EESTI NSV TEADUSTE AKADEEMIA TOIMETISED. XVII KÕIDE Füüsika * matemaatika. 1968, nr. 1

ИЗВЕСТИЯ АКАДЕМИИ НАУК ЭСТОНСКОЙ ССР. ТОМ XVII ФИЗИКА * МАТЕМАТИКА. 1968, № 1

https://doi.org/10.3176/phys.math.1968.1.02

И. КЕЙС

ОБ УРАВНЕНИЯХ ДВИЖЕНИЯ ГИРОСТАТА С ОДНОЙ НЕПОДВИЖНОЙ ТОЧКОЙ

Для системы из шести уравнений Эйлера—Пуассона, описывающих движение гиростата в консервативном поле, обладающем силовой функцией U, известен интеграл. Якоби (J_1) , площадей (J_2) и косинусов. Используя эти интегралы, можно согласно [¹] понизить порядок системы уравнений на три единицы и привести ее к системе трех уравнений, определяющих дифференциалы переменных Дарбу через дифференциалы времени и одну проекцию вектора угловой скорости Ω , вообще говоря, неявным образом. Эту особенность системы можно устранить, прибегнув к предложенному П. В. Мясниковым приему понижения порядка исходной системы уравнений, и получить новую совокупность уравнений, пригодную для различных исследований.

1. Рассматриваемая система уравнений движения гиростата получается циклической заменой переменных и постоянных из строк

$$d\gamma_1/dt = x_3\gamma_2 - x_2\gamma_3$$

$$I_1 dx_1/dt = (I_2 - I_3) x_2 x_3 + k_2 x_3 - k_3 x_2 + \gamma_3 \partial U/\partial \gamma_2 - \gamma_2 \partial U/\partial \gamma_3 \quad (1.1)$$

и обладает нетривиальными интегралами

$$J_{1} = I_{1}x_{1}^{2} + I_{2}x_{2}^{2} + I_{3}x_{3}^{2} - 2(U+h) = 0$$

$$J_{2} = (I_{1}x_{1} + k_{1})y_{1} + (I_{2}x_{2} + k_{2})y_{2} + (I_{3}x_{3} + k_{3})y_{3} - \sigma = 0.$$
(1.2)

Определим новую переменную x₀ линейной функцией величин x

$$x_0 = I_1 \xi_1 x_1 + I_2 \xi_2 x_2 + I_3 \xi_3 x_3 \tag{1.3}$$

с коэффициентами ξ_i $(i = \overline{1,3})$, зависящими, вообще говоря, от переменных γ . К интегралам (1.2), выражению (1.3) и уравнениям (1.1) в переменных $y_i = I_{(i)}^{l_2} x_i$, $z_k = I_{(k)}^{l_2} \gamma_k$ $(i, k = \overline{1,3})$

$$y_{1}^{2} + y_{2}^{2} + y_{3}^{2} = 2(U+h)$$

$$z_{1}y_{1} + z_{2}y_{2} + z_{3}y_{3} = \sigma - (I_{1}^{-1/2}k_{1}z_{1} + I_{2}^{-1/2}k_{2}z_{2} + I_{3}^{-1/2}k_{3}z_{3}) \quad (1.4)$$

$$I_{1}^{1/2} dy_{1}/dt = (I_{2} - I_{3}) (I_{2}I_{3})^{-1/2} y_{2}y_{3} + k_{2}I_{3}^{-1/2} y_{3} - k_{3}I_{2}^{-1/2} y_{2} + I_{3}^{-1/2} z_{3}\partial U/\partial\gamma_{2} - I_{2}^{-1/2} z_{2}\partial U/\partial\gamma_{3}$$

$$I_{1}^{-1/2} dz_{1}/dt = (I_{2}I_{3})^{-1/2} (z_{2}y_{3} - z_{3}y_{2})$$

применим прием исключения переменных y, предложенный в [2] формулами

$$H_0 y_i = H^{1/2} W_i - H_1 z_i - H_2 \eta_i \qquad (i = \overline{1,3}),$$
(1.5)

в которых введены обозначения

$$H_0 = (z, z) (\eta, \eta) - (z, \eta)^2, \quad H_1 = x_0(z, \eta) - \sigma_1(\eta, \eta), \quad H_2 = \sigma_1(z, \eta) - x_0(z, z)$$

$$H = 2(U+h)H_0 + \sigma_1 H_1 + x_0 H_2, \quad W_1 = z_2 \eta_3 - z_3 \eta_2, \quad \eta_i = I_{(i)} \xi_i$$
(1.6)

$$\sigma_1 = \sigma - (k_1 I_1^{-1/2} z_1 + k_2 I_2^{-1/2} z_2 + k_3 I_3^{-1/2} z_3), \quad (u, v) = u_1 v_1 + u_2 v_2 + u_3 v_3.$$

Согласно обозначениям (1.6) выражение для Н можно переписать в виде произведения сомножителей

$$H = (z, z) \left(2\varepsilon_1 x_0 - x_0^2 - \varepsilon_2 \right); \tag{1.7}$$

коэффициенты ε₁ и ε₂ во втором из них равны

$$\varepsilon_1 = (z, \eta) \sigma_1 (z, z)^{-1}, \quad \varepsilon_2 = [(\eta, \eta) \sigma_1^2 - 2(U+h) H_0](z, z)^{-1}.$$
 (1.8)

Определим переменную x₀ и радикал из второго сомножителя в (1.7) трехчленами

$$x_0 = rw^{-1} + r_0 + r_1w \tag{19}$$

$$(2\varepsilon_1 x_0 - x_0^2 - \varepsilon_2)^{1/2} = sw^{-1} + s_0 + s_1w,$$

в которых *w* — новая независимая переменная, а коэффициенты функции *z* и η, подлежащие определению. Сравнением коэффициентов при наивысшей и наинизшей независимой переменной *w* согласно формулам (1.9) получим следующие условия на коэффициенты *r*, *s*:

$$s^2 = -r^2, \quad s_1^2 = -r_1^2.$$
 (1.10)

Из выражений (1.9) очевидно, что $r^2 + r_1^2 \neq 0$. Равенства (1.10) определяют три типа последующих решений:

1°
$$s = -ir$$
, $s_1 = ir_1$
2° $s = ir$, $s_1 = ir_1$
3° $s = -ir$, $s_1 = -ir_1$. (1.11)

Дополним равенства (1.10) оставшимися условиями

$$r(\varepsilon_{1} - r_{0}) = ss_{0}$$

$$r_{1}(\varepsilon_{1} - r_{0}) = s_{0}s_{1}$$

$$2\varepsilon_{1}r_{0} - 2rr_{1} - r_{0}^{2} - \varepsilon_{2} = 2ss_{1} + s_{0}^{2}.$$
(1.12)

Легко показать, что решения 2° и 3°, отвечающие формулам (1.11), приводят к условию $\varepsilon_1^2 = \varepsilon_2$, эквивалентному ввиду равенств (1.6) и (1.8), следующему выражению для силовой функции

$$U = U_0 = 0.5\sigma_1^2 (z, z)^{-1} - h \qquad (H_0 \neq 0).$$

Оставив случай U₀, обследуем решение системы (1.10), (1.12), соответствующее равенствам 1° (1.11). Последнее дается формулами

$$r = 0.5\varrho (\varepsilon_1^2 - \varepsilon_2)^{\frac{1}{2}}, \qquad r_0 = \varepsilon_1, \qquad r_1 = 0.5\varrho^{-1} (\varepsilon_1^2 - \varepsilon_2)^{\frac{1}{2}}$$

$$s = -0.5i\varrho (\varepsilon_1^2 - \varepsilon_2)^{\frac{1}{2}}, \qquad s_6 = 0, \qquad s_1 = 0.5i\varrho^{-1} (\varepsilon_1^2 - \varepsilon_2)^{\frac{1}{2}}, \qquad (1.13)$$

в которых ǫ — произвольная функция величин z, η. Ввиду соотношений (1.7) и (1.13) выражения для функций x₀ и H^{1/2} равны

$$x_0 = v_2(\varrho w^{-1} + 2v_1 + \varrho^{-1}w)$$

$$(1.14)$$

Здесь обозначены

$$\begin{aligned} \mathbf{v}_0 &= 0.5 \left(z, z \right)^{\frac{1}{2}} \left(\varepsilon_1^2 - \varepsilon_2 \right)^{\frac{1}{2}}, \quad \mathbf{v}_1 &= \varepsilon_1 \left(\varepsilon_1^2 - \varepsilon_2 \right)^{-\frac{1}{2}}, \\ \mathbf{v}_2 &= 0.5 \left(\varepsilon_1^2 - \varepsilon_2 \right)^{\frac{1}{2}}, \quad \left(U \geqslant U_0 \right). \end{aligned}$$

Для величин *y*_i получаем из формулы (1.5) с учетом значений (1.14) выражения

$$y_i = y_{i1} w^{-1} + y_{i0} + y_{i2} w, \qquad (1.15)$$

в которых коэффициенты y_{ij} (i = 1,3; j = 0,2) имеют смысл

$$y_{i1} = H_0^{-1} \{-iv_0 \varrho W_i + v_2 \varrho [(z, z) \eta_i - (z, \eta) z_i]\}$$

$$y_{i0} = H_0^{-1} \{2v_1 v_2 [(z, z) \eta_i - (z, \eta) z_i] + \sigma_1 [(\eta, \eta) z_i - (z, \eta) \eta_i]\}$$
(1.16)

$$y_{i2} = H_0^{-1} \{iv_0 \varrho^{-1} W_i + v_2 \varrho^{-1} [(z, z) \eta_i - (z, \eta) z_i]\}.$$

Поскольку переменные z связаны тривиальным интегралом

$$I_1^{-1}z_1^2 + I_2^{-1}z_2^2 + I_3^{-1}z_3^2 = 1,$$

осуществим переход к независимым величинам Дарбу

$$I_1^{-1/2} z_1 = 2u (1 + u^2 + v^2)^{-1}, \quad I_2^{-1/2} z_2 = 2v (1 + u^2 + v^2)^{-1},$$

$$I_3^{-1/2} z_3 = (u^2 + v^2 - 1) (1 + u^2 + v^2)^{-1},$$

для которых из трех уравнений Пуассона в (1.1) получаем следующие дифференциальные уравнения:

$$du/dt = -I_1^{-1/2} y_1 uv + 0.5I_2^{-1/2} y_2 (1 + u^2 - v^2) + I_3^{-1/2} y_3 v$$

$$dv/dt = 0.5I_1^{-1/2} y_1 (u^2 - v^2 - 1) + I_2^{-1/2} y_2 uv - I_3^{-1/2} y_3 u.$$
(1.17)

В пункте 1 все величины, зависящие от *z* произвольным или неопределенным образом, считаем соответствующими функциями от переменных Дарбу.

Дифференцируя переменную x₀ в силу выражений (1.14) и уравнений (1.1) или (1.4), получим значение ее производной по времени:

$$\frac{d\omega}{dt} = v_2^{-1} \omega^2 (\varrho^{-1} \omega^2 - \varrho)^{-1} [y_i \eta'_i + (\eta_i, y'_i) - \omega^{-1} (v_2 \varrho)' - 2 (v_1 v_2)' - \omega (v_2 \varrho^{-1})']}{(j' = dj/dt)}.$$

Если в это уравнение подставить выражения производных (1.17) и сгруппировать по степеням y, то в квадратных скобках приведенной строки получим выражение

$$(m_{1}\partial\eta_{1}/\partial u + n_{1}\partial\eta_{1}/\partial v) y_{1}^{2} + (m_{2}\partial\eta_{2}/\partial u + n_{2}\partial\eta_{2}/\partial v) y_{2}^{2} + + (m_{3}\partial\eta_{3}/\partial u + n_{3}\partial\eta_{3}/\partial v) y_{3}^{2} + (d_{3}\eta_{3} + m_{2}\partial\eta_{1}/\partial u + m_{1}\partial\eta_{2}/\partial u + + n_{2}\partial\eta_{1}/\partial v + n_{1}\partial\eta_{2}/\partial v) y_{1}y_{2} + (d_{2}\eta_{2} + m_{1}\partial\eta_{3}/\partial u + m_{3}\partial\eta_{1}/\partial u + + n_{1}\partial\eta_{3}/\partial v + n_{3}\partial\eta_{1}/\partial v) y_{1}y_{3} + (d_{1}\eta_{1} + m_{2}\partial\eta_{3}/\partial u + m_{3}\partial\eta_{2}/\partial u + + n_{2}\partial\eta_{3}/\partial v + n_{3}\partial\eta_{2}/\partial v) y_{2}y_{3} + (Um_{1} + Vn_{1} + \eta_{2}e_{3} - \eta_{3}e_{2}) y_{1} + (1.18) + (Um_{2} + Vn_{2} + \eta_{3}e_{1} - \eta_{1}e_{3}) y_{2} + (Um_{3} + Vn_{3} + \eta_{1}e_{2} - \eta_{2}e_{1}) y_{3} + + [a_{3}v\eta_{3} - a_{1}uv\eta_{1} + 0.5a_{2}(1 + u^{2} - v^{2}) \eta_{2}] \partial S/\partial u + + [0.5a_{1}(u^{2} - v^{2} - 1) \eta_{1} + a_{2}uv\eta_{2} - a_{3}u\eta_{3}] \partial S/\partial v,$$

для которого использованы обозначения

$$\begin{aligned} a_i &= I_i^{-1/2}, \quad m_1 = -a_1 uv, \quad m_2 = 0, 5a_2(1 + u^2 - v^2), \\ m_3 &= a_3 v, \quad d_0 = (I_1 I_2 I_3)^{-1/2}, \quad n_1 = 0, 5a_1(u^2 - v^2 - 1), \quad n_2 = a_2 uv, \\ n_3 &= -a_3 u, \quad e_1 = k_1 a_2 a_3, \quad e_2 = k_2 a_1 a_3, \quad e_3 = k_3 a_1 a_2 \\ d_1 &= d_0 (I_2 - I_3), \quad d_2 = d_0 (I_3 - I_1), \quad d_3 = d_0 (I_1 - I_2) \\ U &= u_{11} w^{-1} + u_{10} + u_{12} w, \quad V = v_{11} w^{-1} + v_{10} + v_{12} w \\ u_{11} &= -(v_2 \partial \varrho / \partial u + \varrho \partial v_2 / \partial u), \quad u_{10} = -2 \partial (v_1 v_2) / \partial u, \end{aligned}$$

$$u_{12} = \varrho^{-1}(v_2 \varrho^{-1} \partial \varrho / \partial u - \partial v_2 / \partial u), \quad v_{11} = -(v_2 \partial \varrho / \partial u + \varrho \partial v_2 / \partial v),$$

$$v_{10} = -2\partial (v_1 v_2) / \partial v, \quad v_{12} = \varrho^{-1}(v_2 \varrho^{-1} \partial \varrho / \partial v - \partial v_2 / \partial v).$$

(1.19)

Подставляя в выражение (1.18) значения переменных у из формул (1.15), получим следующее разложение по степеням w:

$$D_{-2}w^{-2} + D_{-1}w^{-1} + D_{0} + D_{1}w + D_{2}w^{2}$$
(1.20)

$$D_{-2} = L_{i}y_{i1}^{2} + L_{ii}y_{i1}y_{j1} + g_{i1}y_{i1}$$

$$D_{-1} = 2L_{i}y_{i0}y_{i1} + L_{kj}(y_{k0}y_{j1} + y_{k1}y_{j0}) + l_{i}y_{i1} + g_{i0}y_{i1} + g_{i1}y_{i0}$$
(1.21)

$$D_{0} = L_{i}(y_{i0}^{2} + 2y_{i1}y_{i2}) + L_{kj}(y_{k0}y_{j0} + y_{k1}y_{j2} + y_{k2}y_{j1}) + l_{i}y_{i0} + g_{i0}y_{i0} + g_{i1}y_{i2} + g_{i2}y_{i1} + [a_{3}v\eta_{3} - a_{1}uv\eta_{1} + 0.5a_{2}(1 + u^{2} - v^{2})\eta_{2}] \partial S/\partial u + g_{i0}y_{i2} + g_{i2}y_{i1} + [a_{3}v\eta_{3} - a_{1}uv\eta_{1} + 0.5a_{2}(1 + u^{2} - v^{2})\eta_{2}] \partial S/\partial u + g_{i0}y_{i2} + g_{i2}y_{i0} + g_{i0}y_{i2} + g_{i2}y_{i0} + l_{i}y_{i2}$$

$$D_{1} = 2L_{i}y_{i0}y_{i2} + L_{kj}(y_{k0}y_{j2} + y_{k2}y_{j0}) + g_{i0}y_{i2} + g_{i2}y_{i0} + l_{i}y_{i2}$$

$$D_{2} = L_{i}y_{i2}^{2} + L_{ki}y_{k2}y_{i2} + g_{i2}y_{i2}$$
(*i*, *j* = 1, 3; *k* < *j*),

причем

$$L_{1} = m_{1}\partial\eta_{1}/\partial u + n_{1}\partial\eta_{1}/\partial v$$

$$L_{12} = d_{3}\eta_{3} + m_{2}\partial\eta_{1}/\partial u + m_{1}\partial\eta_{2}/\partial u + n_{2}\partial\eta_{1}/\partial v + n_{1}\partial\eta_{2}/\partial v$$

$$l_{1} = e_{3}\eta_{2} - e_{2}\eta_{3}$$

$$g_{ij} = m_{i}u_{1j} + n_{i}v_{1j}$$

$$\begin{pmatrix} 1, 2, 3\\ i - 1 \end{pmatrix}$$

2. Используя выражения (1.17), (1.20), приходим к системе уравнений

 $i = \overline{0, 2}$

$$dw/dt = v_2^{-1} (\varrho^{-1}w^2 - \varrho)^{-1} (D_{-2} + D_{-1}w + D_0w^2 + D_1w^3 + D_2w^4)$$

$$du/dt = m_i y_{i1}w^{-1} + m_i y_{i0} + m_i y_{i2}w$$

$$dv/dt = n_i y_{i1}w^{-1} + n_i y_{i0} + n_i y_{i2}w,$$

(2.1)

которая представляет собой результат понижения порядка системы (1.1). Уравнения (2.1) существуют, если выполнены условия $v_2 \neq 0$ и $w^2 \neq \varrho^2$. Первое из них соответствует выражениям силовой функции, отличным от U_0 , второе выделяет область, не принадлежащую «поверхности» $S_0: w^2 - \varrho^2(u, v) = 0$, в которой, вообще говоря, находятся интегральные кривые уравнений (2.1), если S_0 не является их интегральной «поверхностью». Коэффициенты при степенях переменной w в уравнениях (2.1) являются, согласно выражениям (1.6), (1.14), (1.16), (1.19), (1.21) и (1.22), известными функциями переменных u, v в случае произвольного выбора величин $\eta_1, \eta_2, \eta_3, \varrho$ как функций от величин u, v, подчиненных лишь двум неравенствам

$$\eta_1^2 + \eta_2^2 + \eta_3^2 \neq 0, \quad \varrho \neq 0.$$

Перечислим некоторые упрощения, которые можно внести в систему (2.1), используя произвол выбора функций η, *q*. Если функции η, *q* удовлетворяют уравнениям в частных производных, соответствующих равенствам

$$D_{-2} + \rho^2 D_0 = D_{-1} = D_1 = D_2 = 0, \qquad (2.2)$$

то первое уравнение системы (2.1) не зависит от переменной w. В случае, если функции η, о являются решениями двух аналогичных уравнений

$$D_{-1} + D_1 o^2 = D_{-2} + D_0 o^2 + D_2 o^4 = 0, (2.3)$$

то первое уравнение в системе (2.1) типа Риккати:

$$dw/dt = D_2 \varrho w^2 + D_1 \varrho w + (D_2 \varrho + D_0) \varrho$$

Алгебраические условия

$$m_{i}y_{i1}n_{j}y_{j0} - m_{r}y_{r0}n_{s}y_{s1} = m_{i}y_{i1}n_{\sigma}y_{\sigma2} - n_{\mu}y_{\mu1}m_{i}y_{i2} = 0$$

$$(i, j, r, s, \mu, l = \overline{1, 3})$$

$$(2.4)$$

на величины η, о приводят к тому, что отношение дифференциалов пере-

2 ENSV TA Toimetised F * M-1 1968

менных u и v не зависит от w. Полагая коэффициенты $m_i y_{i1}$, $m_i y_{i2}$, $n_i y_{i1}$ или же $m_i y_{i1}$, $n_i y_{i1}$, $n_i y_{i2}$ равными нулю, приходим к случаю, когда одна из производных du/dt, dv/dt не зависит от переменной w, а другая зависит линейно.

Необходимо отметить, что для действительности величин *y_i* должновыполняться ввиду равенств (1.15) и (1.16) следующее условие на квадрат модуля комплексной переменной *w*:

 $ww = \|\varrho\|^2 \tag{2.5}$

независимо от того, разумеем ли мы под о действительную или комплексную функцию переменных *u*, *v*.

Если ввести комплексные переменные ξ , ζ равенствами $\xi = u + i\sigma$, $\zeta = -\overline{\xi}^{-1}$, то для них согласно равенствам (1.17) имеем уравнение Дарбу [³]

$$d\xi/dt = 0,5 (a_2y_2 + ia_1y_1) \xi^2 - ia_3y_3\xi + 0,5 (a_2y_2 - ia_1y_1) d\zeta/dt = 0,5 (a_2y_2 + ia_1y_1) \zeta^2 - ia_3y_3\zeta + 0,5 (a_2y_2 - ia_1y_1).$$
(2.6)

Располагая выражением силовой функции $\Psi(\xi, \zeta) = S(u, v) = U(\gamma_1, \gamma_2, \gamma_3)$, получим для проекции момента внешних сил значения

$$0.5i[(\xi^2 - 1)\partial\Psi/\partial\xi + (\zeta^2 - 1)\partial\Psi/\partial\zeta], \quad 0.5[(\xi^2 + 1)\partial\Psi/\partial\xi + (\zeta^2 + 1)\partial\Psi/\partial\zeta], \\ -i(\xi\partial\Psi/\partial\xi + \zeta\partial\Psi/\partial\zeta).$$
(2.7)

Значение производной dw/dt определяется равенством (2.1), в котором выражение D_k следует составить по формулам (1.21), заменив величины L_i , L_{kj} , g_{il} ($i, j = \overline{1, 3}$; $l = \overline{0, 2}$; k < j) соответственно на L_i^0 , L_{kj}^0 , g_{il}^0 , которые получаем из равенств (1.22) заменами величин m_i на m_i^0 , $u_{1\overline{k}}$ на u_{1l}^0 , v_{1l} на v_{1l}^0 , u на ξ , v на ζ , которые определяются равенствами

$$\begin{split} m_1^0 &= 0,5ia_1 \ (\xi^2 - 1), \quad m_2^0 &= 0,5a_2 \ (\xi^2 + 1), \quad m_3^0 &= -a_3i\xi \\ n_1^0 &= 0,5ia_1 \ (\zeta^2 - 1), \quad n_2^0 &= 0,5a_2 \ (\zeta^2 + 1), \quad n_3^0 &= -a_3i\zeta \\ u_{11}^0 &= -(v_2\partial\varrho/\partial\xi + \varrho\partial v_2/\partial\xi), \quad u_{10}^0 &= -2\partial \ (v_1v_2)/\partial\xi, \\ u_{12}^0 &= \varrho^{-1} \ (v_2\varrho^{-1}\partial\varrho/\partial\xi - \partial v_2/\partial\xi), \quad v_{11}^0 &= -(v_2\partial\varrho/\partial\zeta + \varrho\partial v_2/\partial\zeta), \\ v_{10}^0 &= -2\partial \ (v_1, v_2)/\partial\zeta, \qquad v_{12}^0 &= \varrho^{-1} \ (v_2\varrho^{-1}\partial\varrho/\partial\zeta - \partial v_2/\partial\zeta). \end{split}$$

Образованные указанным способом коэффициенты обозначим D_{i-}^{r} . Переход от переменных u, v к комплексным величинам ξ, ζ всюду предполагается осуществленным, в частности, коэффициенты y_{i1}, y_{i0}, y_{i2} получаются из формул (1.16) заменой в них z_i на выражения

$$z_1 = (1 - \xi\zeta) \ (\xi - \zeta)^{-1}, \ z_2 = i(1 + \xi\zeta) \ (\xi - \zeta)^{-1}, \ z_3 = (\xi + \zeta) \ (\xi - \zeta)^{-1}$$

Ввиду значений (2.7) в сумме D₀ необходимо еще осуществить замену суммы

$$\begin{array}{l} [a_{3}v\eta_{3}+0.5a_{2}\left(1+u^{2}-v^{2}\right)\eta_{2}-a_{1}uv\eta_{1}]\,\partial S/\partial u + \\ + [0.5a_{1}\eta_{1}\left(u^{2}-v^{2}-1\right)+a_{2}uv\eta_{2}-a_{3}u\eta_{3}]\,\partial S/\partial v \end{array}$$

на

$$\begin{bmatrix} 0,5i \ (\xi^2 - 1) \eta_1 + 0,5 \ (\xi^2 + 1) \eta_2 - i\xi\eta_3 \end{bmatrix} \frac{\partial \Psi}{\partial \xi} + \\ + \begin{bmatrix} 0,5i \ (\zeta^2 - 1) \eta_1 + 0,5 \ (\zeta^2 + 1) \eta_2 - i\zeta\eta_3 \end{bmatrix} \frac{\partial \Psi}{\partial \zeta}.$$

В новых переменных w, ž, ζ система уравнений (2.1), (2.6) приобретает вид

$$dw/dt = v_2^{-1} (\varrho^{-1} w^2 - \varrho)^{-1} (D_{-2}^0 + D_{-1}^0 w + D_0 w^2 + D_1 w^3 + D_2 w^4)$$

$$d\xi/dt = m_i^0 y_{i1} w^{-1} + m_i^0 y_{i0} + m_i^0 y_{i2} w$$

$$d\xi/dt = n_i^0 u_{i1} w^{-1} + n_i^0 u_{i0} + n_i^0 u_{i2}^0 w$$

OF QUPERENENELL IP

Предположим, что $\varrho = \varrho(\xi)$, а функции $\eta_i = \eta_i(\xi, \zeta)$ можно подобрать так, что члены $v_2^{-1} D_{\sigma}^0$ и $m_i^0 y_{il}$ представляются в виде произведений $\delta(\xi, \zeta) D^{1}_{\sigma}(\xi)$ и $\delta(\xi, \zeta) \zeta_{l}(\xi)$ ($\sigma = -2, 2; l = 0, 2$). Избирая в этом случае новое время т таким, что $d\tau = \delta(\xi, \zeta) dt$, и отбрасывая третье уравнение системы (2.7), получим замкнутую систему из двух уравнений

$$\frac{dw}{dt} = (D_{-2}^{1} + D_{-1}^{1}w + D_{0}^{1}w^{2} + D_{1}^{1}w^{3} + D_{2}w^{4})(\varrho^{-1}w^{2} - \varrho)^{-1}$$
$$\frac{d\xi}{dt} = \zeta_{1}w^{-1} + \zeta_{0} + \zeta_{2}w$$

относительно комплексных переменных w и ٤.

Возвращаясь к системе (2.1), заметим, что, определяя действительную и мнимую части комплексной переменной w равенствами $w_1 = \| \varrho \| \cos vt, \quad w_2 = \| \varrho \| \sin vt \quad (w = w_1 + iw_2)$ и считая v достаточно «большим» или «малым» параметром, можно строить ряды, определяющие «быстрые» или «медленные» движения гиростата. Выбор знака перед Н^{1/2} в формулах (1.5) необходимо сообразовать с начальными данными переменных $y_i(0)$ после окончательного выбора функций $\eta_1(u, v)$ н $\rho(u, v)$. При $U = U_0$ имеем согласно (2.1) для w уравнение типа Риккати.

ЛИТЕРАТУРА

1. Кейс И. А., Изв. АН ЭССР. Сер. физ.-матем. и техн. наук, 15, № 3, 366—368 (1966). 2. Hess W., Math. Ann., 37, 153 (1890).

- 3. Darboux G., Lecons sur la théorie générale des surfaces, Paris, 1887, vol. l, chap. 2.

Институт кибернетики Академии наук Эстонской ССР Поступила в редакцию 26/V 1967

I. KEIS

ÜHE KINNITUSPUNKTIGA GÜROSTAADI LIIKUMISVÕRRANDITEST

Artiklis tõestatakse, et ühe kinnituspunktiga gürostaadi kuus liikumisvõrrandit võib teatavate integraalide abil taandada spetsiaalsele kujule, kus võrrandeid on ainult kolm.

I. KEIS

2*

ABOUT THE FORM OF EQUATIONS CORRESPONDING TO THE MOTION OF A **GYROSTAT WITH A SINGLE POINT FIXED**

It is proved that six equations corresponding to the motion of a gyrostat with a single point fixed can be reduced to a special system consisting of only three equations.

19