

一般相対論的効果による近日点移動：厳密解の展開

中嶋 慧

December 4, 2025

Abstract

本記事は物理学アドベントカレンダー 2025 の 4 日目の記事である。一般相対論的効果による近日点移動を厳密解を用いて調べる。§1 では運動方程式を導出する。§2 では、§1 で得られた微分方程式を楕円関数を用いて解く。§3 では得られた厳密解を解析し、近日点移動の大きさを求める。付録 A では、厳密解を別の方法で導出する。付録 B では、厳密解に現れる 3 次方程式の解をニュートン法を用いて近似する。付録 C では、楕円関数をフーリエ展開し、EMAN の物理学で与えられた表式との関係を調べる。

Contents

| | |
|------------------|----|
| 1 運動方程式の導出 | 1 |
| 2 厳密解 | 5 |
| 3 厳密解の解析 | 8 |
| A (2.33) の別の導出 | 10 |
| B u_1, u_2 の補正 | 10 |
| C (2.33) の変形・展開 | 10 |

1 運動方程式の導出

質点が重力場とのみ作用しているとき、運動方程式は作用

$$S = \frac{m}{2} \int d\lambda \left[e(\lambda) g_{\mu\nu}(x(\lambda)) \frac{dx^\mu}{d\lambda} \frac{dx^\nu}{d\lambda} - \frac{c^2}{e(\lambda)} \right] \quad (1.1)$$

より導出できる。ここで、 $g_{\mu\nu}$ は計量テンソルであり、 λ はパラメーター、 $e(\lambda)$ は補助場で、

$$\lambda \rightarrow \lambda', \quad e \rightarrow e' = \frac{d\lambda'}{d\lambda} e \quad (1.2)$$

の変換で作用は不变である。 x^μ についての変分より、

$$\begin{aligned}\delta S &= \frac{m}{2} \int d\lambda \left[e(\lambda) \delta x^\sigma \partial_\sigma g_{\mu\nu}(x(\lambda)) \frac{dx^\mu}{d\lambda} \frac{dx^\nu}{d\lambda} + 2e(\lambda) g_{\mu\nu}(x(\lambda)) \frac{d\delta x^\mu}{d\lambda} \frac{dx^\nu}{d\lambda} \right] \\ &= \frac{m}{2} \int d\lambda \delta x^\sigma \left[e(\lambda) \partial_\sigma g_{\mu\nu}(x(\lambda)) \frac{dx^\mu}{d\lambda} \frac{dx^\nu}{d\lambda} - 2 \frac{d}{d\lambda} \left\{ e(\lambda) g_{\sigma\nu}(x(\lambda)) \frac{dx^\nu}{d\lambda} \right\} \right]\end{aligned}\quad (1.3)$$

なので、

$$e(\lambda) \partial_\sigma g_{\mu\nu}(x(\lambda)) \frac{dx^\mu}{d\lambda} \frac{dx^\nu}{d\lambda} - 2 \frac{d}{d\lambda} \left\{ e(\lambda) g_{\sigma\nu}(x(\lambda)) \frac{dx^\nu}{d\lambda} \right\} = 0 \quad (1.4)$$

である。 e についての変分より、

$$g_{\mu\nu}(x(\lambda)) \frac{dx^\mu}{d\lambda} \frac{dx^\nu}{d\lambda} + \frac{c^2}{e^2} = 0 \quad (1.5)$$

である。特に、 $e = 1$ となるときの λ を τ とすると、

$$g_{\mu\nu}(x(\tau)) \frac{dx^\mu}{d\tau} \frac{dx^\nu}{d\tau} = -c^2 \quad (1.6)$$

となる。このとき、(1.4)は、

$$\partial_\sigma g_{\mu\nu}(x(\tau)) \frac{dx^\mu}{d\tau} \frac{dx^\nu}{d\tau} - 2 \frac{d}{d\tau} \left\{ g_{\sigma\nu}(x(\tau)) \frac{dx^\nu}{d\tau} \right\} = 0 \quad (1.7)$$

となる。これは、

$$-\frac{1}{2} \partial_\sigma g_{\mu\nu}(x(\tau)) \frac{dx^\mu}{d\tau} \frac{dx^\nu}{d\tau} + \partial_\mu g_{\sigma\nu}(x(\tau)) \frac{dx^\mu}{d\tau} \frac{dx^\nu}{d\tau} + g_{\sigma\nu}(x(\tau)) \frac{d^2 x^\nu}{d\tau^2} = 0 \quad (1.8)$$

であり、整理すると、

$$g_{\sigma\nu}(x(\tau)) \frac{d^2 x^\nu}{d\tau^2} + \frac{1}{2} [\partial_\mu g_{\sigma\nu} + \partial_\nu g_{\sigma\mu} - \partial_\sigma g_{\mu\nu}] \frac{dx^\mu}{d\tau} \frac{dx^\nu}{d\tau} = 0 \quad (1.9)$$

となり、測地線の方程式となる。この方程式は、(1.1)で最初から $e = 1$ とし、定数項を落とした

$$S' = \frac{m}{2} \int d\tau g_{\mu\nu}(x(\tau)) \frac{dx^\mu}{d\tau} \frac{dx^\nu}{d\tau} \quad (1.10)$$

からも得られる。

以下、球対称で静的な時空

$$ds^2 = - \left(1 - \frac{a}{r} \right) c^2 dt^2 + \frac{dr^2}{1 - \frac{a}{r}} + r^2 [\sin^2 \theta d\varphi^2 + d\theta^2] \quad (1.11)$$

を考える。ここで、

$$a := \frac{2GM}{c^2} \quad (1.12)$$

はシュワルツシルト半径であり、 G は万有引力定数で、 M は中心にある星の質量である。以下、 $c = 1$ とする。

この時空では、作用 S' は、

$$S' = \frac{m}{2} \int d\tau L, \quad (1.13)$$

$$L := -\left(1 - \frac{a}{r}\right)t^2 + \frac{\dot{r}^2}{1 - \frac{a}{r}} + r^2[\sin^2 \theta \dot{\varphi}^2 + \dot{\theta}^2] \quad (1.14)$$

である。ここで $\dot{X} := dX/d\tau$ である。作用は t と φ を陽に含まないので、

$$\frac{\partial L}{\partial \dot{t}} = -2\left(1 - \frac{a}{r}\right)\dot{t}, \quad (1.15)$$

$$\frac{\partial L}{\partial \dot{\varphi}} = 2r^2 \sin^2 \theta \dot{\varphi} \quad (1.16)$$

は保存する。 θ についての変分から、

$$\frac{d}{d\tau}(r^2 \dot{\theta}) - r^2 \dot{\varphi}^2 \sin \theta \cos \theta = 0 \quad (1.17)$$

を得る。

今、

$$A := r^2, \quad (1.18)$$

$$B := \frac{1}{2}r^2 \dot{\varphi}^2, \quad (1.19)$$

$$f(\theta) := \sin 2\theta \quad (1.20)$$

とすると、

$$\frac{d}{d\tau}(A\dot{\theta}) - Bf(\theta) = 0 \quad (1.21)$$

である。この式を τ で n 階微分して、

$$\sum_{r=0}^{n+1} {}_{n+1}C_r A^{(r)} \theta^{(n+1-r)} - \sum_{r=0}^n {}_nC_r B^{(n-r)} \frac{d^r f}{d\tau^r} = 0 \quad (1.22)$$

を得る。ここで、Faà di Bruno の公式 [1] より、

$$\frac{d^r f}{d\tau^r} = \sum_{i=1}^r \sum_{(q)} r! f^{(i)}(\theta) \prod_{k=1}^{r-i+1} \frac{1}{q_k!} \left[\frac{\theta^{(k)}}{k!} \right]^{q_k} \quad (1.23)$$

である。和 $\sum_{(q)}$ は、

$$\sum_{l=1}^{r-i+1} q_l = i, \quad (1.24)$$

$$\sum_{l=1}^{r-i+1} l q_l = r \quad (1.25)$$

を満たすような全ての非負整数の組について取る。 $A > 0$ であるから、 $\theta^{(n+1)}$ は $\{\theta^{(i)}\}_{i=0}^n$ で表される。特に、 $\tau = 0$ で $\theta = \pi/2, \dot{\theta} = 0$ とすると、

$$\theta^{(n)} \Big|_{\tau=0} = 0 \quad (n \geq 2) \quad (1.26)$$

を得る。これより、このとき $\theta = \pi/2$ となる。このとき、(1.15), (1.16) の定数を、

$$\varepsilon := \left(1 - \frac{a}{r}\right)\dot{t}, \quad (1.27)$$

$$h := r^2\dot{\varphi} \quad (1.28)$$

と置く。

今の場合、(1.6) は、

$$-\left(1 - \frac{a}{r}\right)\dot{t}^2 + \frac{\dot{r}^2}{1 - \frac{a}{r}} + r^2\dot{\varphi}^2 = -1 \quad (1.29)$$

である。両辺に $\left(1 - \frac{a}{r}\right)$ をかけて、 ε, h の定義を使うと、

$$-\varepsilon^2 + \dot{r}^2 + \left(1 - \frac{a}{r}\right)\frac{h^2}{r^2} = -1 + \frac{a}{r} \quad (1.30)$$

である。いま、

$$r' := \frac{dr}{d\varphi} = \frac{\dot{r}}{\dot{\varphi}} = \frac{r^2}{h}\dot{r} \quad (1.31)$$

とすると、

$$\dot{r} = \frac{h}{r^2}r' \quad (1.32)$$

なので、(1.30) より、

$$\left(\frac{h}{r^2}r'\right)^2 + \left(1 - \frac{a}{r}\right)\frac{h^2}{r^2} - \frac{a}{r} + 1 - \varepsilon^2 = 0 \quad (1.33)$$

を得る。また、

$$u := \frac{1}{r}, \quad u' := \frac{du}{d\varphi} \quad (1.34)$$

と置くと、

$$(u')^2 + (1 - au)u^2 - \frac{au}{h^2} + \frac{1 - \varepsilon^2}{h^2} = 0 \quad (1.35)$$

を得る。いま、

$$2E := \varepsilon^2 - 1 \quad (1.36)$$

とすると、

$$(u')^2 = au^3 - u^2 + \frac{a}{h^2}u + \frac{2E}{h^2} \quad (1.37)$$

となる。

2 厳密解

微分方程式

$$(u')^2 = R_3(u) := a_3u^3 + a_2u^2 + a_1u + a_0 \quad (a_3 > 0, a_i \in \mathbb{R}) \quad (2.1)$$

が解ければ (1.37) は解ける。これを解こう。ただし、 $R_3(u)$ は 3 つの実根 u_1, u_2, u_3 を持ち、

$$u_1 < u_2 < u_3 \quad (2.2)$$

とし、 u は u_1 から u_2 の間の値を取るとする。

Weierstrass の \wp 関数は、微分方程式

$$\left(\frac{d\wp}{dz}\right)^2 = 4[\wp(z)]^3 - g_2\wp(z) - g_3 \quad (2.3)$$

の解である。ただし、

$$\wp(z) = \frac{1}{z^2} + \frac{g_2}{20}z^2 + \frac{g_3}{28}z^4 + O(z^6) \quad (2.4)$$

である。また、

$$z = \int_{\zeta}^{\infty} \frac{dx}{\sqrt{4x^3 - g_2x - g_3}} \quad (2.5)$$

とすると、

$$\zeta = \wp(z) \quad (2.6)$$

である。

変数変換

$$u(\varphi) = A + Bv(z), \quad z := c\varphi + c' \quad (2.7)$$

を考え、

$$\left(\frac{dv}{dz}\right)^2 = 4v^3 - g_2v - g_3 \quad (2.8)$$

の形になるように A, B, c を選ぶ。まず、変数変換

$$u = w + d \quad (2.9)$$

を考えると、

$$\begin{aligned} R_3(u) &= a_3(w + d)^3 + a_2(w + d)^2 + a_1(w + d) + a_0 \\ &= a_3w^3 + (3a_3d + a_2)w^2 + (a_3d^2 + 2a_2d + a_1)w + (a_3d^3 + a_2d^2 + a_1d + a_0) \end{aligned} \quad (2.10)$$

なので、

$$d = -\frac{a_2}{3a_3} \quad (2.11)$$

とすると、2次の係数が消え、

$$\begin{aligned} R_3(u) &= a_3 w^3 + \left(\frac{a_2^2}{9a_3} - \frac{2a_2^2}{3a_3} + a_1 \right) w - \frac{a_2^3}{27a_3^2} + \frac{a_2^3}{9a_3^2} - \frac{a_1 a_2}{3a_3} + a_0 \\ &= a_3 w^3 + \left(-\frac{5a_2^2}{9a_3} + a_1 \right) w + \frac{2a_2^3}{27a_3^2} - \frac{a_1 a_2}{3a_3} + a_0 \end{aligned} \quad (2.12)$$

となる。次に、

$$w = Bv(z) \quad (2.13)$$

とすると、

$$\frac{dv}{dz} = \frac{1}{cB} w' \quad (2.14)$$

なので、

$$\begin{aligned} \left(\frac{dv}{dz} \right)^2 &= \frac{1}{c^2 B^2} \left[a_3 w^3 + \left(-\frac{5a_2^2}{9a_3} + a_1 \right) w + \frac{2a_2^3}{27a_3^2} - \frac{a_1 a_2}{3a_3} + a_0 \right] \\ &= \frac{a_3 B}{c^2} v(z)^2 + \frac{1}{c^2 B} \left(-\frac{5a_2^2}{9a_3} + a_1 \right) v(z) + \frac{1}{c^2 B^2} \left[\frac{2a_2^3}{27a_3^2} - \frac{a_1 a_2}{3a_3} + a_0 \right] \\ &= 4v^2 - g_2 v - g_3 \end{aligned} \quad (2.15)$$

となる。 $c = 1$ とすると、

$$B = \frac{4}{a_3} \quad (2.16)$$

であり、

$$v = \frac{a_3}{4} u + \frac{a_2}{12} \quad (2.17)$$

である。

本節の以下では文献 [2] を参考にした。今、

$$4v^2 - g_2 v - g_3 = 4(v - e_1)(v - e_2)(v - e_3), \quad e_1 > e_2 > e_3 \quad (2.18)$$

とすると、

$$e_1 = \frac{a_3}{4} u_3 + \frac{a_2}{12}, \quad (2.19)$$

$$e_2 = \frac{a_3}{4} u_2 + \frac{a_2}{12}, \quad (2.20)$$

$$e_3 = \frac{a_3}{4} u_1 + \frac{a_2}{12} \quad (2.21)$$

となる。 $\varphi = 0$ に $u = u_1$ であったとすると、

$$\varphi = \int_{e_3}^{\tilde{v}} \frac{dx}{\sqrt{4(x - e_1)(x - e_2)(x - e_3)}}, \quad \tilde{v} := \frac{a_3}{4} u + \frac{a_2}{12} \quad (2.22)$$

である。 \tilde{v} は、 $e_3 \leq \tilde{v} \leq e_2$ の範囲で変化する。いま、

$$\frac{e_2 - \tilde{v}}{\tilde{v} - e_3} = \frac{v - e_1}{e_1 - e_3} \quad (2.23)$$

で v を導入すると、

$$\varphi = \int_v^\infty \frac{dx}{\sqrt{4(x - e_1)(x - e_2)(x - e_3)}} \quad (2.24)$$

となる。ここで、

$$e_1 \leq v \leq \infty \quad (2.25)$$

である。よって、

$$v = \wp(\varphi) \quad (2.26)$$

であり、

$$\tilde{v} = e_3 + \frac{(e_1 - e_3)(e_2 - e_3)}{\wp(\varphi) - e_3} \quad (2.27)$$

を得る。公式

$$\wp(\varphi) - e_3 = \frac{e_1 - e_3}{\operatorname{sn}^2(\gamma\varphi, k)}, \quad (2.28)$$

$$\gamma := \sqrt{e_1 - e_3} = \frac{1}{2} \sqrt{a_3(u_3 - u_1)}, \quad (2.29)$$

$$k^2 := \frac{e_2 - e_3}{e_1 - e_3} = \frac{u_2 - u_1}{u_3 - u_1} \quad (2.30)$$

より、

$$\tilde{v} = e_3 + (e_2 - e_3)\operatorname{sn}^2(\gamma\varphi, k) \quad (2.31)$$

を得る。ここで sn はヤコビの楕円関数である。これと、

$$\tilde{v} = \frac{a_3}{4}u + \frac{a_2}{12} \quad (2.32)$$

より、

$$u = u_1 + (u_2 - u_1)\operatorname{sn}^2(\gamma\varphi, k) \quad (2.33)$$

を得る [2]。この式の別の導出は付録 A で与える。

3 厳密解の解析

(1.37) に対しては、

$$R_3(u) = au^3 - u^2 + \frac{a}{h^2}u + \frac{2E}{h^2} =: au^3 + R_2(u) \quad (3.1)$$

である。 u_1, u_2 は、 $R_2(u) = 0$ の解 \tilde{u}_1, \tilde{u}_2 に近い。また、 u^2 の係数から、

$$u_1 + u_2 + u_3 = \frac{1}{a} \quad (3.2)$$

である。まず、

$$\tilde{u}_1 = \frac{1}{2} \left[\frac{a}{h^2} - \sqrt{\left(\frac{a}{h^2} \right)^2 + \frac{8E}{h^2}} \right] =: \frac{1-e}{l}, \quad (3.3)$$

$$\tilde{u}_2 = \frac{1}{2} \left[\frac{a}{h^2} + \sqrt{\left(\frac{a}{h^2} \right)^2 + \frac{8E}{h^2}} \right] = \frac{1+e}{l} \quad (3.4)$$

である。 l はケプラーの楕円の半通径 (semi-latus rectum) であり、 e は離心率である。軌道長半径 A は、

$$A = \frac{l}{1-e^2} \quad (3.5)$$

である。また、

$$\begin{aligned} u_3 &= \frac{1}{a} - (u_1 + u_2) \\ &\approx \frac{1}{a} - \frac{2}{l} \end{aligned} \quad (3.6)$$

である。なお、 $u_i - \tilde{u}_i = O(a/l)$ である ($i = 1, 2$) (付録 B)。

さて、

$$\gamma = \frac{1}{2} \sqrt{a(u_3 - u_1)}, \quad (3.7)$$

$$k^2 = \frac{u_2 - u_1}{u_3 - u_1} \quad (3.8)$$

であった。まず、

$$a(u_3 - u_1) \approx 1 - \frac{a(3-e)}{l}, \quad (3.9)$$

$$\gamma \approx \frac{1}{2} \left(1 - \frac{a(3-e)}{2l} \right) \quad (3.10)$$

である。次に、

$$k^2 \approx \frac{2ae}{l} \quad (3.11)$$

である。

(2.33) より、近日点移動から次の近日点移動までの φ の変化は、

$$\frac{2K(k)}{\gamma} \quad (3.12)$$

である。ここで、 $K(k)$ は第一種完全橿円積分で、

$$\begin{aligned} K(k) &= \frac{\pi}{2} \left[1 + \sum_{n=1}^{\infty} \left(\frac{(2n-1)!!}{(2n)!!} \right)^2 (k^2)^n \right] \\ &= \frac{\pi}{2} \left(1 + \frac{k^2}{4} + O(k^4) \right) \end{aligned} \quad (3.13)$$

なので、近日点移動の大きさは、1 周期あたり

$$\begin{aligned} \delta &:= \frac{2K(k)}{\gamma} - 2\pi \\ &\approx 2\pi \left(1 + \frac{k^2}{4} + \frac{a(3-e)}{2l} \right) - 2\pi \\ &\approx 2\pi \left(1 + \frac{ae}{2l} + \frac{a(3-e)}{2l} \right) - 2\pi \\ &= \frac{3\pi a}{l} \end{aligned} \quad (3.14)$$

となる。よって、

$$\delta \approx \frac{3\pi a}{A(1-e^2)} \quad (3.15)$$

である。

水星の近日点移動の大きさを求める。『理科年表 2026』によると、

$$A = 0.3871 \text{ au}, \quad e = 0.2056, \quad P = 0.24085 \text{ ユリウス年} \quad (3.16)$$

である。 P は公転周期で、ユリウス年 = 365.25 日 = 3.15576×10^7 s である。また、太陽質量は 1.9884×10^{30} kg であり、1 au = $1.49597870700 \times 10^{11}$ m である。万有引力定数は $G = 6.6743 \times 10^{-11} \text{ m}^3 \text{kg}^{-1} \text{s}^{-2}$ であり、光速度は $c = 2.99792458 \times 10^8 \text{ m/s}$ である。よって、

$$a = 2953 \text{ m}, \quad (3.17)$$

$$l = 5.546 \times 10^{10} \text{ m}, \quad (3.18)$$

$$\frac{a}{l} = 5.325 \times 10^{-8}, \quad (3.19)$$

$$\delta = 5.019 \times 10^{-7}, \quad (3.20)$$

$$\begin{aligned} \frac{\delta}{P} &= 2.084 \times 10^{-6} / \text{ユリウス年} \\ &= 42.98 \text{ 秒角} / (100 \text{ ユリウス年}) \end{aligned} \quad (3.21)$$

を得る。

惑星による近日点移動については、文献 [3] を参照のこと。

A (2.33) の別の導出

(2.17) の v は、

$$v(\varphi) = \wp(\varphi + z_0) \quad (z_0 \in \mathbb{C}) \quad (\text{A.1})$$

と書ける。よって、

$$u(\varphi) = \frac{4}{a_3} \left[\wp(\varphi + z_0) - \frac{a_2}{12} \right] \quad (\text{A.2})$$

である。 ω_1, ω_2 を半基本周期とすると、

$$\wp(z + \omega_2) = e_3 + \frac{(e_3 - e_1)(e_3 - e_2)}{\wp(z) - e_3} \quad (\text{A.3})$$

である [2]。上式と (2.28) より、

$$\wp(z + \omega_2) = e_3 + (e_2 - e_3) \operatorname{sn}^2(\gamma z, k) \quad (\text{A.4})$$

なので、 $z_0 = \omega_2$ として、

$$u = u_1 + (u_2 - u_1) \operatorname{sn}^2(\gamma \varphi, k) \quad (\text{A.5})$$

を得る。

B u_1, u_2 の補正

ニュートン法より、

$$u_i \approx \tilde{u}_i - \frac{a\tilde{u}_i^3}{R'_3(\tilde{u}_i)} \quad (i = 1, 2) \quad (\text{B.1})$$

である。 $R'_2(\tilde{u}_1) = \tilde{u}_2 - \tilde{u}_1$ なので、

$$\begin{aligned} u_1 &\approx \tilde{u}_1 - \frac{a\tilde{u}_1^3}{3a\tilde{u}_1^2 + \tilde{u}_2 - \tilde{u}_1} \\ &\approx \tilde{u}_1 - \frac{a\tilde{u}_1^3}{\tilde{u}_2 - \tilde{u}_1} \\ &= \frac{1 - e}{l} - \frac{a(1 - e)^3}{2el^2} \end{aligned} \quad (\text{B.2})$$

である。同様に、 $R'_2(\tilde{u}_2) = -(\tilde{u}_2 - \tilde{u}_1)$ を用いて、

$$u_2 \approx \frac{1 + e}{l} + \frac{a(1 + e)^3}{2el^2} \quad (\text{B.3})$$

となる。

C (2.33) の変形・展開

$\operatorname{sn}(x, k)$ のフーリエ展開は、

$$\operatorname{sn}(x, k) = \sum_{n=1}^{\infty} A_n \sin \left[(2n-1) \frac{\pi}{2K(k)} x \right], \quad A_n = \frac{2\pi}{kK(k)} \frac{q^{n-\frac{1}{2}}}{1 - q^{2n-1}} \quad (\text{C.1})$$

である。ここで、 $q := e^{-\pi K(k')/K(k)}$, $k' := \sqrt{1 - k^2}$ であり、文献 [4] によると、

$$q = \frac{k^2}{16} \left(1 + \frac{k^2}{2} + \frac{21}{64} k^4 + O(k^6) \right) \quad (\text{C.2})$$

である(これは文献[5]の方法で求められる)。よって、

$$A_1 = 1 + \frac{k^2}{16} + \frac{7}{256} k^4 + O(k^6), \quad (\text{C.3})$$

$$A_2 = \frac{k^2}{16} + \frac{k^4}{32} + \frac{41}{2048} k^6 + O(k^8), \quad (\text{C.4})$$

$$A_3 = \frac{k^4}{256} + \frac{k^6}{256} + \frac{115}{32768} k^8 + O(k^{10}) \quad (\text{C.5})$$

となる。これより、 a/l のオーダーまでで、

$$u = \frac{1 - e \cos(\alpha\varphi)}{l} + \frac{a}{l^2} \left[\frac{3(2 + e^2)}{4} - \frac{1 + 3e^2}{2e} \cos(\alpha\varphi) - \frac{e^2}{4} \cos(2\alpha\varphi) \right], \quad (\text{C.6})$$

$$\alpha := \frac{\gamma\pi}{K(k)} \approx 1 - \frac{3a}{2l} \quad (\text{C.7})$$

である。EMAN の物理学[6]は、ポアンカレの摂動法や Poincaré-Lighthill-Kuo 法と呼ばれる方法[7, 8]を用いて、

$$u = \frac{1 - e \cos(\alpha'\varphi)}{l} + \frac{a}{l^2} \left[\frac{3(2 + e^2)}{4} - \frac{e^2}{4} \cos(2\alpha'\varphi) \right] + O((a/l)^2), \quad (\text{C.8})$$

$$\alpha' := 1 - \frac{3a}{2l} \quad (\text{C.9})$$

を得た¹⁾。明日の記事[9]では、ポアンカレの摂動法を用いて、

$$u = \frac{1 - e \cos \tau}{l} + \frac{a}{l^2} \left[\frac{3(2 + e^2)}{4} - \frac{e^2}{4} \cos 2\tau + C \sin \tau + D \cos \tau \right] + O((a/l)^2), \quad (\text{C.13})$$

$$\tau = [1 - \varepsilon A + O((\varepsilon A)^2)]\varphi \quad (\text{C.14})$$

を導出する²⁾。C, D は未定の定数である。

¹⁾文献[6]の

$$u = A + B \cos(1 - \varepsilon A)\varphi + \varepsilon \left(A^2 + \frac{1}{2} B^2 - \frac{B^2}{6} \cos(2\varphi) \right)$$

に

$$A = \frac{1}{l}, \quad B = -\frac{e}{l}, \quad \varepsilon = \frac{3a}{2} \quad (\text{C.10})$$

を代入し、 $\cos(2\varphi)$ を $\cos[2(1 - \varepsilon A)\varphi]$ に置き換える。(C.6)の

$$-\frac{a}{l^2} \frac{1 + 3e^2}{2e} \cos(\alpha\varphi) \quad (\text{C.11})$$

の項がないが、文献[6]の u_1 には齊次解 $C \sin \varphi + D \cos \varphi$ を加えてもよく、

$$u = A + B \cos(1 - \varepsilon A)\varphi + \varepsilon \left(A^2 + \frac{1}{2} B^2 - \frac{B^2}{6} \cos(2\varphi) + C \sin \varphi + D \cos \varphi \right) \quad (\text{C.12})$$

も解である。(C.10)を代入し、 $C = 0$ とし、 D を上手く選べば(C.11)を取り込む。

²⁾より現代的には、くりこみ群の方法[10]がある。

References

- [1] 山中 健「合成関数の高階微分の公式について」
https://www.chart.co.jp/subject/sugaku/sukken_tsushin/03/3-5.pdf
(2025年11月9日)
- [2] 友近 晋『楕円函数論』河出書房新社, 1942年.
- [3] 中嶋 慧「惑星による近日点移動」
https://cf096240.cloudfree.jp/perihelion_planet.pdf
- [4] 戸田 盛和『楕円関数入門』日本評論社, 2001年.
- [5] E. T. Whittaker and G. N. Watson, “A Course of Modern Analysis”, Fifth edition, §21.8, Cambridge University Press, 2021.
- [6] EMAN の物理学, 相対性理論, 水星の近日点移動
<https://eman-physics.net/relativity/mercury.html>
(2025年11月8日)
- [7] 江沢 洋, 中村 孔一, 山本 義隆『演習詳解力学 第2版』筑摩書房, 2022年.
- [8] 戸田 盛和『振動論』 3-7節, 培風館, 1968年.
- [9] 中嶋 慧「一般相対論的效果による近日点移動：特異摂動論」
https://cf096240.cloudfree.jp/perihelion_GR_perturbation.pdf
- [10] 千葉 逸人『解くための微分方程式と力学系理論』現代数学社, 2021年.