

10 ケプラー問題

前章で学んだ2体問題に関する知識を用いて、太陽のまわりの惑星の運動を考察し、ケプラーの法則を導く。

10.1 惑星の軌道の方程式

惑星の質量を m_1 、太陽の質量を m_2 、太陽に対する惑星の相対位置ベクトルを \vec{r} とする。その間の万有引力ポテンシャルの大きさは、

$$V(r) = -G \frac{m_1 m_2}{r} \quad (10.1)$$

である。角運動量 l をもつときの有効ポテンシャルは、遠心力ポテンシャルを考慮して、

$$V_{\text{eff}}(r) = -G \frac{m_1 m_2}{r} + \frac{l^2}{2\mu r^2} \quad (10.2)$$

である (図 10.1 参照)。

$$\frac{dV_{\text{eff}}(d)}{dr} = 0 \quad \rightarrow \quad d = \frac{l^2}{Gm_1 m_2 \mu} \quad (10.3)$$

より、 V_{eff} は $r = d$ で極小となり、その極小値 V_{min} は、

$$V_{\text{min}} = -\frac{(Gm_1 m_2)^2 \mu}{2l^2} \quad (10.4)$$

となる。したがって、運動可能領域が存在する (運動エネルギーが負にならない) ためには、

$$E \geq V_{\text{min}} = -\frac{(Gm_1 m_2)^2 \mu}{2l^2} \quad (10.5)$$

でなければならない。

軌道の方程式は、

$$\theta = \theta_0 \pm \int_{r_0}^r \frac{l}{\mu r^2 \sqrt{(2/\mu)(E - V_{\text{eff}}(r))}} dr \quad (10.6)$$

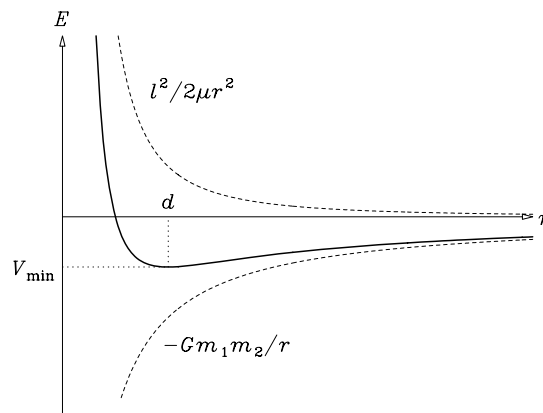


図 10.1: 惑星の運動に対する有効ポテンシャル。

である。ここで、最近接距離 (近日点) を r_0 とし、ある時刻に惑星が惑星が $r = r_0$ に位置したとき $\theta = 0$ となるように θ の原点を定めると、 $\theta_0 = 0$ となる。さらに、 V_{eff} として式 (10.2) を代入して、

$$\begin{aligned}\theta &= \pm \int_{r_0}^r \frac{l}{\mu r^2 \sqrt{(2/\mu)(E - V_{\text{eff}}(r))}} dr \\ &= \pm \int_{r_0}^r \frac{l}{r^2 \sqrt{2\mu E + 2\mu Gm_1 m_2 / r - l^2 / r^2}} dr\end{aligned}\quad (10.7)$$

を得る。

式 (10.7) は、解析的に積分できる数少ない例の 1 つである。常套手段として、

$$u = \frac{1}{r}\quad (10.8)$$

と変数変換をする。

$$\frac{du}{dr} = -\frac{1}{r^2} \quad \rightarrow \quad \frac{dr}{r^2} = -du\quad (10.9)$$

であるから、式 (10.7) は、

$$\begin{aligned}\theta &= \mp \int_{u_0}^u \frac{l}{\sqrt{2\mu E + 2\mu Gm_1 m_2 u - l^2 u^2}} du \\ &= \mp \int_{u_0}^u \frac{1}{\sqrt{-u^2 + (2\mu Gm_1 m_2 / l^2)u + 2\mu E / l^2}} du \\ &= \mp \int_{u_0}^u \frac{1}{\sqrt{-(u - \mu Gm_1 m_2 / l)^2 + 2\mu E / l^2 + (\mu Gm_1 m_2 / l)^2}} du \\ &= \mp \int_{u_0}^u \frac{1}{\sqrt{-(u - 1/d)^2 + 2\mu E / l^2 + (1/d)^2}} du \\ &= \mp \int_{u_0}^u \frac{1}{\sqrt{-(u - 1/d)^2 + \varepsilon^2 / d^2}} du\end{aligned}\quad (10.10)$$

と書き直される。ここで、 ε は、

$$\varepsilon \equiv \sqrt{1 + \frac{2\mu E d^2}{l^2}} = \sqrt{1 + \frac{2l^2 E}{(Gm_1 m_2)^2 \mu}} = \sqrt{1 - \frac{E}{V_{\text{min}}}}\quad (10.11)$$

である。運動可能領域では $E \geq V_{\text{min}}$ であるから、 ε は負でない実数である (V_{min} は負であることに注意)。

$u_0 = 1/r_0$ は式 (10.10) の分母が 0 になる点で、運動可能領域の u の上限 (r の下限) であり、具体的には、

$$u_0 = \frac{1}{d}(1 + \varepsilon)\quad (10.12)$$

で与えられる。式 (10.10) の分母が 0 になるもう 1 つの点は、

$$u'_0 = \frac{1}{d}(1 - \varepsilon)\quad (10.13)$$

であるが、 $u \geq 0$ であることに注意すると、

$\varepsilon < 1$ のとき u'_0 は u の下限 (r の上限) を与える

$\varepsilon \geq 1$ のとき u'_0 は u の下限は 0 で、 r は無限大まで運動可能

であることがわかる。

さて、式 (10.10) の積分は解析的に行える。まず、式 (10.10) を、

$$\theta = \mp \int_{u_0}^u \frac{1}{(\varepsilon/d)\sqrt{1 - [(u - 1/d)/(\varepsilon/d)]^2}} du \quad (10.14)$$

と書き換えておく。ここで、

$$\sin^2 \alpha + \cos^2 \alpha = 1 \quad \rightarrow \quad \frac{1}{\sqrt{1 - \cos^2 \alpha}} = \frac{\pm 1}{\sin \alpha} \quad (10.15)$$

であるので、

$$\cos \alpha = \frac{u - 1/d}{\varepsilon/d} \quad (10.16)$$

とおくと、両辺を u で微分して、

$$\frac{d \cos \alpha}{du} = \frac{d \cos \alpha}{d\alpha} \frac{d\alpha}{du} = -\sin \alpha \frac{d\alpha}{du} = \frac{1}{\varepsilon/d} \quad \rightarrow \quad \frac{du}{\varepsilon/d} = -\sin \alpha d\alpha \quad (10.17)$$

であるので、式 (10.14) に代入して、

$$\theta = \mp \int_{\alpha_0}^{\alpha} d\alpha \quad (10.18)$$

を得る。ここで、

$$\cos \alpha_0 = \frac{u_0 - 1/d}{\varepsilon/d} = 1 \quad \rightarrow \quad \alpha_0 = 0 \quad (10.19)$$

であり、

$$\cos \alpha = \frac{u - 1/d}{\varepsilon/d} \quad \rightarrow \quad \alpha = \cos^{-1} \frac{u - 1/d}{\varepsilon/d} \quad (10.20)$$

である。したがって、式 (10.18) は、

$$\theta = \mp \cos^{-1} \frac{u - 1/d}{\varepsilon/d} \quad \rightarrow \quad \cos \theta = \frac{u - 1/d}{\varepsilon/d} \quad \rightarrow \quad u = \frac{1 + \varepsilon \cos \theta}{d} \quad (10.21)$$

となる。 $u = 1/r$ であるので、最終的に軌道の方程式、

$$r = \frac{d}{1 + \varepsilon \cos \theta} \quad (10.22)$$

を得る。

10.2 軌道の分類

式 (10.22) で表される曲線は、 $r = 0$ を焦点とし、 ε を離心率とする円錐曲線(円錐を平面で切ったときに、切り口として現れる曲線)で、

$0 \leq \varepsilon < 1$ のとき 楕円($\varepsilon = 0$ のとき円)

$\varepsilon = 1$ のとき 放物線

$\varepsilon > 1$ のとき 双曲線

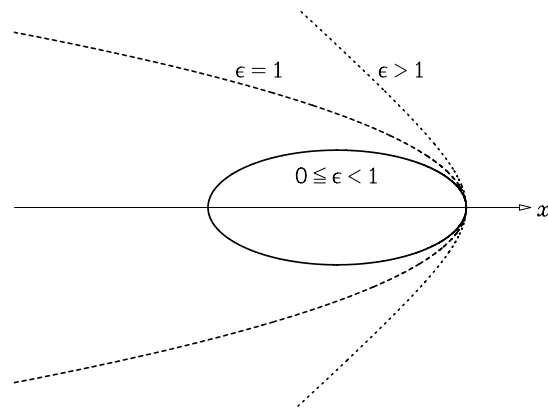


図 10.2: 円錐曲線。楕円 (実線) と放物線 (破線) と双曲線 (点線)。

を表す (図 10.2 参照)。

ここで、離心率 ε と E と V_{\min} の関係、

$$\varepsilon = \sqrt{1 - \frac{E}{V_{\min}}} \quad (10.23)$$

から、離心率と E は、

$$\begin{aligned} 0 \leq \varepsilon < 1 \text{ のとき} & \quad V_{\min} \leq E < 0 \\ \varepsilon = 1 \text{ のとき} & \quad E = 0 \\ \varepsilon > 1 \text{ のとき} & \quad E > 0 \end{aligned}$$

の関係がある。このことは図 10.1 から定性的に理解でき、

$$\begin{aligned} E < V_{\min} \text{ のとき} & \quad \text{運動可能領域がない} \\ V_{\min} \leq E < 0 \text{ のとき} & \quad r \text{ には上限と下限があり、軌道は楕円 (円) になる} \\ E \geq 0 \text{ のとき} & \quad r \text{ は無限大になりえて、軌道は放物線または双曲線になる} \end{aligned}$$

ことが分かる。

10.3 ケプラーの惑星に関する第 1 法則

惑星は、太陽から無限に離れることがないので、 $V_{\min} \leq E < 0$ の場合にあたり、

$$\text{惑星は太陽を焦点とする楕円運動をする} \quad (10.24)$$

ことがわかる。これがケプラーの惑星に関する第 1 法則である。

ここで楕円の性質をまとめておく (図 10.3 参照)。惑星が太陽に最も近づく点を近日点、最も遠ざかる点を遠日点というが、

$$\begin{aligned} \text{近日点} \quad \theta = 0, \quad r = r_0 &= \frac{d}{1 + \varepsilon} \\ \text{遠日点} \quad \theta = \pi, \quad r = r'_0 &= \frac{d}{1 - \varepsilon} \end{aligned}$$

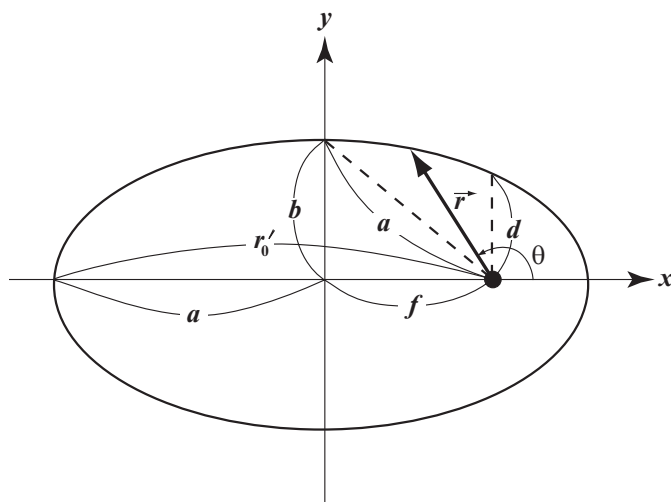


図 10.3: 楕円。 $r = d/(1 + \varepsilon \cos \theta)$

である。したがって、長半径 a は、

$$a = \frac{1}{2}(r_0 + r'_0) = \frac{d}{1 - \varepsilon^2} \quad (10.25)$$

である。楕円の中心と焦点の距離 f は、

$$f = a - r_0 = \frac{1}{2}(r'_0 - r_0) = \frac{\varepsilon d}{1 - \varepsilon^2} = \varepsilon a \quad (10.26)$$

である。これより、楕円の短半径は、

$$b = \sqrt{a^2 - f^2} = a\sqrt{1 - \varepsilon^2} = \frac{d}{\sqrt{1 - \varepsilon^2}} = \sqrt{ad} \quad (10.27)$$

で与えられる。

10.4 ケプラーの惑星に関する第2法則

ケプラーの惑星に関する第2法則、

$$\text{惑星の面積速度は一定である} \quad (10.28)$$

は、既に述べたように角運動量保存則の一部である。角速度が、

$$\frac{d\theta}{dt} = \frac{l}{\mu r^2} \quad (10.29)$$

で与えられるので、面積速度は、

$$\frac{dS}{dt} = \frac{1}{2}r^2 \frac{d\theta}{dt} = \frac{l}{2\mu} \quad (10.30)$$

と一定であることがわかる。

10.5 ケプラーの惑星に関する第3法則

楕円の面積は πab (a は長半径、 b は短半径) であるから、楕円運動の周期 T は、

$$\begin{aligned}
 T &= \frac{\pi ab}{dS/dt} = \frac{\pi ab}{l/2\mu} = \frac{\pi a\sqrt{ad}}{l/2\mu} \quad (\because b = \sqrt{ad}) \\
 &= \frac{\pi a\sqrt{al^2/(Gm_1m_2\mu)}}{l/2\mu} = \frac{2\pi\sqrt{a^3}}{\sqrt{Gm_1m_2/\mu}} \quad (\because d = \frac{l^2}{Gm_1m_2\mu}) \\
 &= \frac{2\pi\sqrt{a^3}}{\sqrt{GM}} \quad (\because \mu = \frac{m_1m_2}{M})
 \end{aligned} \tag{10.31}$$

を得る。

ここで、惑星と太陽のように $m_1 \ll m_2$ なら、

$$M = m_1 + m_2 \approx m_2 \tag{10.32}$$

であるので、

$$T^2 \approx \frac{(2\pi)^3}{Gm_2} a^3 \tag{10.33}$$

となる。これが、

公転周期の2乗と、軌道の長半径の3乗の比は、惑星によらず一定というケプラーの惑星に関する第3法則である。