03}t_{00}^{-1} + t_{00}^{-2}(t_{11}t_{12} + 2t_{01}t_{02}), \quad b_{11} = 2t_{11}t_{00}^{-1}, \quad b_{12} = 2t_{00}^{-1}(t_{12} + t_{01}t_{11}t_{00}^{-1}), \\ b_{22} &= t_{00}^{-1}\left(4t_{22} + \frac{1}{2}t_{11}^2t_{00}^{-1}\right), \quad b_{13} = 2t_{00}^{-1}(t_{13} + t_{01}t_{12}t_{00}^{-1}) + t_{11}t_{00}^{-2}(2t_{02} + t_{22}), \\ \beta &= \frac{c^6}{\mu^4}(\nu - \nu'), \quad b_{23} = 4t_{23}t_{00}^{-1} + t_{00}^{-2}(t_{11}t_{12} + 4t_{22}t_{01}), \quad b_{33} = t_{00}^{-1}(6t_{33} + t_{11}t_{22}t_{00}^{-1}). \end{aligned}$$

Интегрируя (9) методом последовательных приближений [2], найдем тангенс широты:

$$s = A \left[1 + \frac{q_1^2}{(c^2 - q_0)[(c-1)^2 - q_0]} + \frac{q_1^2}{(c^2 - q_0)[(c+1)^2 - q_0]} \right] \cos(c\varphi + \varepsilon) +$$

$$+ \frac{q_1}{[(c-1)^2 - q_0]} \cos[(c-1)\varphi + \varepsilon] + \frac{q_1}{[(c+1)^2 - q_0]} \cos[(c+1)\varphi + \varepsilon] + \\ + \left[\frac{q_1^2}{[(c+2)^2 - q_0][(c+1)^2 - q_0]} + \frac{q_2}{[(c+2)^2 - q_0]} \right] \cos[(c+2)\varphi + \varepsilon], \quad (10)$$

где A, ε – постоянные интегрирования, $c = \sqrt{1 + \sqrt{(q_0 - 1)^2 - q_1^2}}$.

Упростим (10), для этого знаменатели в коэффициентах вычислим с точностью $O(k^3)$:

$$(c^2 - q_0) = 1 + \left\{ (1 + c_{00}^{-2} - 2\bar{c}_{00}) + k(2\bar{c}_{00}\bar{c}_{01} - 2\bar{c}_{01}) + \right. \\ \left. + k^2 \left(\bar{c}_{01}^2 + 2\bar{c}_{00}\bar{c}_{02} + 2\bar{c}_{01}\bar{c}_{02} - 2\bar{c}_{02} - \frac{1}{4}\bar{c}_{11}^2 \right) + k^3 (-2\bar{c}_{11}\bar{c}_{12}) \right\}^{1/2} - (\bar{c}_{00} + k\bar{c}_{01} + k^2\bar{c}_{02}) = \\ = (1 + B_0 - \bar{c}_{00}) + k \left(\frac{1}{2}B_{01}B_0 - \bar{c}_{01} \right) + k^2 \left(\frac{1}{2}B_{02}B_0 - \frac{1}{32}B_0B_{01}^2 - \bar{c}_{02} \right) + \\ + k^3 \left(\frac{1}{2}B_{03}B_0 - \frac{1}{16}B_0B_{01}B_{02} \right) \text{ или}$$

$$(c^2 - q_0) = D_0 + kD_1 + k^2D_2 + k^3D_3, \quad (11)$$

где

$$D_0 = 1 + B_0 - \bar{c}_{00}, \quad D_1 = \frac{1}{2}B_{01}B_0 - \bar{c}_{01}, \quad D_2 = \frac{1}{2}B_0B_{02} - \frac{1}{32}B_0B_{01}^2 - \bar{c}_{02}, \\ D_3 = \frac{1}{2}B_0B_{03} - \frac{1}{16}B_0B_{01}B_{02}, \quad B_0 = (\bar{c}_{00} - 1), \quad B_{01} = 2\bar{c}_{01}B_0^{-1}, \\ B_{02} = B_0^{-2} \left(\bar{c}_{01}^2 + 2\bar{c}_{00}\bar{c}_{02} + 2\bar{c}_{01}\bar{c}_{02} - 2\bar{c}_{02} - \frac{1}{4}\bar{c}_{11}^2 \right), \quad B_{03} = -2\bar{c}_{11}\bar{c}_{12}B_0^{-2}.$$

Если выписать c , то имеем

$$c = d_0 + kd_1 + k^2d_2 + k^3d_3,$$

(12)

где

$$d_0 = \sqrt{\bar{c}_{00}}, \quad d_1 = \frac{1}{2}n_{01}d_0, \quad d_2 = d_0 \left(\frac{1}{2}n_{02} - \frac{1}{8}n_{01}^2 \right), \quad d_3 = d_0 \left(n_{03} - \frac{1}{4}n_{01}n_{02} \right), \\ n_{01} = \frac{\bar{c}_{00}\bar{c}_{01}}{B_0(1+B_0)}, \quad n_{02} = \frac{1}{B_0(1+B_0)} \left[\frac{1}{2}\bar{c}_{01}^2 + \bar{c}_{00}\bar{c}_{02} - \frac{1}{8}\bar{c}_{11}^2 - \frac{1}{2B_0^3}(\bar{c}_{00}^2\bar{c}_{01}^2) \right], \\ n_{03} = -\frac{1}{2} \cdot \frac{1}{B_0(1+B_0)} \left[\frac{1}{2}\bar{c}_{11}\bar{c}_{12} + \frac{\bar{c}_{00}\bar{c}_{01} \left(\bar{c}_{01}^2 + 2\bar{c}_{00}\bar{c}_{02} - \frac{\bar{c}_{11}^2}{4} \right)}{B_0^2} \right].$$

Теперь выпишем с точностью $O(k^3)$:

$$[(c-1)^2 - q_0],$$

тогда получим

$$[(c-1)^2 - q_0] = \beta_0 + k\beta_1 + k^2\beta_2 + k^3\beta_3, \quad (13)$$

где

$$\begin{aligned} \beta_0 &= d_0^2 - 2d_0 + 1 - \bar{c}_{00}, \quad \beta_1 = 2d_0 d_1 - 2d_1 - \bar{c}_{01}, \quad \beta_2 = d_1^2 + 2d_0 d_2 - 2d_2 - \bar{c}_{02}, \\ \beta_3 &= 2d_3(d_0 - 1). \end{aligned}$$

Найдем

$$[(c+1)^2 - q_0] = \gamma_0 + k\gamma_1 + k^2\gamma_2 + k^3\gamma_3, \quad (14)$$

здесь

$$\begin{aligned} \gamma_0 &= (1+d_0)^2 - \bar{c}_{00}, \quad \gamma_1 = 2(1+d_0)d_1 - \bar{c}_{01}, \quad \gamma_2 = d_1^2 + 2d_2(1+d_0), \\ \gamma_3 &= 2d_3(1+d_0) + 2d_1 d_3. \end{aligned}$$

Точно также

$$[(c-2)^2 - q_0] = \alpha_0 + k\alpha_1 + k^2\alpha_2 + k^3\alpha_3, \quad (15)$$

здесь

$$\begin{aligned} \alpha_0 &= (d_0 - 2)^2 - \bar{c}_{00}, \quad \alpha_1 = 2d_1(d_0 - 2) - \bar{c}_{01}, \quad \alpha_2 = d_1^2 + 2d_2(d_0 - 2) - \bar{c}_{02}, \\ \alpha_3 &= 2[(d_0 - 2)d_3 + d_1 d_2], \end{aligned}$$

аналогично

$$[(c+2)^2 - q_0] = \theta_0 + k\theta_1 + k^2\theta_2 + k^3\theta_3, \quad (16)$$

здесь

$$\begin{aligned} \theta_0 &= (d_0 + 2)^2 - \bar{c}_{00}, \quad \theta_1 = 2d_1(d_0 + 2) - \bar{c}_{01}, \quad \theta_2 = d_1^2 + 2d_2(d_0 + 2) - \bar{c}_{02}, \\ \theta_3 &= 2[d_3(d_0 + 2) + d_1 d_2]. \end{aligned}$$

Подставим (11)÷(16) в (10), тогда найдем

$$\begin{aligned} s &= A \left\{ (1+k^2 s_{02} + k^3 s_{03}) \cos(c\varphi + \varepsilon) + (ks_{11} + k^2 s_{12} + k^3 s_{13}) \cos[(c-1)\varphi + \varepsilon] + \right. \\ &\quad + (ks_{21} + k^2 s_{22} + k^3 s_{23}) \cos[(c+1)\varphi + \varepsilon] + (k^2 s_{32} + k^3 s_{33}) \cos[(c-2)\varphi + \varepsilon] + \\ &\quad \left. + (k^2 s_{42} + k^3 s_{43}) \cos[(c+2)\varphi + \varepsilon] \right\}, \end{aligned} \quad (17)$$

где введены обозначения

$$\begin{aligned} s_{02} &= \frac{1}{4} \bar{c}_{11}^2 (A_0 + \varphi_0), \quad s_{03} = \frac{1}{2} \bar{c}_{11}^2 \left[(A_0 + \varphi_0) + \frac{1}{2} (A_1 + \varphi_1) \right], \quad s_{11} = \frac{1}{2} \bar{c}_{11} \Delta_0, \\ s_{12} &= \frac{1}{2} (\bar{c}_{12} \Delta_0 + \bar{c}_{11} \Delta_1), \quad s_{13} = \frac{1}{2} (\bar{c}_{11} \Delta_2 + \bar{c}_{12} \Delta_1), \quad s_{21} = \frac{1}{2} \bar{c}_{11} R_0, \\ s_{22} &= \frac{1}{2} (\bar{c}_{11} R_1 + \bar{c}_{12} R_0), \quad s_{23} = \frac{1}{2} (\bar{c}_{11} R_2 + \bar{c}_{12} R_1), \quad s_{32} = \frac{1}{4} \bar{c}_{11}^2 \psi_0 + \frac{1}{2} \bar{c}_{22} P_0, \\ s_{33} &= \frac{1}{2} \left[\left(\frac{1}{2} \bar{c}_{11} \psi_1 + \bar{c}_{12} \psi_0 \right) \bar{c}_{11} + \bar{c}_{22} P_1 \right], \quad s_{42} = \frac{1}{2} \left(\bar{c}_{11}^2 \mathbf{x}_0 \cdot \frac{1}{2} + \bar{c}_{22} Q_0 \right), \\ s_{43} &= \frac{1}{2} \left[\bar{c}_{11} \left(\frac{1}{2} \bar{c}_{11} \mathbf{x}_1 + \bar{c}_{12} \mathbf{x}_0 \right) + \bar{c}_{22} Q_1 \right], \quad A_0 = \frac{1}{\beta_0 D_0}, \quad A_1 = A_0^2 (\beta_0 D_1 + \beta_1 D_0), \\ \varphi_0 &= \frac{1}{D_0 \gamma_0}, \quad \varphi_1 = -\varphi_0^2 (D_0 \gamma_1 + D_1 \gamma_0), \quad \Delta_0 = \frac{1}{\beta_0}, \quad \Delta_1 = -\Delta_0^2 \beta_1, \\ \Delta_2 &= (-\beta_2 + \Delta_0 \beta_1^2), \quad R_0 = \frac{1}{\gamma_0}, \quad R_1 = -R_0 \gamma_1, \quad R_2 = (-\gamma_2 + R_0 \gamma_1^2), \end{aligned}$$

$$\psi_0 = \frac{1}{\alpha_0 \beta_0}, \quad \psi_1 = -\psi_0^2 (\alpha_0 \beta_1 + \alpha_1 \beta_0), \quad \varphi_0 = \frac{1}{\theta_0 \gamma_0}, \quad \varphi_1 = -\varphi_0^2 (\theta_0 \gamma_1 + \theta_1 \gamma_0),$$

$$P_0 = \frac{1}{\alpha_0}, \quad P_1 = -P_0^2 \alpha_1, \quad Q_0 = \frac{1}{\theta_0}, \quad Q_1 = -Q_0^2 \theta_1.$$

Теперь используя (5), (17), (2), находим аппликату пробного тела с точностью $O(k^3)$:

$$\begin{aligned} z = A \Big\{ & (z_{00} + kz_{01} + k^2 z_{02} + k^3 z_{03}) \cos(c\varphi + \varepsilon) + (kz_{11} + k^2 z_{12} + k^3 z_{13}) \cos[(c-1)\varphi + \varepsilon] + \\ & + (kz_{21} + k^2 z_{22} + k^3 z_{23}) \cos[(c+1)\varphi + \varepsilon] + (k^2 z_{32} + k^3 z_{33}) \cos[(c-2)\varphi + \varepsilon] + \\ & + (k^2 z_{42} + k^3 z_{43}) \cos[(c+2)\varphi + \varepsilon] + k^3 z_{53} \cos[(c-3)\varphi + \varepsilon] + \\ & + k^3 z_{63} \cos[(c-3)\varphi + \varepsilon] \Big\}, \end{aligned} \quad (18)$$

где

$$\begin{aligned} z_{00} &= \rho_{00}, \quad z_{01} = \rho_{01}, \quad z_{02} = \rho_{02} + z_{00}s_{02} + \frac{1}{2}s_{11}\rho_{11} + \frac{1}{2}s_{21}\rho_{11}, \\ z_{03} &= \rho_{03} + \rho_{01}s_{02} + \rho_{00}s_{02} + \frac{1}{2}(s_{12}\rho_{11} + \rho_{12}s_{11} + \rho_{11}s_{22} + \rho_{12}s_{21}), \\ z_{11} &= s_{11}\rho_{00} + \frac{1}{2}\rho_{11}, \quad z_{12} = \rho_{01}s_{11} + s_{12}\rho_{00} + \frac{\rho_{12}}{2}, \\ z_{13} &= \rho_{02}s_{11} + \rho_{01}s_{12} + s_{13}\rho_{00} + \frac{1}{2}\rho_{13} + \frac{1}{2}\rho_{11}s_{02} + \frac{1}{2}\rho_{11}s_{32} + \frac{1}{2}s_{21}\rho_{22}, \\ z_{21} &= s_{21}\rho_{00} + \frac{1}{2}\rho_{11}, \quad z_{22} = s_{21}\rho_{01} + s_{22}\rho_{00} + \frac{1}{2}\rho_{12}, \\ z_{23} &= \rho_{02}s_{21} + \rho_{01}s_{22} + s_{23}\rho_{00} + \frac{1}{2}\rho_{13} + \frac{1}{2}\rho_{11}(s_{02} + s_{42}) + \frac{1}{2}\rho_{22}s_{11}, \\ z_{32} &= s_{32}\rho_{00} + \frac{1}{2}(s_{11}\rho_{11} + \rho_{22}), \quad z_{33} = s_{33}\rho_{00} + \rho_{01}s_{32} + \frac{1}{2}(s_{12}\rho_{11} + \rho_{12}s_{11} + \rho_{23}), \\ z_{42} &= s_{42}\rho_{00} + \frac{1}{2}(s_{21}\rho_{11} + \rho_{22}), \quad z_{43} = s_{13}\rho_{00} + \rho_{01}s_{42} + \frac{1}{2}(s_{22}\rho_{11} + \rho_{12}s_{21} + \rho_{23}), \\ z_{53} &= \frac{1}{2}(s_{32}\rho_{11} + \rho_{22}s_{11} + \rho_{33}), \quad z_{63} = \frac{1}{2}(\rho_{33} + \rho_{22}s_{21} + \rho_{11}s_{42}). \end{aligned}$$

Таким образом, на интервале $\alpha_2 < w < \alpha_1$ найдены цилиндрические координаты пробного тела выражениями (2), (3) и (18), как функции времени, посредством (4) для случая гиперболического типа движения в поле тяготения.

Решение получено для орбит малого наклона к основной плоскости в поле тяготения Хилла. Метод решения и полученный результат представляют интерес для широкого круга специалистов и студентов в области динамики полета ИСЗ в нецентральном поле тяготения Земли.

ЛИТЕРАТУРА

1. Шиголев Б.М. О промежуточной орбите Хилла в задаче 3-х тел. Труды ГАИШ, 1960. Т.28. С. 91-98.
2. Чеботарев Г.А. Аналитические и численные методы небесной механики. М.-Л.: Наука, 1965. 367 с.

REFERENCES

1. Shigolev B.M. O promezhutochnoi orbite Hilla v zadache 3-h tel. Trudy GAISH, 1960. T. 28. S. 91-98.
2. Chebotarev G.A. Analiticheskie i chislennye metody nebesnoi mehaniki.-M.: Nauka, 1965, 367 s

Беков А.А., Шыныбаев М.Д., Жапбаров С.А., Әбжапбаров А.А., Кыргызбаев А.

ХИЛЛ ӨРІСІНДЕГІ СЫНАҚ ДЕНЕ ҮШІН ЦИЛИНДРЛІК
КООРДИНАТТАРДЫ АНЫҚТАУ ӘДСІНІҢ ЖАҢА ТУРІ

Макалада Хилл өрісіндегі сынақ дене үшін цилиндрлік координаттарды анықтаудың жаңа әдісі ұсынылды.

Bekov A.A., Shinibaev M.D., Zhapparov S.A., Abzhapbarov A.A., Kirgizbaev J.A.

A NEW METHOD DETERMINING THE CYLINDRICAL COORDINATES
OF A TEST BODY IN GRAVITATIONAL FIELD OF THE HILL

A new method for determining the cylindrical coordinates of a test body in the second problem in the case of Hill's hyperbolic motion is proposed.