УДК 519.6+521.1+004.94

ПРИМЕНЕНИЕ КОМПЬЮТЕРНОЙ АЛГЕБРЫ В ИССЛЕДОВАНИЯХ ДВУХПЛАНЕТНОЙ ЗАДАЧИ ТРЕХ ТЕЛ С ПЕРЕМЕННЫМИ МАССАМИ

© 2019 г. А. Н. Прокопеня^{*a*,*}, М. Дж. Минглибаев^{*b*,*c*}, С. А. Шомшекова^{*b*,*c*}

^аВаршавский университет естественных наук, Варшава, ул. Новоурсыновска, 159, 02-776 Польша ^bКазахский национальный университет им. аль-Фараби, Алматы, пр. аль-Фараби, 71, 050040 Казахстан ^cАстрофизический институт им. В.Г. Фесенкова, Алматы, Обсерватория, 23, 050020 Казахстан * E-mail: Alexander_prokopenya@sggw.pl Поступила в редакцию 27.08.2018 г. После доработки 27.08.2018 г. Принята к публикации 20.09.2018 г.

Рассматривается классическая двухпланетная задача трех тел переменной массы в общем случае, когда массы тел изменяются неизотропно с различными скоростями. Получены дифференциальные уравнения движения в оскулирующих элементах апериодического движения по квазиконическим сечениям. Обсуждается алгоритм вычисления возмущающей функции в виде степенных рядов по малым параметрам и получение дифференциальных уравнений, определяющих вековые возмущения орбитальных элементов. Все необходимые символьные вычисления выполняются с использованием системы компьютерной алгебры *Mathematica*.

DOI: 10.1134/S0132347419020092

І. ВВЕДЕНИЕ

Классическая проблема трех тел является базовой моделью небесной механики и имеет многочисленные приложения (см., напр., [1, 2]). В простейшем случае она описывает движение трех материальных точек постоянной массы. взаимодействующих друг с другом в соответствии с законом всемирного тяготения. Дифференциальные уравнения, определяющие движение тел, могут быть легко выписаны, но получить общее решение этих уравнений в виде конечных аналитических выражений до сих пор не удалось. Некоторые классы решений можно построить в виде степенных и тригонометрических рядов (см., напр., [3–5]). Построение и исследование таких решений обычно связано с выполнением весьма громоздких символьных вычислений, что стимулировало разработку соответствующих аналитических и численно-аналитических методов и алгоритмов [6-14]. Эти методы успешно используются при исследовании более сложных моделей [15-22].

Следует отметить, что реальные небесные тела не являются стационарными и такие их характеристики как масса, размеры, форма и внутренняя структура могут с течением времени изменяться (см. [23–25]). Учет зависимости параметров системы от времени существенно усложняет модель и даже задача двух тел переменной массы, общее решение которой при постоянных массах хорошо известно, допускает аналитическое решение только в специальных случаях (см. [26, 28]).

Проблема трех тел является неинтегрируемой даже при постоянных массах и для ее исследования обычно применяют теорию возмущений, используя в качестве нулевого приближения точное решение задачи двух тел. Такой подход оказался весьма успешным, например, при исследовании движения планеты или спутника в системе звезда-планета или двойная звезда [2, 29–31]. Поскольку массы небесных тел с течением времени изменяются [23, 24, 26, 27], представляет интерес исследовать влияние таких изменений на орбитальные параметры в рамках задачи трех тел. Специальный случай этой задачи, когда массы двух тел изменяются изотропно одинаковым образом, рассмотрен в работах [32–34].

Целью данной работы является исследование проблемы трех тел с переменными массами в общем случае, когда массы тел изменяются неизотропно с различными скоростями. Хотя уравнения движения системы получены в общем виде и могут быть использованы при исследовании проблемы трех тел с переменными массами в различных постановках, мы ограничиваемся наиболее изученным случаем двухпланетной проблемы трех тел [27, 33]. Основное внимание уделяется обсуждению вычислительных задач, возникающих при получении разложения возмущающей функции в степенной ряд по малым параметрам и определении эволюционных уравнений, для решения которых лучше всего использовать системы компьютерной алгебры. В данной работе все символьные вычисления выполняются с помошью системы компьютерной алгебры Mathematica [35], которая имеет удобный интерфейс и позволяет легко комбинировать различные виды вычислений. Поскольку для использования системы Mathematica требуется лицензия, для выполнения описанных в работе вычислений можно воспользоваться и другой системой компьютерной алгебы в зависимости от предпочтений исследователей.

II. УРАВНЕНИЯ ДВИЖЕНИЯ

Предполагая, что наиболее массивное тело P_0 находится в начале координат, и используя относительные декартовы координаты $\vec{R}_i = (X_i, Y_i, Z_i)$, уравнения движения тел P_1 , P_2 можно записать в виде (см. [21, 26, 27])

$$\ddot{\vec{R}}_{1} + G(m_0 + m_1) \frac{\vec{R}_{1}}{R_1^3} - \frac{\ddot{\gamma}_1}{\gamma_1} \vec{R}_1 = \vec{\nabla}_{\vec{R}_1} W_1, \qquad (1)$$

$$\ddot{\vec{R}}_2 + G(m_0 + m_2) \frac{\vec{R}_2}{R_2^3} - \frac{\ddot{\gamma}_2}{\gamma_2} \vec{R}_2 = \vec{\nabla}_{\vec{R}_2} W_2,$$
(2)

где $m_0 = m_0(t)$, $m_1 = m_1(t)$, $m_2 = m_2(t)$ — массы тел P_0 , P_1 и P_2 соответственно, G — гравитационная постоянная,

$$R_{ij} = \sqrt{(X_j - X_i)^2 + (Y_j - Y_i)^2 + (Z_j - Z_i)^2},$$

$$R_i = \sqrt{X_i^2 + Y_i^2 + Z_i^2}, \quad (i, j = 1, 2),$$

а возмущающие функции W_1 , W_2 , приводящие к неинтегрируемости уравнений (1), (2), имеют вид (см. [26, 27])

$$W_{1} = Gm_{2} \left(\frac{1}{R_{12}} - \frac{\vec{R}_{1} \cdot \vec{R}_{2}}{R_{2}^{3}} \right) - \frac{\ddot{\gamma}_{1}}{2\gamma_{1}} \vec{R}_{1}^{2} + \vec{F}_{1} \cdot \vec{R}_{1},$$
$$W_{2} = Gm_{1} \left(\frac{1}{R_{12}} - \frac{\vec{R}_{1} \cdot \vec{R}_{2}}{R_{1}^{3}} \right) - \frac{\ddot{\gamma}_{2}}{2\gamma_{2}} \vec{R}_{2}^{2} + \vec{F}_{2} \cdot \vec{R}_{2}.$$

Точка над символом в уравнениях (1), (2) означает полную производную соответствующей функции по времени. Дважды непрерывно дифференцируемые функции $\gamma_1(t)$ и $\gamma_2(t)$ определяются соотношениями

$$\gamma_1(t) = \frac{m_{00} + m_{10}}{m_0(t) + m_1(t)}, \quad \gamma_2(t) = \frac{m_{00} + m_{20}}{m_0(t) + m_2(t)},$$

ПРОГРАММИРОВАНИЕ № 2 2019

где $m_{00} = m_0(0), m_{10} = m_1(0), m_{20} = m_2(0) - значения масс тел в начальный момент времени. Реактивные силы <math>\vec{F_1}$ и $\vec{F_2}$, которые возникают вследствие неизотропности изменения массы тел, можно представить в виде

$$\vec{F}_i = \frac{\dot{m}_i}{m_i} \vec{V}_i - \frac{\dot{m}_0}{m_0} \vec{V}_0, \quad (i = 1, 2),$$
 (3)

где относительные скорости \vec{V}_j , (j = 0, 1, 2) частиц, покидающих тело P_j или осаждающихся на нем, являются заданными функциями времени. Законы изменения масс во времени $m_j(t)$, (j = 0, 1, 2)определяются на основе наблюдений за движением небесных тел и также считаются известными. Потому далее будем считать, что реактивные силы \vec{F}_1 и \vec{F}_2 являются заданными функциями времени.

Поскольку получить общее решение уравнений (1), (2) не представляется возможным, для исследования динамики системы воспользуемся теорией возмущений. Отметим, что в случае $W_1 = W_2 = 0$ оба уравнения (1), (2) являются интегрируемыми и определяют движение тел P_1 и P_2 вокруг тела P_0 по квазиконическим сечениям (см. [26]). Соответствующие точные решения, которые будем использовать в качестве нулевого приближения, можно представить в виде

$$X_{j} = \gamma_{j} \rho_{j} (\cos u_{j} \cos \Omega_{j} - \sin u_{j} \sin \Omega_{j} \cos i_{j}),$$

$$Y_{j} = \gamma_{j} \rho_{j} (\cos u_{j} \sin \Omega_{j} + \sin u_{j} \cos \Omega_{j} \cos i_{j}),$$

$$Z_{j} = \gamma_{j} \rho_{j} \sin u_{j} \sin i_{j},$$
(4)

где $u_j = v_j + \omega_j$,

$$\rho_j = \frac{a_j(1 - e_j^2)}{1 + e_j \cos v_j}, \quad (j = 1, 2), \tag{5}$$

а параметры $a_j, e_j, i_j, \omega_j, \Omega_j$, определяемые из начальных условий движения, соответствуют известным из классической задачи двух тел кеплеровским орбитальным элементам и являются аналогами большой полуоси, эксцентриситета, наклонения, долготы перицентра и долготы восходящего узла невозмущенной квазиэллиптической орбиты каждого из тел P_1 и P_2 (см. [1, 2, 26, 36]). Истинная аномалия v_j характеризует положение тела на орбите и определяется уравнением

$$\int_{0}^{v_{j}} \frac{dv_{j}}{(1+e_{j}\cos v_{j})^{2}} = \frac{1}{(1-e_{j}^{2})^{3/2}}(E_{j}-e_{j}\sin E_{j}) =$$

$$= \frac{M_{j}}{(1-e_{j}^{2})^{3/2}} = \frac{\sqrt{K_{j0}}}{a_{j}^{3/2}(1-e_{j}^{2})^{3/2}}(\Phi_{j}(t)-\Phi_{j}(\tau_{j})),$$
(6)

h

где τ_j – время прохождения тела P_j через перицентр, M_j – средняя аномалия,

$$\Phi_{j}(t) = \int_{0}^{t} \frac{dt}{\gamma_{j}^{2}(t)}, \quad K_{j0} = G(m_{00} + m_{j0}), \quad (j = 1, 2),$$

а эксцентрическая аномалия E_j связана с истинной аномалией соотношением

$$tg\frac{v_j}{2} = \sqrt{\frac{1+e_j}{1-e_j}tg\frac{E_j}{2}}.$$
 (7)

Легко видеть, что при заданных орбитальных параметрах a_j , e_j , i_j , ω_j , Ω_j , τ_j каждого из тел P_1 и P_2 , а также известных функциях $\gamma_1(t)$, $\gamma_2(t)$, которые зависят от законов изменения масс всех трех тел, уравнение (6) позволяет найти средние аномалии M_j как функции времени. Решая затем уравнение Кеплера,

$$E_j - e_j \sin E_j = M_j, \tag{8}$$

находим эксцентрические аномалии E_j и, используя соотношение (7), вычисляем истинные аномалии v_j . В результате соотношения (4), (5) позволяют вычислить относительные декартовы координаты тел P_1 и P_2 и полностью описать их невозмущенное движение.

Следует отметить, что в случае постоянных масс, когда $\gamma_j(t) \equiv 1$, уравнения (4)—(7) определяют движение тел P_1 и P_2 вокруг тела P_0 по коническим сечениям. Наличие в выражениях (4) масштабного множителя $\gamma_j(t)$, зависящего от времени, приводит к деформации конических сечений и непериодичности движения. Поэтому говорят, что решения уравнений движения (1), (2) в случае $W_1 = W_2 = 0$ описывают апериодическое движение тел по квазиконическим сечениям (см. [26]).

В рассматриваемом случае двухпланетной задачи трех тел предполагается, что масса центрального тела P_0 значительно превышает массы тел P_1 и Р₂. Потому их орбиты будут квазиконическими сечениями, определяемыми уравнениями (4)-(7), с малыми отклонениями, которые возникают вследствие взаимного гравитационного притяжения тел P_1 и P_2 . Кроме того, изменение массы тел и возникающие при этом реактивные силы также будут влиять на изменение орбитальных параметров. Все эти факторы определяются возмущающими функциями $W_1 \neq 0$ и $W_2 \neq 0$, градиенты которых находятся в правых частях уравнений (1), (2). Чтобы получить дифференциальные уравнения, определяющие временную эволюцию орбитальных параметров, удобно перейти к новым каноническим переменным, известным как элементы Делоне и переписать уравнения (1), (2) в канонической форме (см. [2, 26, 36]). Используя решение (4) и выполняя стандартные, но довольно громоздкие символьные преобразования (см., напр., [34]), определяем три пары канонически сопряженных координат и импульсов $(l_j, L_j), (g_j, G_j),$ (h_j, H_j) для каждого из тел P_1 и P_2 , которые связаны с аналогами кеплеровских элементов орбиты соотношениями

$$l_{j} = M_{j}, \quad L_{j} = \sqrt{K_{j0}a_{j}},$$

$$g_{j} = \omega_{j}, \quad G_{j} = \sqrt{K_{j0}a_{j}(1 - e_{j}^{2})},$$

$$_{j} = \Omega_{j}, \quad H_{j} = \sqrt{K_{j0}a_{j}(1 - e_{j}^{2})}\cos i_{j}.$$
(9)

Соответствующие функции Гамильтона имеют вид

$$\mathscr{H}_{j} = -\frac{K_{j0}^{2}}{2\gamma_{j}^{2}L_{j}^{2}} - W_{j}, \quad (j = 1, 2), \tag{10}$$

где возмущающие функции W_1 , W_2 были введены ранее в уравнениях (1), (2).

Далее будем предполагать, что во время движения выполняются условия $i_i \ll 1$ и $e_i \ll 1$, т.е. тела движутся вблизи экваториальной плоскости по траекториям с малым эксцентриситетом. В этом приближении уравнения движения тел можно упростить, выбирая новые канонические переменные таким образом, чтобы во время движения некоторые из них оставались малыми величинами, и заменяя возмущающие функции их разложениями в степенные ряды по малым параметрам. Такие переменные, образующие три пары канонически сопряженных координат и импульсов (λ_i , Λ_j), (η_i , ξ_j), (q_i , p_j), известны в литературе как вторая система элементов Пуанкаре (см. [2, 26, 36]) и определяются через элементы Делоне (9) соотношениями

$$\lambda_{j} = l_{j} + g_{j} + h_{j}, \quad \Lambda_{j} = L_{j},$$

$$\eta_{j} = \sqrt{2\Gamma_{j}} \sin \pi_{j}, \quad \xi_{j} = \sqrt{2\Gamma_{j}} \cos \pi_{j},$$

$$\eta_{j} = \sqrt{2Z_{j}} \sin z_{j}, \quad p_{j} = \sqrt{2Z_{j}} \cos z_{j}, \quad (11)$$

где

C

$$\Gamma_{j} = \Lambda_{j}(1 - \sqrt{1 - e_{j}^{2}}),$$

$$Z_{j} = \Lambda_{j}\sqrt{1 - e_{j}^{2}}(1 - \cos i_{j}),$$

$$\pi_{j} = -g_{j} - h_{j}, \quad z_{j} = -h_{j}.$$
(12)

При этом функции Гамильтона сохраняют вид (10), а уравнения Гамильтона принимают вид

$$\dot{\lambda}_{j} = \frac{\partial \mathcal{H}_{j}}{\partial \Lambda_{j}} = \frac{K_{j0}^{2}}{\gamma_{j}^{2}\Lambda_{j}^{3}} - \frac{\partial W_{j}}{\partial \Lambda_{j}}, \qquad \dot{\Lambda}_{j} = -\frac{\partial \mathcal{H}_{j}}{\partial \lambda_{j}} = \frac{\partial W_{j}}{\partial \lambda_{j}},$$

$$\Pi PO\Gamma PAMMUPOBAHUE \qquad \mathbb{N} 2 \qquad 2019$$

$$\dot{\eta}_{j} = \frac{\partial \mathcal{H}_{j}}{\partial \xi_{j}} = -\frac{\partial W_{j}}{\partial \xi_{j}}, \quad \dot{\xi}_{j} = -\frac{\partial \mathcal{H}_{j}}{\partial \eta_{j}} = \frac{\partial W_{j}}{\partial \eta_{j}}, \quad (13)$$
$$\dot{q}_{j} = \frac{\partial \mathcal{H}_{j}}{\partial p_{j}} = -\frac{\partial W_{j}}{\partial p_{j}}, \quad \dot{p}_{j} = -\frac{\partial \mathcal{H}_{j}}{\partial q_{j}} = \frac{\partial W_{j}}{\partial q_{j}}.$$

Отметим, что возмущающие функции W_1 , W_2 в уравнениях (13) должны быть выражены через новые канонические переменные.

III. РАЗЛОЖЕНИЕ ВОЗМУЩАЮЩИХ ФУНКЦИЙ

Уравнения движения (13) показывают, что в отсутствие возмущений ($W_1 = W_2 = 0$) канонические переменные Пуанкаре $\Lambda_j, \eta_j, \xi_j, q_j, p_j$, а также орбитальные элементы $a_i, e_i, i_i, \omega_i, \Omega_i$, остаются постоянными, а средняя долгота λ_i и средняя аномалия *М*_i являются возрастающими функциями времени (см. (6), (9), (11)). Гравитационное взаимодействие тел P_1 и P_2 , а также изменения масс всех трех тел, описываемые возмущающими функциями $W_1, W_2,$ приводят к изменениям орбитальных параметров. Для исследования их зависимости от времени возмущающие функции обычно заменяют их разложениями в ряды по малым параметрам с требуемой точностью (см. [2]), что позволяет найти приближенные решения уравнений (13). Следует отметить, что разложение возмущающих функций W_1, W_2 в ряды требует выполнения довольно громоздких символьных вычислений и представляет собой нетривиальную задачу, которая весьма эффективно решается при помощи систем компьютерной алгебры.

Напомним, что в рассматриваемом случае эксцентриситеты e_j и наклонения i_j орбит являются малыми величинами. Соответственно малыми величинами будут и две пары переменных Пуанкаре (η_j, ξ_j), (q_j, p_j). Действительно, из соотношений (11), (12) получаем

$$e_j^2 = \frac{\eta_j^2 + \xi_j^2}{\Lambda_j} \left(1 - \frac{\xi_j^2 + \xi_j^2}{4\Lambda_j} \right), \tag{14}$$

$$\frac{p_j^2 + q_j^2}{2\Lambda_i} = 1 - \cos i_j = 2\sin^2 \frac{i_j}{2}.$$
 (15)

Таким образом, при $e_j \ll 1$, $i_j \ll 1$ переменные η_j , ξ_j и эксцентриситет e_j , а также переменные q_j , p_j и наклонение i_j являются величинами одного порядка. Выполняя в (11), (12), (14), (15) необходимые разложения с точностью до второго порядка по η_j , ξ_j , q_j и p_j включительно, получаем следующие соотношения:

ПРОГРАММИРОВАНИЕ № 2 2019

$$e_j \cos \pi_j = \frac{\xi_j}{\sqrt{\Lambda_j}}, \quad e_j \sin \pi_j = \frac{\eta_j}{\sqrt{\Lambda_j}},$$
 (16)

$$\sin i_j \cos z_j = \frac{p_j}{\sqrt{\Lambda_j}}, \quad \sin i_j \sin z_j = \frac{q_j}{\sqrt{\Lambda_j}}.$$
 (17)

При $e_j \ll 1$ решение уравнения Кеплера (8) также можно записать в виде сходящегося степенного ряда (см. [2]), что с точностью до второго порядка по e_j дает

$$E_j = M_j + e_j \sin M_j + \frac{e^2}{2} \sin(2M_j) + \dots$$
(18)

Принимая во внимание соотношения $M_j = \lambda_j + \pi_j$, $\omega_j = z_j - \pi_j$, $\Omega_j = -z_j$ (см. (9), (11), (12)) и используя разложения (16)–(18), выражения (4) для декартовых координат тел P_1 и P_2 с точностью до второго порядка по переменным Пуанкаре η_j , ξ_j , q_j , p_j получаем в виде

$$\frac{X_{j}}{\gamma_{j}a_{j}} = \cos\lambda_{j} - \frac{\xi_{j}}{2\sqrt{\Lambda_{j}}}(3 - \cos(2\lambda_{j})) -$$

$$-\frac{\eta_{j}}{2\sqrt{\Lambda_{j}}}\sin(2\lambda_{j}) + \frac{3\xi_{j}^{2}}{8\Lambda_{j}}(\cos(3\lambda_{j}) - \cos\lambda_{j}) -$$

$$-\frac{\xi_{j}\eta_{j}}{4\Lambda_{j}}(3\sin(3\lambda_{j}) + \sin\lambda_{j}) - \frac{\eta_{j}^{2}}{8\Lambda_{j}}(3\cos(3\lambda_{j}) +$$

$$+ 5\cos\lambda_{j}) - \frac{p_{j}q_{j}}{2\Lambda_{j}}\sin\lambda_{j} - \frac{q_{j}^{2}}{2\Lambda_{j}}\cos\lambda_{j},$$

$$\frac{Y_{j}}{\gamma_{j}a_{j}} = \sin\lambda_{j} + \frac{\eta_{j}}{2\sqrt{\Lambda_{j}}}(3 + \cos(2\lambda_{j})) +$$

$$+ \frac{\xi_{j}}{2\sqrt{\Lambda_{j}}}\sin(2\lambda_{j}) - \frac{3\eta_{j}^{2}}{8\Lambda_{j}}(\sin(3\lambda_{j}) + \sin\lambda_{j}) +$$

$$- \frac{\xi_{j}\eta_{j}}{4\Lambda_{j}}(3\cos(3\lambda_{j}) - \cos\lambda_{j}) + \frac{\xi_{j}^{2}}{8\Lambda_{j}}(3\sin(3\lambda_{j}) -$$

$$- 5\sin\lambda_{j}) - \frac{p_{j}q_{j}}{2\Lambda_{j}}\cos\lambda_{j} - \frac{p_{j}^{2}}{2\Lambda_{j}}\sin\lambda_{j},$$

$$\frac{Z_{j}}{\gamma_{j}a_{j}} = \frac{p_{j}}{\sqrt{\Lambda_{j}}}\sin\lambda_{j} + \frac{q_{j}}{\sqrt{\Lambda_{j}}}\cos\lambda_{j} +$$

$$+ \frac{\xi_{j}p_{j}}{2\Lambda_{j}}\sin(2\lambda_{j}) - \frac{\xi_{j}q_{j}}{2\Lambda_{j}}(3 - \cos(2\lambda_{j})) +$$

$$+ \frac{\eta_{j}p_{j}}{2\Lambda_{j}}(3 + \cos(2\lambda_{j})) - \frac{\eta_{j}q_{j}}{2\Lambda_{j}}\sin(2\lambda_{j}). \quad (19)$$

4

Заметим, что использование встроенной в систему *Mathematica* функции *Series* (см. [35]) существенно упрощает вычисление разложений (19). Поскольку каждая из функций (4) разлагается в ряд по четырем переменным η_j , ξ_j , p_j , q_j в окрестности точки $\eta_j = \xi_j = p_j = q_j = 0$, при выполнении вычислений удобно воспользоваться следующим приемом: добавляем множитель ε у каждой из четырех переменных и выполняем разложение функции по ε в окрестности нуля с точностью до второго порядка. Соответствующая команда в системе *Mathematica* имеет вид:

Series[
$$f[\varepsilon\eta, \varepsilon\xi, \varepsilon p, \varepsilon q], \{\varepsilon, 0, 2\}$$
] / /Normal.

В результате получаем следующее разложение:

$$\begin{split} f[0,0,0,0] + & \varepsilon(qf^{(0,0,0,1)}[0,0,0,0] + \\ &+ pf^{(0,0,1,0)}[0,0,0,0] + \xi f^{(0,1,0,0)}[0,0,0,0] + \\ &+ \eta f^{(1,0,0,0)}[0,0,0,0]) + \frac{1}{2} \varepsilon^2 (q^2 f^{(0,0,0,2)}[0,0,0,0] + \\ &+ 2pqf^{(0,0,1,1)}[0,0,0,0] + p^2 f^{(0,0,2,0)}[0,0,0,0] + \\ &+ 2q\xi f^{(0,1,0,1)}[0,0,0,0] + 2p\xi f^{(0,1,1,0)}[0,0,0,0] + \\ &+ \xi^2 f^{(0,2,0,0)}[0,0,0,0] + 2q\eta f^{(1,0,0,1)}[0,0,0,0] + \\ &+ 2p\eta f^{(1,0,1,0)}[0,0,0,0] + 2\eta \xi f^{(1,1,0,0)}[0,0,0,0] + \\ &+ \eta^2 f^{(2,0,0,0)}[0,0,0,0]). \end{split}$$

Полагая $\varepsilon = 1$, получаем искомый полином второй степени, причем функция *Series* используется только один раз, а степень полинома определяется точностью разложения по ε .

Применение функции Series позволяет также получить следующие выражения, которые будут использованы при вычислении разложений возмущающих функций W_1 и W_2 :

$$\frac{R_j^2}{\gamma_j^2 a_j^2} = 1 + \frac{2}{\sqrt{\Lambda_j}} (\eta_j \sin \lambda_j - \xi_j \cos \lambda_j) + \frac{\eta_j \xi_j}{2\Lambda_j} (3 + \cos(2\lambda_j)) + \frac{\eta_j \xi_j}{\Lambda_j} \sin(2\lambda_j) + (20) + \frac{\xi_j^2}{2\Lambda_j} (3 - \cos(2\lambda_j)),$$

$$\frac{\gamma_j^3 a_j^3}{R_j^3} = 1 - \frac{3\eta_j}{\sqrt{\Lambda_j}} \sin \lambda_j + \frac{3\xi_j}{\sqrt{\Lambda_j}} \cos \lambda_j + \frac{3\eta_j^2}{\sqrt{\Lambda_j}} (4 - \xi_j - \xi_j) + \frac{9\eta_j \xi_j}{2\Lambda_j} (4 - \xi_j)$$

$$+\frac{3\eta_j}{2\Lambda_j}(1-3\cos(2\lambda_j)) - \frac{\eta_j\varsigma_j}{\Lambda_j}\sin(2\lambda_j) + (21)$$
$$+\frac{3\xi_j^2}{2\Lambda_j}(1-3\cos(2\lambda_j)), \quad (j=1,2).$$

Аналогичным образом вычисляется разложение выражения $1/R_{12}$, которое описывает возмущения, связанные с гравитационным взаимодействием тел P_1 и P_2 . Поскольку получаемое выражение более громоздко, мы его не приводим. Отметим только, что в результате получается многочлен второго порядка относительно переменных Пуанкаре η_j , ξ_j , q_j , p_j , коэффициенты которого являются периодическими функциями средних долгот λ_1 , λ_2 и представляют собой рациональные выражения, в числителях которых содержатся тригонометрические функции $\sin(k\lambda_j)$, $\cos(k\lambda_j)$, $\sin(k\lambda_1 \pm n\lambda_2)$, $\cos(k\lambda_1 \pm n\lambda_2)$, (k, n = 1, 2, 3), а знаменатели содержат выражения Δ_0 , Δ_0^3 , Δ_0^5 , где

$$\Delta_0 = (1 + \alpha^2 - 2\alpha\cos(\lambda_1 - \lambda_2))^{1/2},$$

и введен параметр

$$\alpha = \frac{\gamma_1 a_1}{\gamma_2 a_2} < 1.$$

Ограничение на величину параметра α является следствием предположения, что траектория планеты P_1 располагается внутри траектории планеты P_2 , т.е. в любой момент времени выполняется условие $R_1 < R_2$.

Поскольку Δ_0 является периодической функцией параметра ($\lambda_1 - \lambda_2$), имеют место следующие разложения в ряды Фурье (см. [2]):

$$\frac{1}{\Delta_{0}} = \frac{1}{2} \sum_{k=-\infty}^{+\infty} A_{k} \cos(k(\lambda_{1} - \lambda_{2})),$$

$$\frac{\gamma_{1}\gamma_{2}a_{1}a_{2}}{\Delta_{0}^{3}} = \frac{1}{2} \sum_{k=-\infty}^{+\infty} B_{k} \cos(k(\lambda_{1} - \lambda_{2})),$$

$$\frac{\gamma_{1}^{2}\gamma_{2}^{2}a_{1}^{2}a_{2}^{2}}{\Delta_{0}^{5}} = \frac{1}{2} \sum_{k=-\infty}^{+\infty} C_{k} \cos(k(\lambda_{1} - \lambda_{2})),$$
(22)

причем коэффициенты
$$A_k$$
, B_k , C_k связаны между
собой рекуррентными соотношениями и выража-
ются через два коэффициента A_0 и A_1 , которые
определяются выражениями

$$A_0 = \frac{2}{\pi a_2 \gamma_2} \int_0^{\pi} \frac{d\lambda}{\left(1 + \alpha^2 - 2\alpha \cos \lambda\right)^{1/2}} = \frac{4}{\pi a_2 \gamma_2 (1 + \alpha)} K\left(\frac{4\alpha}{\left(1 + \alpha\right)^2}\right),$$

ПРОГРАММИРОВАНИЕ № 2 2019

$$A_{1} = \frac{2}{\pi a_{2} \gamma_{2}} \int_{0}^{\pi} \frac{\cos \lambda d\lambda}{(1 + \alpha^{2} - 2\alpha \cos \lambda)^{1/2}} =$$

=
$$\frac{2}{\pi a_{2} \gamma_{2} \alpha (1 + \alpha)} \left((1 + \alpha^{2}) K \left(\frac{4\alpha}{(1 + \alpha)^{2}} \right) - (1 + \alpha)^{2} E \left(\frac{4\alpha}{(1 + \alpha)^{2}} \right) \right).$$
(23)

Функции $K(4\alpha/(1+\alpha)^2)$ и $E(4\alpha/(1+\alpha)^2)$ в (23) обозначают соответственно эллиптические интегралы первого и второго рода.

Используя выражения (19)-(22) и выполняя необходимые символьные вычисления, мы получаем разложение возмущающих функций W_1 и W_2 в ряды по степеням переменных Пуанкаре η_i, ξ_i , $q_i, p_i, (j = 1, 2)$ с точностью до второго порядка включительно. Полученное выражение весьма громоздко и потому мы его не приводим. Отметим только, что коэффициенты полученного полинома содержат синусы и косинусы переменных λ_1 и λ_2 , которые представляют собой быстро изменяющиеся величины. Поскольку нас интересует влияние изменений масс тел на эволюцию орбитальных параметров тел *P*₁ и *P*₂ на больших интервалах времени, короткопериодические возмущения, связанные с движением тел P_1, P_2 , следует устранить путем усреднения возмущающих функций по средним долготам λ_1 и λ_2 (см. [2, 29]). Фактически это означает, что в полученных разложениях следует оставить только члены, не зависящие от λ_1 и λ_2 . При этом предполагается, что в разложениях возмущающих функций отсутствуют резонансные члены, т.е. отсутствует соизмеримость средних движений тел P₁ и P₂. В результате получим следующие вековые части возмущающих функций:

$$W_{1}^{(sec)} = Gm_{2} \left(\frac{A_{0}}{2} + \Pi_{11} \frac{\eta_{1}^{2} + \xi_{1}^{2}}{2\Lambda_{1}} + \Pi_{12} \frac{\eta_{1}\eta_{2} + \xi_{1}\xi_{2}}{\sqrt{\Lambda_{1}\Lambda_{2}}} + \Pi_{22} \frac{\eta_{2}^{2} + \xi_{2}^{2}}{2\Lambda_{2}} - B_{1} \left(\frac{p_{1}^{2} + q_{1}^{2}}{8\Lambda_{1}} - \frac{p_{1}p_{2} + q_{1}q_{2}}{4\sqrt{\Lambda_{1}\Lambda_{2}}} + \frac{p_{2}^{2} + q_{2}^{2}}{8\Lambda_{2}} \right) \right) - \frac{\ddot{\gamma}_{1}\Lambda_{1}^{4}}{2\gamma_{1}K_{10}^{2}} \left(1 + \frac{3}{2\Lambda_{1}} (\xi_{1}^{2} + \eta_{1}^{2}) \right) + \frac{3\gamma_{1}\Lambda_{1}^{2}}{2K_{10}} \left(-F_{1x} \frac{\xi_{1}}{\sqrt{\Lambda_{1}}} + F_{1y} \frac{\eta_{1}}{\sqrt{\Lambda_{1}}} + F_{1z} \frac{p_{1}\eta_{1} - q_{1}\xi_{1}}{\Lambda_{1}} \right),$$
(24)

ПРОГРАММИРОВАНИЕ № 2 2019

$$W_{2}^{(sec)} = Gm_{1} \left(\frac{A_{0}}{2} + \Pi_{11} \frac{\eta_{1}^{2} + \xi_{1}^{2}}{2\Lambda_{1}} + \Pi_{12} \frac{\eta_{1}\eta_{2} + \xi_{1}\xi_{2}}{\sqrt{\Lambda_{1}\Lambda_{2}}} + \Pi_{22} \frac{\eta_{2}^{2} + \xi_{2}^{2}}{2\Lambda_{2}} - B_{1} \left(\frac{p_{1}^{2} + q_{1}^{2}}{8\Lambda_{1}} - \frac{p_{1}p_{2} + q_{1}q_{2}}{4\sqrt{\Lambda_{1}\Lambda_{2}}} + \frac{p_{2}^{2} + q_{2}^{2}}{8\Lambda_{2}} \right) \right) - \frac{\ddot{\gamma}_{2}\Lambda_{2}^{4}}{2\gamma_{2}K_{20}^{2}} \left(1 + \frac{3}{2\Lambda_{2}} (\xi_{2}^{2} + \eta_{2}^{2}) \right) + \frac{3\gamma_{2}\Lambda_{2}^{2}}{2K_{20}} \left(-F_{2x} \frac{\xi_{2}}{\sqrt{\Lambda_{2}}} + F_{2y} \frac{\eta_{2}}{\sqrt{\Lambda_{2}}} + F_{2z} \frac{p_{2}\eta_{2} - q_{2}\xi_{2}}{\Lambda_{2}} \right),$$
(25)

где

$$\Pi_{11} = -\frac{3\alpha}{4} B_0 - \frac{1}{2} B_1 + \frac{15 + 6\alpha^2}{8} C_0 - \frac{3\alpha}{2} C_1 - \frac{9}{8} C_2,$$

$$\Pi_{12} = \frac{1}{8} (9B_0 + B_2) - \frac{9(1 + \alpha^2)}{8\alpha} C_0 + \frac{21}{16} C_1 + \frac{3(1 + \alpha^2)}{8\alpha} C_2 + \frac{3}{16} C_3,$$

$$\Pi_{22} = -\frac{3}{4\alpha} B_0 - \frac{1}{2} B_1 + \frac{15\alpha^2 + 6}{8\alpha^2} C_0 - \frac{3}{2\alpha} C_1 - \frac{9}{8} C_2.$$

IV. ЭВОЛЮЦИОННЫЕ УРАВНЕНИЯ

Эволюционные уравнения, определяющие поведение орбитальных параметров на больших интервалах времени, получаются из уравнений движения (13), если вместо возмущающих функций W_1 , W_2 подставить их усредненные разложения (24), (25). Поскольку $W_1^{(sec)}$, $W_2^{(sec)}$ не зависят от координат λ_1 , λ_2 , соответствующие им канонические импульсы Λ_1 , Λ_2 , а также большие полуоси $a_j = \Lambda_j^2/K_{j0}$, (j = 1, 2), не зависят от времени.

Вековые возмущения элеметнов Пуанкаре η_j , ξ_j , q_j , p_j (j = 1, 2) определяются как решения следующей системы дифференциальных уравнений:

$$\begin{split} \dot{\eta}_{1} &= -\frac{\partial W_{1}^{(sec)}}{\partial \xi_{1}} = -\left(\frac{Gm_{2}\Pi_{11}}{\Lambda_{1}} - \frac{3\ddot{\gamma}_{1}\Lambda_{1}^{3}}{2\gamma_{1}K_{10}^{2}}\right)\xi_{1} - \\ &- \frac{Gm_{2}\Pi_{12}}{\sqrt{\Lambda_{1}\Lambda_{2}}}\xi_{2} + \frac{3\gamma_{1}\Lambda_{1}^{3/2}}{2K_{10}}F_{1x} + \frac{3\gamma_{1}\Lambda_{1}}{2K_{10}}F_{1z}q_{1}, \\ &\dot{\xi}_{1} = \frac{\partial W_{1}^{(sec)}}{\partial\eta_{1}} = \left(\frac{Gm_{2}\Pi_{11}}{\Lambda_{1}} - \frac{3\ddot{\gamma}_{1}\Lambda_{1}^{3}}{2\gamma_{1}K_{10}^{2}}\right)\eta_{1} + \\ &+ \frac{Gm_{2}\Pi_{12}}{\sqrt{\Lambda_{1}\Lambda_{2}}}\eta_{2} + \frac{3\gamma_{1}\Lambda_{1}^{3/2}}{2K_{10}}F_{1y} + \frac{3\gamma_{1}\Lambda_{1}}{2K_{10}}F_{1z}p_{1}, \end{split}$$

$$\begin{split} \dot{\eta}_{2} &= -\frac{\partial W_{2}^{(sec)}}{\partial \xi_{2}} = -\left(\frac{Gm_{1}\Pi_{22}}{\Lambda_{2}} - \frac{3\ddot{\gamma}_{2}\Lambda_{2}^{3}}{2\gamma_{2}K_{20}^{3}}\right)\xi_{2} - \\ &- \frac{Gm_{1}\Pi_{12}}{\sqrt{\Lambda_{1}\Lambda_{2}}}\xi_{1} + \frac{3\gamma_{2}\Lambda_{2}^{3/2}}{2K_{20}}F_{2x} + \frac{3\gamma_{2}\Lambda_{2}}{2K_{20}}F_{2z}q_{2}, \\ & \dot{\xi}_{2} = \frac{\partial W_{2}^{(sec)}}{\partial \eta_{2}} = \left(\frac{Gm_{1}\Pi_{22}}{\Lambda_{2}} - \frac{3\ddot{\gamma}_{2}\Lambda_{2}^{3}}{2\gamma_{2}K_{20}^{2}}\right)\eta_{2} + \\ &+ \frac{Gm_{1}\Pi_{12}}{\sqrt{\Lambda_{1}\Lambda_{2}}}\eta_{1} + \frac{3\gamma_{2}\Lambda_{2}^{3/2}}{2K_{20}}F_{2y} + \frac{3\gamma_{2}\Lambda_{2}}{2K_{20}}F_{2z}p_{2}, \\ \dot{\dot{q}}_{1} = -\frac{\partial W_{1}^{(sec)}}{\partial p_{1}} = \frac{Gm_{2}B_{1}}{4\sqrt{\Lambda_{1}}}\left(\frac{p_{1}}{\sqrt{\Lambda_{1}}} - \frac{p_{2}}{\sqrt{\Lambda_{2}}}\right) - \frac{3\gamma_{1}\Lambda_{1}}{2K_{10}}F_{1z}\eta_{1}, \\ \dot{p}_{1} = \frac{\partial W_{1}^{(sec)}}{\partial q_{1}} = -\frac{Gm_{2}B_{1}}{4\sqrt{\Lambda_{1}}}\left(\frac{q_{1}}{\sqrt{\Lambda_{1}}} - \frac{q_{2}}{\sqrt{\Lambda_{2}}}\right) - \frac{3\gamma_{1}\Lambda_{1}}{2K_{10}}F_{1z}\xi_{1}, \\ \dot{p}_{2} = -\frac{Gm_{1}B_{1}}{4\sqrt{\Lambda_{2}}}\left(\frac{p_{1}}{\sqrt{\Lambda_{1}}} - \frac{p_{2}}{\sqrt{\Lambda_{2}}}\right) - \frac{3\gamma_{2}\Lambda_{2}}{2K_{20}}F_{2z}\eta_{2}, \\ \dot{p}_{2} = \frac{Gm_{1}B_{1}}{4\sqrt{\Lambda_{2}}}\left(\frac{q_{1}}{\sqrt{\Lambda_{1}}} - \frac{q_{2}}{\sqrt{\Lambda_{2}}}\right) - \frac{3\gamma_{2}\Lambda_{2}}{2K_{20}}F_{2z}\xi_{2}. \end{split}$$

Напомним, что массы тел $m_j(t)$, (j = 0, 1, 2) и реактивные силы $(F_{jx}(t), F_{jy}(t), F_{jz}(t))$, (j = 1, 2) являются функциями времени. Следовательно, зависят от времени и отношения масс $\gamma_1(t)$, $\gamma_2(t)$, а также параметр $\alpha(t)$ и коэффициенты Лапласа B_0 , B_1 , B_2 , C_0 , C_1 , C_2 , C_3 . Поэтому коэффициенты полученной системы из восьми линейных дифференциальных уравнений являются довольно сложными функциями от времени, и записать общее решение этой системы в символьной форме не представляется возможным. Однако эту систему можно решать численно, задавая различные законы изменения масс и реактивные силы и исследуя их влияние на вековые возмущения орбитальных элементов.

Отметим также, что вычисление правой части первого дифференциального уравнения системы (13), определяеющего зависимость от времени средних долгот λ_1 , λ_2 , которое принимает вид

$$\dot{\lambda}_j = \frac{K_{j0}^2}{\gamma_j^2 \Lambda_j^3} - \frac{\partial W_j^{(sec)}}{\partial \Lambda_j}$$

требует весьма громоздких символьных вычислений, поскольку возмущающие функции (24), (25) зависят от импульсов Λ_j как явным образом, так и посредством зависимости от Λ_j параметра α и коэффициентов Лапласа B_0 , B_1 , B_2 , C_0 , C_1 , C_2 , C_3 . Тем не менее, это уравнение также допускает численное интегрирование.

V. ЗАКЛЮЧЕНИЕ

В настоящей работе обсуждается классическая двухпланетная задача трех тел переменной массы в обшем случае, когда массы тел изменяются неизотропно с различными скоростями, что приводит к появлению реактивных сил. Поскольку дифференциальные уравнения движения являются неинтегрируемыми, проблема исследуется в рамках теории возмущений, причем в качестве нулевого приближения используется точное решение задачи двух тел с переменными массами, описывающее апериодическое движение тел по квазиконическим сечениям. Подробно описаны основные типы вычислений, связанных с разложением возмущающих функций в степенные рялы. и получены выражения для возмушающих функций с точностью до второго порядка по эксцентриситетам и наклонениям. Получены эволюционные уравнения, определяющие вековые возмущения орбитальных элементов, которые допускают численное интегрирование при заданных законах изменения масс тел.

Отметим, что все описанные символьные вычисления реализованы в системе компьютерной алгебры *Mathematica*.

СПИСОК ЛИТЕРАТУРЫ

- 1. Рой А.Э. Движение по орбитам. М.: Мир, 1981. 544 с.
- Мюррей К., Дермотт С. Динамика Солнечной системы / Пер. с англ. под ред. И.И. Шевченко. М.: Физматлит, 2010. 588 с.
- 3. *Мерман Г.А.* О представлении общего решения задачи трех тел сходящимися рядами // Бюлл. ин-та теор. астрономии. 1958. Т. 6. С. 713–732.
- 4. *Брумбере В.А.* Ряды полиномов в задаче трех тел // Бюлл. ин-та теор. астрономии. 1963. Т. 9. № 4. С. 234–256.
- Борунов В.П., Рябов Ю.А. Построение численноаналитического тригонометрического решения задачи трех тел в ССВ Mathematica и Maple. Применение систем Mathematica и Maple в научных исследованиях. М.: ВЦ РАН, 2001. С. 63–77.
- 6. *Маркеев А.П.* Точки либрации в небесной механике и космодинамике. М.: Наука, 1978. 312 с.
- 7. *Брумбере В.А.* Аналитические алгоритмы в небесной механике. М.: Наука, 1980. 208 с.
- Абрамов С.А., Зима Е.Б., Ростовцев В.А. Компьютерная алгебра // Программирование. 1992. № 5. С. 4–25.
- Васильев Н.Н., Еднерал В.Ф. Компьютерная алгебра в физических и математических приложениях // Программирование. 1994. № 1. С. 70–82.
- 10. Прокопеня А.Н. Некоторые алгоритмы символьных вычислений в исследованиях проблем космической динамики // Программирование. 2006. Т. 32. № 2. С. 16–22.
- 11. Prokopenya A.N. Determination of the stability boundaries for the Hamiltonian systems with periodic coeffi-

cients // Math. Modelling and Analysis. 2005. V. 10. N $_{2}$ 2. P. 191–204.

- 12. *Prokopenya A.N.* Computing the stability boundaries for the Lagrange triangular solutions in the elliptic restricted three-body problem // Math. Modelling and Analysis. 2006. V. 11. № 1. P. 95–104.
- Прокопеня А.Н. Символьные вычисления в исследованиях устойчивости решений линейных систем дифференциальных уравнений с периодическими коэффициентами // Программирование. 2007. Т. 33. № 2. С. 9–16.
- 14. Прокопеня А.Н. Нормализация гамильтониана в ограниченной задаче многих тел методами компьютерной алгебры // Программирование. 2012. Т. 38. № 3. С. 65–78.
- Будько Д.А., Прокопеня А.Н. Символьно-численный анализ равновесных решений в ограниченной задаче четырех тел // Программирование. 2010. Т. 3. № 2. С. 13–20.
- 16. *Будько Д.А., Прокопеня А.Н.* Символьно-численные методы поиска положений равновесия в ограниченной задаче четырех тел // Программирование. 2013. Т. 39. № 2. С. 30–37.
- 17. *Schmidt D., Vidal C.* Stability of the planar equiibrium solutions of a restricted 1+N body problem // Regular Chaotic Dyn. 2014. V. 19. № 5. P. 533–547.
- Prokopenya A.N., Minglibayev M.Zh., Beketauov B.A. Secular perturbations of quasi-elliptic orbits in the restricted three-body problem with variable masses // Int. J. Non-Linear Mechanics. 2015. V. 73. P. 58–63.
- Prokopenya A.N. Symbolic-numerical analysis of the relative equilibria stability in the planar circular restricted four-body problem. Computer Algebra in Scientific Computing/CASC'2017 / Gerdt V.P., Koepf W., Seiler W.M., Vorozhtsov E.V. Eds. LNCS 10490. Berlin: Springer-Verlag, 2017. P. 329–345.
- Прокопеня А.Н., Минглибаев М.Дж., Маемерова Г.М., Иманова Ж.У. Исследование ограниченной задачи трех тел с переменными массами методами компьютерной алгебры // Программирование. 2017. Т. 435. С. 18–23.
- Minglibayev M.Zh., Prokopenya A.N., Mayemerova G.M., Imanova Zh.U. Three-body problem with variable masses that change anisotropically at different rates // Mathematics in Computer Sci. 2017. V. 11. № 334. P. 383–391.
- Prokopenya A.N. Numerical-symbolic methods for searching relative equilibria in the restricted problem of four bodies // Math. Modelling and Analysis. 2018. V. 23. № 3. P. 507–525.

- 23. *Bekov A.A., Omarov T.B.* The theory of orbits in nonstationary stellar systems // Astron. Astrophys. Trans. 2003. V. 22. № 2. P. 145–153.
- 24. *Eggleton P.* Evolutionary processes in binary and multiple stars. Cambridge University Press, 2006. 332 p.
- 25. Veras D., Hadjidemetriou J.D., Tout C.A. An exoplanet's response to anisotropic stellar mass-loss during birth and death // Mon. Not. R. Astron. Soc. 2013. V. 435. № 3. P. 2416–2430.
- 26. *Минглибаев М.Дж.* Динамика гравитирующих тел с переменными массами и размерами. LAP LAM-BERT Academic Publ., 2012. 224 с.
- 27. Минглибаев М.Дж., Маемерова Г.М., Шомшекова С.А. Дифферециальные уравнения относительного движения нестационарных экзопланетных систем // Вестник Казахского Национального педагогического университета им. Абая. Серия "Физ.-мат. науки". 2017. Т. 57. № 1. С. 147–152. http://kaznpu.kz/docs/vestnik/fizika_matematika/1.2017-ilovepdf-compressed_1.pdf
- 28. *Berkovič L.M.* Gylden-Meščerski problem // Celestial Mechanics. 1981. V. 24. P. 407–429.
- 29. Лидов М.Л., Вашковьяк М.А. О квазиспутниковых орбитах в ограниченной эллиптической задаче трех тел // Письма в Астрон. журн. 1994. Т. 20. № 10. С. 781–795.
- Ford E.B., Kozinsky B., Rasio F.A. Secular evolution of hierarchical triple star systems // Astron. J. 2000. V. 535. P. 385–401.
- Вашковьяк М.А., Вашковьяк С.Н., Емельянов Н.В. О разложении вековой части возмущающей функции взаимного притяжения в спутниковой системе планеты // Астрон. вестник. 2013. Т. 47. № 1. С. 32–39.
- 32. *Minglibayev M.Zh., Mayemerova G.M.* Investigation of the evolutionary equations of the three-body problem with variable masses // Appl. Math. Sci. 2013. V. 7. № 89. P. 4439–4454.
- Minglibayev M.Zh., Mayemerova G.M. Evolution of the orbital-plane orientations in the two-protoplanet threebody problem with variable masses // Astron. Rep. 2014. V. 58. № 9. P. 667–677.
- 34. Прокопеня А.Н., Минглибаев М.Дж., Маемерова Г.М. Символьные вычисления в исследованиях проблемы трех тел с переменными массами // Программирование. 2014. Т. 40. № 2. С. 51–59.
- 35. *Wolfram S*. An elementary introduction to the Wolfram Language. Wolfram Media, Inc., 2016.
- 36. *Субботин М.Ф.* Введение в теоретическую астрономию. М.: Наука, 1968. 800 с.

65