

А. Г. РАЙКОВ

## ЛЕКЦИЯ–ПРЕЗЕНТАЦИЯ

ВЫВОД ЗАКОНОВ КЕПЛера  
ИЗ ФОРМУЛЫ СУБСТРАТА

2019

## ВВЕДЕНИЕ

Научному сообществу предлагается работа «*Вывод законов Кеплера из формулы субстрата*», которая представляет собой фрагмент сочинения автора «*Том Третий. Операционно-аналитический аппарат философии диалектического материализма*». Автором создан принципиально новый, универсальный язык научной коммуникации в естествознании. В его основе объективно-статусный принцип построения инструментальных образов теоретического мышления и символического языка математики, который обеспечивает универсальную применимость *абсолютного теоретического аппарата исследований* во всех отраслях естествознания.

Цель работы ознакомить с *методами и практикой применения операционно-аналитического аппарата философии диалектического материализма*. В этой работе универсальная применимость операционно-аналитического аппарата начал и механизмов мироздания к законам действительного мира показана на примере вывода из всеобъемлющей формулы субстрата законов открытых Кеплером.

В современной физике считается, что причиной той или иной траектории орбиты планет вокруг Солнца – является их движение под действием *центростремительной силы* притяжения и *центробежной силы* инерции.

Однако *природа происхождения действующих сил и всеобщая взаимная связь объективно существующих эмпирических величин, остаётся не известной*. Не выявлена сущность связи и отношений взаимодействия качеств и свойств эмпирических величин.

На рис. 1 схема обращения планеты вокруг Солнца в *принятых обозначениях* физических величин и их инструментальных образов мышления.

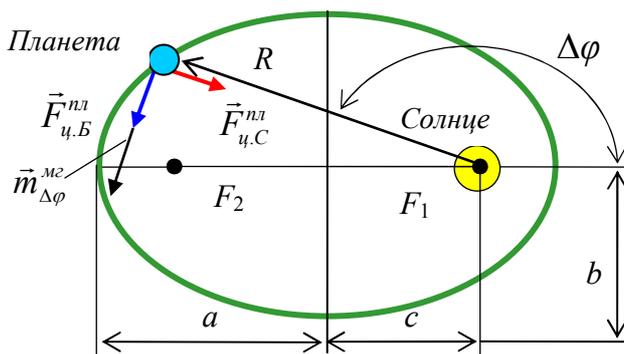


Рис. 1

## § 1. Источник, причина и закон материального мира.

Абсолютная пустота (субстрат) – феноменальное, вечное, беспредпосылочное порождающее первоначало, источник, предшествующий миру материальных вещей и процессов, причина всех форм материи, законов их существования, движения и взаимопереходов друг в друга. Нерасторжимая связь родовых начал субстрата единственный закон мироздания.

1.1. **Формула субстрата** (Том 3, §15), приведённая к тождеству левой и правой векторных троек, имеет следующий вид (Том 3, §68):

$$(\vec{L} \cdot \vec{0}_{n(\varphi)}^+ \cdot \vec{L} \cdot \vec{0}_{n(\varphi)}^+) \times \vec{L} \cdot \vec{0}_n^{+A\delta c} \equiv (\vec{0} \cdot \vec{L}_{n(\varphi)}^- \cdot \vec{0} \cdot \vec{L}_{n(\varphi)}^-) \times \vec{0} \cdot \vec{L}_n^{-A\delta c}$$

1.2. **Система совокупного равновесия сил** нерасторжимых друг с другом векторных троек тела или системы тел, выражающаяся покоем или равномерным их движением, обладает свойством постоянства физических параметров этого движения. *Величина сил совокупного равновесия:*

1. Движущая **круговая сила МП (приводящая сила)** ЛВТ:

$$\vec{F}_{Прив}^{\vec{M}_2} = \frac{1}{(\vec{L} \cdot \vec{0})_{n(\varphi)}^{Пр}} = \left( \frac{1}{\vec{0} \cdot \vec{L}_{n(\varphi)} \times \vec{0} \cdot \vec{L}_n} \right)^{П} \left( \frac{\vec{L} \cdot \vec{0}_n^{+A\delta c}}{\vec{L} \cdot \vec{0}_{n(\varphi)} \times \vec{0} \cdot \vec{L}_{n(\varphi)}} \right)^{ЛВТ} = \frac{\vec{\omega}_{nA} m_n^{ep}}{\Delta t_{n(\varphi)}} = \frac{\Delta t_{n(\varphi)}}{m_n^{un} \vec{V}_n^{A\delta c}}.$$

2. Движущая **прямолинейная сила инерции (кол. движения)** МП ЛВТ:

$${}^0 \vec{F}_{И(n)}^{\vec{M}_2} / T_0 = (\vec{0} \cdot \vec{L})_n^{Пр} = \left( \frac{\vec{0} \cdot \vec{L}_{n(\varphi)}}{\vec{0} \cdot \vec{L}_n} \right)^{П} \left( \frac{\vec{L} \cdot \vec{0}_n^{+A\delta c}}{\vec{L} \cdot \vec{0}_{n(\varphi)} \times \vec{0} \cdot \vec{L}_{n(\varphi)}} \right)^{Л} = \vec{\Delta}_n^{A\delta} \vec{\omega}_n^{A\delta} m_n^{ep} = m_n^{ep} \cdot \vec{V}_{n(\Delta I)}^{A\delta c}.$$

3. Тормозящая **круговая сила ЭП (инерция-противоприводная)** ПВТ:

$$\vec{F}_{инерц}^{\vec{M}_2} = \frac{1}{(\vec{0} \cdot \vec{L})_{n(\varphi)}^{ЛВТ}} = \left( \frac{1}{\vec{x}_{n(\varphi)} \vec{x}_n^{A\delta c}} \right)^{ЛВТ} \cdot (\vec{x}_{n(\varphi)} \vec{x}_{n(\varphi)} \cdot \vec{x}_n^{A\delta c})^{ПВТ} = \frac{m_n^{un} \vec{V}_n^{A\delta c}}{\Delta t_{n(\varphi)}} \equiv ma.$$

4. Тормозящая **прямолинейная сила ЭП (тяготение)** ПВТ:

$$\vec{F}_{тяг}^{\vec{M}_2} = (\vec{L} \cdot \vec{0})_{n(\varphi)}^{ЛВТ} = \left( \frac{\vec{x}_{n(\varphi)}}{\vec{x}_n^{A\delta c}} \right)^{ЛВТ} \cdot (\vec{x}_{n(\varphi)} \vec{x}_{n(\varphi)} \cdot \vec{x}_n^{A\delta c})^{ПВТ} = \omega_n \Delta t_{n(\varphi)} m_n^{un} \vec{V}_n^{A\delta c} = \frac{m_n^{un} \vec{V}_n^{A\delta c}}{\Delta t_{n(\varphi)}}$$

## § 2. Геометрические свойства эллипса.

Эллипс – геометрическое место точек плоскости, для которых сумма расстояний до фокусов  $F_1$  и  $F_2$  равна длине большой оси (рис. 2):

$$R_1 + R_2 = Const = 2R = 2a$$

Следовательно  $(R_1 + R_2)^2 = R_1^2 + 2R_1R_2 + R_2^2 = 4R^2 = 4a^2 = Const.$

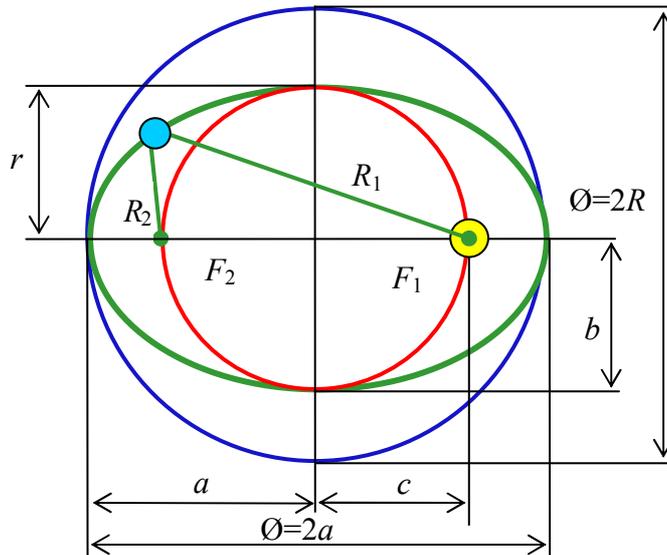


Рис. 2

$$4R^2 = 4\{r^2 + 2r(R-r) + (R-r)^2\} = 4a^2 = 4\{cb + c(a-c) + b(a-b) + (a-c)(a-b)\}$$

если  $r = c = b$ , тогда:  $a^2 = c^2 + 2c(a-c) + (a-c)^2 = b^2 + 2b(a-b) + (a-b)^2 = a^2.$

Таким образом, для эллипса  $c = b$ . Если  $c \neq b$ , то это не эллипс, а овал.

## § 3. Первый закон Кеплера (закон эллипсов).

Формулировка первого закона Кеплера.

Планеты Солнечной системы движутся по эллиптическим орбитам в одном из фокусов которых находится Солнце.

На рис. 3 схема обращения планеты вокруг Солнца принятая система обозначений физических величин и их инструментальных образов мышления переведена на символы операционно-аналитического аппарата теоретических исследований философии диалектического материализма.

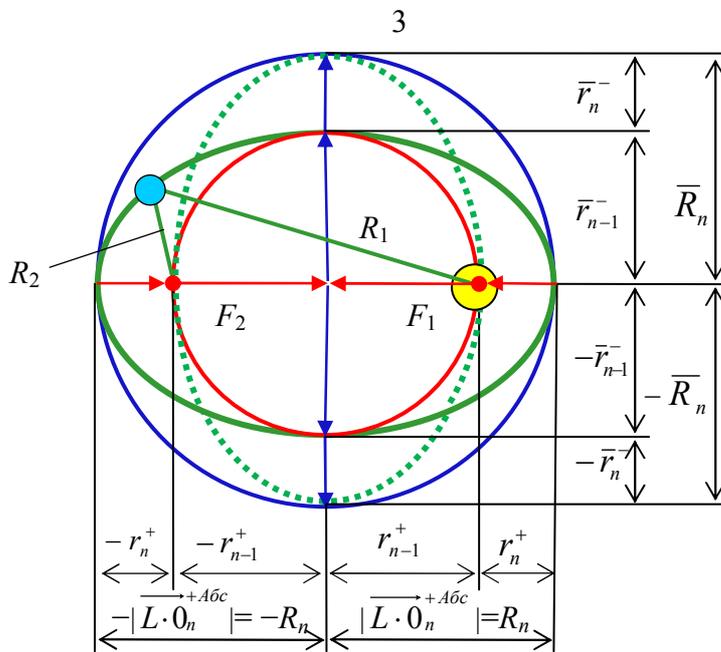


Рис. 3

### Вывод закона эллипсов Кеплера из формулы субстрата.

Напоминание. Модуль силы есть её геометрическая протяжённость.

1. Модули 2-х статичных сил и их скаляров n-го периода (п. 68.3.2, §68):

$$|\vec{L} \cdot \vec{0}_n^{+A\delta c}| = R_n^+ \equiv \bar{R}_n^- = |\vec{0} \cdot \vec{L}_n^{-A\delta c}| \text{ и } |-\vec{0} \cdot \vec{L}_n^{-A\delta c}| = -R_n^+ \equiv -\bar{R}_n^- = |-\vec{0} \cdot \vec{L}_n^{-A\delta c}|.$$

2. Скалярная сумма модулей статичных сил периода равна  $2R$ :

$$x_{n,\varphi}^{A\delta} + \bar{x}_{n,\varphi}^{A\delta} = r_{n-1} + r_n \cos \varphi + \bar{r}_{n-1} + \bar{r}_n \sin \varphi = 2r_{n-1}^{Const} + r_n (\cos \varphi - \sin \varphi) = 2R_n = Const.$$

3. Модули 4-х динамических сил ПВТ и ЛВТ n-го периода (п. 68.3.3):

$$\text{ЛТ: } |\vec{x}_{n(\varphi)}| = r_n \cos \varphi, |-\vec{x}_{n(\varphi)}| = -r_n \cos \varphi, \text{ ПТ: } |\vec{x}_{n(\varphi)}| = \bar{r}_n \sin \varphi, |-\vec{x}_{n(\varphi)}| = -\bar{r}_n \sin \varphi.$$

4. Совокупное равновесие 2-х статичных и 4-х динамических сил, силового взаимодействия Солнца и планеты, обуславливает величину радиус-вектора орбиты планеты. Величину радиус-вектора определяет движущая круговая сила МП левой векторной тройки (§ 1, п. 1.2.1):

$$\vec{x}_{n(\varphi)}^{3\eta} (= \Delta_{n(\varphi)}) = |1/\vec{x}_n^{m_2}(\varphi)| = |\vec{F}_{\text{Прив}}^{m_2}| = |\vec{\omega}_n^{A\delta c} m_n^{2p} / \Delta_{n(\varphi)}| = 2r_{n-1}^{Const} + r_n (\cos \varphi - \sin \varphi).$$

$$\vec{x}_{n(0)}^{3\eta} = 2r_{n-1} + r_n = R_2 + R_1, \quad \vec{x}_{n(\pi/2)}^{3\eta} = \vec{x}_{n(3\pi/2)}^{3\eta} = 2r_{n-1} + r_n = R_1 + R_2, \quad \vec{x}_{n(\pi)}^{3\eta} = 2r_{n-1} + r_n = R_1 + R_2.$$

$$\text{Таким образом: } \Delta_{n(0 \dots 2\pi)} = 2r_{n-1}^{Const} + r_n (\cos \varphi - \sin \varphi) = (R_1 + R_2)_{0 \dots 2\pi} = Const. = 2R = 2a.$$

### § 4. Второй закон Кеплера (закон площадей).

Формулировка второго закона Кеплера.

Радиус-вектор планеты в равные промежутки времени описывает равные площади (рис. 4, А – афелий орбиты, П – перигелий орбиты).

Математическая форма 2-го закона:

$$S_{\Delta\varphi_1}(\Delta t) = S_{\Delta\varphi_2}(\Delta t) = S_{\Delta\varphi_3}(\Delta t) = Const.,$$

где  $S_{\Delta\varphi_1}$ ,  $S_{\Delta\varphi_2}$  и  $S_{\Delta\varphi_3}$  – площади покрываемые радиус-вектором за  $\Delta t$ .

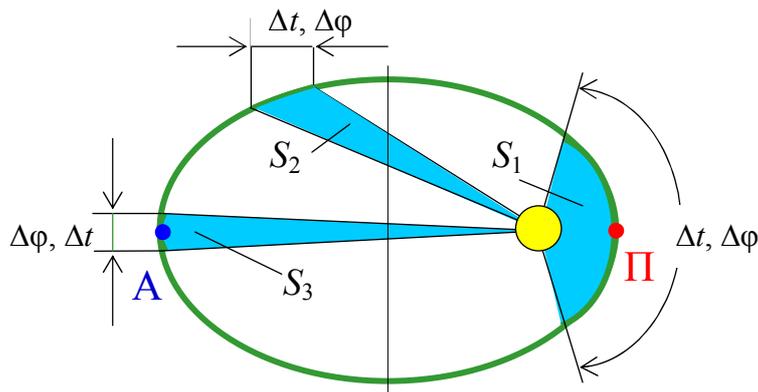


Рис. 4

### Вывод закона площадей Кеплера из формулы субстрата.

1. **Траекторию** движения планеты по орбите определяет движущая круговая сила МП левой векторной тройки (§ 1, п. 1.2.1):

$$\vec{x}_{n(\varphi)}^{\text{эл}} (= \Delta_{n(\varphi)}) = |\vec{F}_{\text{прив}}^{\text{мэ}}| = \frac{1}{\vec{x}_{n(\varphi)}^{\text{мэ}}} = \frac{\vec{\omega}_{nA} m_n^{\text{сп}}}{\Delta_{n(\varphi)}} \Rightarrow \Delta_{n(\varphi)}^2 = \vec{\omega}_n^{\text{Абс}} m_n^{\text{сп}}.$$

Поскольку  $\Delta_{n(\varphi)}^2 = S_{n(\varphi)}$ ,  $\vec{\omega}_n^{\text{Абс}} = \text{Const.}$ , то закон площадей имеет вид:

$$\frac{\Delta_{n(\Delta\varphi)}^2}{\vec{\omega}_n^{\text{Абс}} m_n^{\text{сп}}} = 1 = \frac{S_{\Delta\varphi}}{\Delta t_{\Delta\varphi}} m_n^{\text{ун}} = \text{Const.}$$

2. **Скорость движения планеты по орбите.** Поскольку  $\vec{\omega}_n^{\text{Абс}} = \text{Const.}$ , то

$$\vec{V}_{n.Abc}^{\text{о}} = \frac{\vec{x}_{n(\varphi)}^{\text{эл}}}{\vec{x}_{n(\varphi)}^{\text{мэ}}} = \frac{2\pi_{\text{эл}} \cdot \Delta_{n(\Delta\varphi)}^2}{\vec{\omega}_n^{\text{Абс}} m_n^{\text{сп}}} = \frac{\Delta_{n(\Delta\varphi)} \Delta_{n(\Delta\varphi)}}{\Delta t_{n(\Delta\varphi)} m_n^{\text{сп}}} = \Delta_{n(\Delta\varphi)} \vec{V}_{n(\Delta\varphi)}^{\text{о}} m_n^{\text{ун}} = 1 = \text{Const.}$$

**Круговая скорость** планеты на орбите  $V^{\text{о}}$  – постоянна. **Эллиптическая линейная скорость** обратно пропорциональна радиусу-вектору планеты.

**Линейная скорость (количество движения)** – функция радиус-вектора: (§ 3, п. 1.4),

$$\vec{V}_{\Delta\varphi}^{\text{о}} \cdot m = 1 / \Delta_{\Delta\varphi} = 1 / R_{\Delta\varphi}. \text{ Тогда: } V_{\text{Прг}} = 1 / \Delta_{n_1}, \quad V_{\text{т. мал оси}} = 1 / (l_{n-1} + \Delta_{l_n}), \quad V_{\text{Аф}} = 1 / (2l_{n-1} + \Delta_{l_n}), \quad V_{\text{Аф}} < V_{\text{о}} < V_{\text{Прг}}.$$

### § 5. Третий закон Кеплера (гармонический закон).

1. Формулировка третьего закона Кеплера.

*Квадраты периодов обращения планет вокруг Солнца относятся как кубы больших полуосей*

орбит планет:

$$\frac{T_k^2}{T_n^2} = \frac{R_k^3}{R_n^3}$$

где  $T_k$  и  $T_n$  – периоды обращения двух планет вокруг Солнца,  $R_k$  и  $R_n$  – длины больших полуосей их орбит.

2. Ньютон установил, что в закон входят массы планет и Солнца:

$$\frac{T_k^2 (M + m_k)}{T_n^2 (M + m_n)} = \frac{R_k^3}{R_n^3},$$

где  $M$  – масса Солнца, а  $m_k$  и  $m_n$  – массы планет.

### Вывод гармонического закона Кеплера из формулы субстрата.

1. Правая часть формулы субстрата в относительном виде (Том 3, §51):

$$(\vec{0} \cdot \vec{L}_{n(\varphi)} \cdot \vec{0} \cdot \vec{L}_{n(\varphi)}) \times \vec{0} \cdot \vec{L}_n^{\text{Абс}} / (\vec{L} \cdot \vec{0}_{n(\varphi)} \cdot \vec{L} \cdot \vec{0}_{n(\varphi)}) \times \vec{L} \cdot \vec{0}_n^{\text{Абс}} = 1 = \text{Const.}$$

Выразим спиновое сопряжение магнитного и электрического порядков векторных троек «планета-Солнце» для периода их обращения равное  $2\pi$ :

$$\frac{\vec{x}_k \cdot \vec{x}_k \cdot \vec{x}_k}{\vec{x}_k \cdot \vec{x}_k \cdot 2\pi} = 1 = \text{Const} = \frac{\vec{x}_n \cdot \vec{x}_n \cdot \vec{x}_n}{\vec{x}_n \cdot \vec{x}_n \cdot 2\pi} \text{ или } T_k^2 = R_k^3, \quad T_n^2 = R_n^3. \text{ Тогда: } \frac{T_k^2}{T_n^2} = \frac{R_k^3}{R_n^3}.$$

2. Параметры траектории движения планеты по орбите определяет движущая круговая сила МП левой векторной тройки и тормозящая круговая сила инерции ЭП правой векторной тройки:

$$\vec{F}_{\text{Солнца}}^{\text{прив}} = \left( \frac{1}{\vec{x}_{n(\varphi)} \vec{x}_n^{\text{Абс}}} \right)^{\text{ПВТ}} \cdot \left( \frac{\vec{x}_n^{\text{Абс}}}{\vec{x}_{n(\varphi)} \vec{x}_{n(\varphi)}} \right)^{\text{ЛВТ}} = \frac{\vec{\omega}_{nA} m_n^{\text{сп}}}{\Delta_{n(\varphi)}} = \frac{\Delta_{n(\varphi)}}{m_n^{\text{ун}} \vec{V}_n^{\text{Абс}}} = \frac{1}{m_C^{\text{ун}} a}$$

$$\vec{F}_{\text{Планеты}}^{\text{инерц}} = \left( \frac{1}{\vec{x}_{n(\varphi)} \vec{x}_n^{\text{Абс}}} \right)^{\text{ЛВТ}} \cdot (\vec{x}_{n(\varphi)} \vec{x}_{n(\varphi)} \cdot \vec{x}_n^{\text{Абс}})^{\text{ПВТ}} = \frac{m_n^{\text{ун}} \vec{V}_n^{\text{Абс}}}{\Delta_{n(\varphi)}} \equiv m_{\text{Пл.}}^{\text{ун}} a.$$

Отдельные друг от друга порядки периода есть геометрические величины. Их произведение, магнитного и электрического порядка, в формулах сил выражает **массу Солнца** и **массу планеты**:

$$m_C^{\text{сп}} = 1 / m_C^{\text{ун}} = 1 / (x_n \cdot \vec{x}_n) \quad \text{и} \quad m_{\text{Пл.}}^{\text{ун}} = x_n \vec{x}_n.$$

*Движущая магнитная сила Солнца уравновешена силой инерции планеты.* Сумма действующих сил

$F_C^{\text{сп}} + F_{\text{Пл.}}^{\text{ун}} = 0$  даёт сумму входящих в них масс. Таким образом:

$$\frac{T_k^2 (M_C^{\text{ун}} + m_{k(\text{Пл.})}^{\text{ун}})}{T_n^2 (M_C^{\text{ун}} + m_{n(\text{Пл.})}^{\text{ун}})} = \frac{R_k^3}{R_n^3}.$$