

# 万有引力定律的发现

万有引力定律的发现是伟大科学家牛顿的重要贡献之一, 牛顿在研究力学的过程中发明了微积分, 又成功地在开普勒三定律的基础上运用微积分推出了万有引力定律. 这一创造性的成就可以看作是历史上最著名的数学建模案例之一.

## 问题背景

- 背景：十五世纪中叶，哥白尼提出了震惊世界的**日心说**，这是科学上的一大革命。
- 当然由于历史和科学水平的限制，他的学说免不了也**包含了一些缺陷**（地球围绕太阳作圆周运动）。
- 此后，丹麦天文学家第谷·布拉赫进行了二十年的观测并记录下十分丰富而又准确的资料。

## 问题背景

- 第谷·布拉赫的学生开普勒（**Kepler**）对这些资料进行了九年时间的分析计算后发现，老师的观察结果与哥白尼学说在运行周期上有**8度的误差**，这使他对哥白尼的圆形轨道假设产生了怀疑，他以观察结果为依据，提出了天文学上至今仍然十分著名的三条假设——**Kepler三定律**。

# 重要假设

---

## Kepler三定律

- (1) 行星轨道是一个椭圆，太阳位于此椭圆的一个焦点上；
- (2) 行星在单位时间内扫过的面积 $A$ 不变；
- (3) 行星运行周期的平方正比于椭圆长轴的三次方，比例系数不随行星而改变。

# 重要假设的数学表示

- 假设:

- (1) 行星轨道方程: 椭圆极坐标方程

$$r = \frac{p}{1 + e \cos \theta}$$

$$p = \frac{b^2}{a}, \quad b^2 = a^2(1 - e^2)$$

其中 $a$ 长半轴,  $b$ 短半轴,  $e$ 离心率;

(如果只会直角坐标方程表示那就麻烦了!)

## 重要假设的数学表示

---

(2)  $A = \frac{1}{2} r^2 \dot{\theta}$

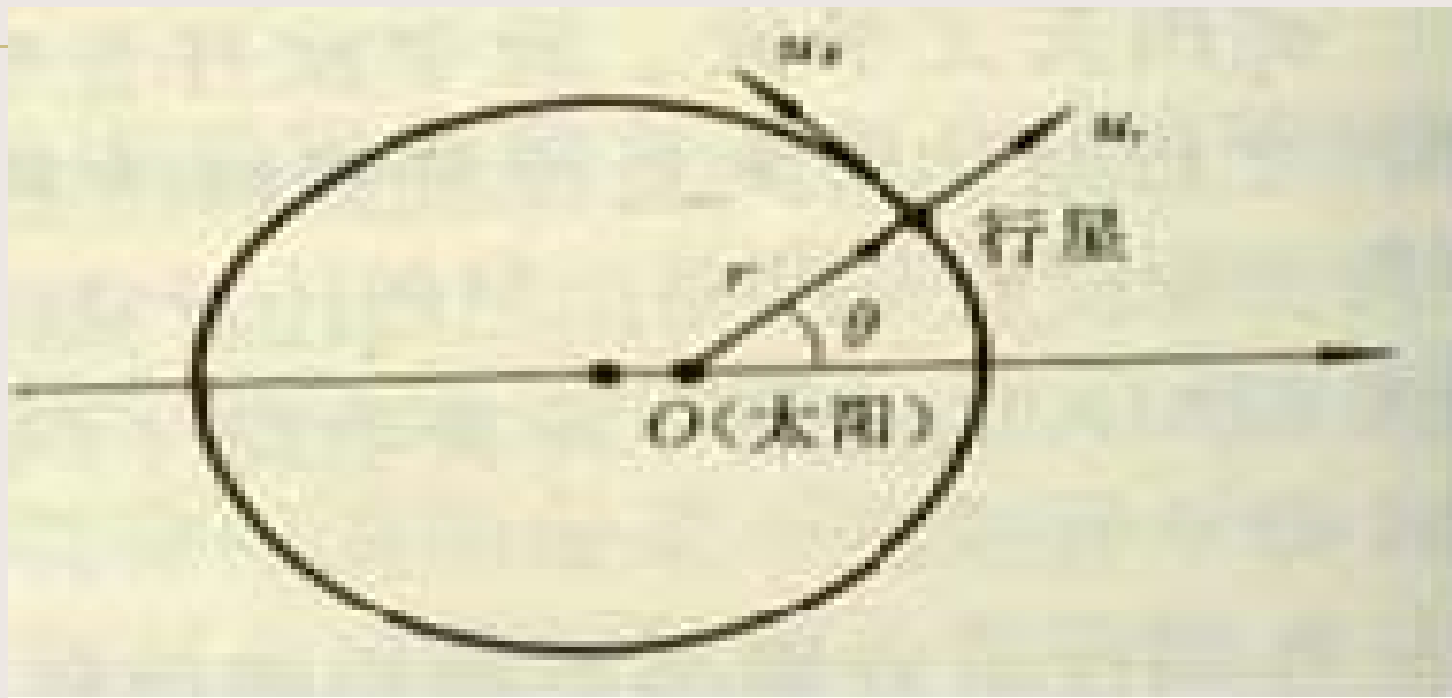
(3)  $T^2 = k a^3$

$k$ 为比例系数,  $T$ 为周期

(4) 牛顿第二定律:

$$\vec{f} \propto \ddot{\vec{r}}$$

# 模型的建立和推导



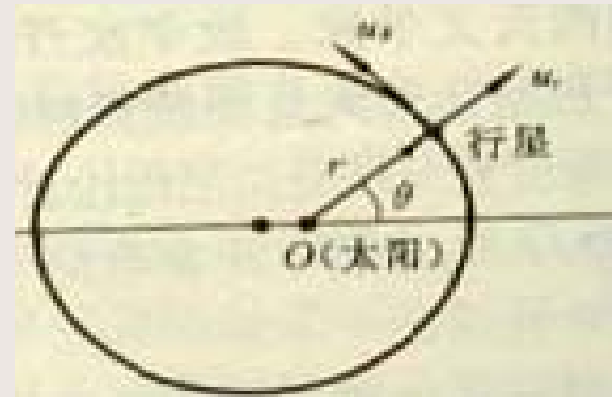
基向量 
$$\begin{cases} \vec{u}_r = \cos \theta \vec{i} + \sin \theta \vec{j} \\ \vec{u}_\theta = -\sin \theta \vec{i} + \cos \theta \vec{j} \end{cases}$$

# 模型的建立和推导

$$\begin{cases} \vec{u}_r = \cos \theta \vec{i} + \sin \theta \vec{j} \\ \vec{u}_\theta = -\sin \theta \vec{i} + \cos \theta \vec{j} \end{cases}$$

$$\vec{r} = r\vec{u}_r ,$$

$$\begin{cases} \dot{\vec{u}}_r = \dot{\theta} \vec{u}_\theta \\ \dot{\vec{u}}_\theta = -\dot{\theta} \vec{u}_r \end{cases}$$





# 模型的建立和推导

$$\begin{cases} \vec{u}_r = \cos \theta \vec{i} + \sin \theta \vec{j} \\ \vec{u}_\theta = -\sin \theta \vec{i} + \cos \theta \vec{j} \end{cases} \quad \vec{r} = r\vec{u}_r, \quad \begin{cases} \dot{\vec{u}}_r = \dot{\theta}\vec{u}_\theta \\ \dot{\vec{u}}_\theta = -\dot{\theta}\vec{u}_r \end{cases}$$

行星速度  $\dot{\vec{r}} = \dot{r}\vec{u}_r + r\dot{\vec{u}}_r = \dot{r}\vec{u}_r + r\dot{\theta}\vec{u}_\theta$

行星加速度  $\ddot{\vec{r}} = (\ddot{r} - r\dot{\theta}^2)\vec{u}_r + (r\ddot{\theta} + 2\dot{r}\dot{\theta})\vec{u}_\theta$

# 模型的建立和推导

下面化简两个分量的系数

$$A = \frac{1}{2} r^2 \dot{\theta} \Rightarrow \begin{cases} \dot{\theta} = \frac{2A}{r^2} \\ \ddot{\theta} = \frac{-4A}{r^3} \dot{r} \end{cases}$$

$$\Rightarrow r\ddot{\theta} + 2\dot{r}\dot{\theta} = r \times \frac{-4A}{r^3} \dot{r} + 2\dot{r} \times \frac{2A}{r^2} = 0$$

可见在 $\vec{u}_\theta$ 方向的分量为零！

## 模型的建立和推导

$$A = \frac{1}{2} r^2 \dot{\theta}, \quad r = \frac{p}{1 + e \cos \theta}$$

$$\Rightarrow \dot{r} = \frac{-p}{(1 + e \cos \theta)^2} \cdot (-e \sin \theta) \dot{\theta}$$

$$= \left( \frac{p}{1 + e \cos \theta} \right)^2 \dot{\theta} \frac{e}{p} \sin \theta = r^2 \dot{\theta} \frac{e}{p} \sin \theta = \frac{2Ae}{p} \sin \theta$$

$$\Rightarrow \ddot{r} = \frac{2Ae}{p} \cos \theta \dot{\theta} = \frac{2A}{p} \times \frac{2A}{r^2} e \cos \theta = (2A)^2 \left( \frac{1}{r^3} - \frac{1}{r^2 p} \right)$$

$$\Rightarrow \ddot{r} - r \dot{\theta}^2 = (2A)^2 \left( \frac{1}{r^3} - \frac{1}{r^2 p} \right) - r \left( \frac{2A}{r^2} \right)^2 = -\frac{(2A)^2}{p} \cdot \frac{1}{r^2}$$

# 模型的建立和推导

$$T^2 = ka^3, \quad p = \frac{b^2}{a}, \quad TA = \pi ab$$

$$\Rightarrow T^2 A^2 = \pi^2 a^2 b^2 \Rightarrow ka^3 A^2 = \pi^2 a^2 b^2$$

$$\Rightarrow kA^2 = \pi^2 \frac{b^2}{a} \Rightarrow kA^2 = \pi^2 p$$

$$\Rightarrow -\frac{(2A)^2}{p} = -\frac{4\pi^2}{k}$$

## 结果和分析

$$\ddot{\vec{r}} = \frac{\pi^2}{k} \cdot \frac{1}{r^2} (-\vec{u}_r)$$

**结论：**作用于任一行星上的力，方向在太阳与行星的连线上，指向太阳（怎么看出来的？），其大小与两者之间的距离平方成反比，比例系数通过实验给出。