\S 2. Пусть фиг. 21 представляет положения Солнца S, Земли T и Луны L, и пусть Θ есть центр тяжести Земли и Луны. Делаем следующие обозначения:

$$egin{array}{llll} {
m Macca} & {
m Cолнцa} & \dots & S \\ & > & {
m Земли} & \dots & T \\ & > & {
m Луны} & \dots & L \end{array}$$

Расстояние:

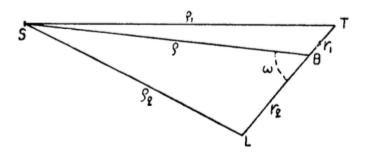
$$S\Theta = \rho; ST = \rho_1; SL = \rho_2; TL = r$$

тогда будет:

$$T\Theta = r_1 = \frac{L}{T + L} \cdot r$$

$$L\Theta = r_2 = \frac{T}{T + L} r$$
(1)

Составим теперь выражения ускорений, которые эти тела сообщают друг другу.



 $(\Phi_{\rm MF} \ 21)$

Солнце S сообщает ускорения: Земле: f * S/p12 по направлению TS Луне: f * S/p22 >> LS

Вследствие чего точка (.) имеет ускорения: T/T+L*f (S/q12) по направлению, параллельному TS L/T+L * f (S/q22) >> LS

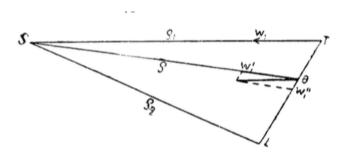
Ускорения Солнца, происходящие от притяжения Земли и Луны, соответственно, суть:

f*(T/p12) по направлению ST f*L/p22 >> SL

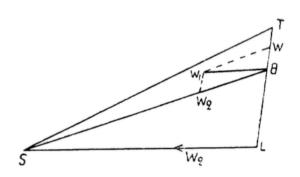
Поэтому ускорения точки (.) относительно точки S будут:

Разлагая эти ускорения, соответственно, по направлениям (.)S и (.)L, получим, как легко видеть из подобия показанных на фиг. 22 и 23 треугольников: w11 = w1 * f/p2 по направлению (.)S w1- w1 * p1/f1 > >

(.) L w2' = w2 * f/f2 >> (.) L W'2 = w2 * f/f1 >> (.) S w2- w2 * f2/p2 >> L(.)



Фиг. 22. Получим для ускорений точки (.) слагающие W1 = w'2 + w'2 = f * (S+T+L)/T+L [X * f/f3 + L]



Фиг. 23.