

### II.4.2. Prawo grawitacji.

Już Giovanni Alfonso Borelli (1608-79, włoski fizyk i astronom) wyjaśniał ruch księżyców Jowisza działaniem na nie siły  $F$  odwrotnie proporcjonalnej do kwadratu odległości  $R$  od centralnej planety. Można to zapisać w postaci:

$$F \cdot R^2 = \text{constant} \quad (\text{II.4.5.})$$

Z kolei, Robert Hooke (1635-1742) oraz Edmund Halley (1656-1742) prezentowali pogląd, że III prawo J. Keplera powinno wynikać z działania takiej siły.

Ponadto zauważając, że planety krążą wokół Słońca (Arystarch z Samos, Mikołaj Kopernik z Torunia) podobnie jak Księżyc wokół Ziemi, znajdujemy że działanie Słońca na planety jest tego samego rodzaju jak Ziemi na Księżyc.

Wynika stąd, że Słońce może być scharakteryzowane przez masę  $M$ , podobnie jak planety przez różne masy  $m$ . A to z kolei prowadzi do wniosku, że oddziaływanie mas  $M$  oraz  $m$  jest wzajemne (Arystoteles ze Stagiry, także późniejsza III zasada dynamiki I. Newtona).

Słynne prawo grawitacji, podane przez Sir Isaaca Newtona w 1687 r., ma postać:

$$F = G \frac{M \cdot m}{R^2} \quad (\text{II.4.6.})$$

gdzie  $M$  jest masą ciała centralnego, wokół którego krąży po orbicie o promieniu  $R$  satelita o masie  $m$ . Przyjmuje się, że stała  $G$  ma charakter uniwersalny, tzn. jej wartość jest jednakowa dla dowolnego układu planetarnego.

Podobnie jak w przypadku trzech zasad dynamiki, tak i powyższe prawo podane zostało bez dowodu, na podstawie wcześniejszych obserwacji i sugestii. Z tego względu powątpiewano, czy stała  $G$  rzeczywiście ma charakter uniwersalny.

Dalej podamy pełne wyprowadzenie zależności (II.4.6.).

W przypadku ruchu orbitalnego planet, siła grawitacji  $F$  równoważona jest przez siłę inercjalną  $D$ . Dla orbit ściśle kołowych i koncentrycznych, spełniony jest warunek:  $F = \text{const.}$  Jest to więc ruch jednostajny po okręgu o promieniu  $R$ .

Według zasady d'Alemberta, dla zależności (II.1.4.) oraz (II.4.6.) spełniony jest warunek:  $F = D$ , czyli siła grawitacji  $F$  równoważona jest przez siłę bezwładności  $D$ .

Mamy więc:

$$D = F = m \frac{\Delta v}{\Delta t} = G \frac{Mm}{R^2}$$

Z powyższego znajdujemy:

$$\frac{\Delta v}{\Delta t} = g = G \frac{M}{R^2} = \text{constant} \quad (\text{dla } R = \text{constant})$$

A to dokładnie spełnia warunek (II.3.1.) według dynamiki Galileo Galilei.