

является продолжением γ_a (повторить рассуждение насчет угла, равного π). Следовательно, сама $\gamma_a(s)$ выходит на границу при $s=\delta(a)$. Теорема доказана.

Третья теорема Козлова. Если $\delta(a)+\delta(b)>\delta(a, b)$, то существует движение из a в b . Это аналогично второй теореме.

§ 7. ПОЛОЖЕНИЯ РАВНОВЕСИЯ

Начнем выписывать уравнения движения по поверхности \mathfrak{M} , опираясь на последнюю теорему § 5:

$$\begin{aligned}\frac{\partial L}{\partial \dot{q}_1} &= E\dot{q}_1 + F\ddot{q}_2, \quad \frac{d}{dt} \frac{\partial L}{\partial \dot{q}_1} = E\ddot{q}_1 + F\ddot{q}_2 + \dots, \\ \frac{\partial L}{\partial \dot{q}_2} &= F\dot{q}_1 + G\dot{q}_2, \quad \frac{d}{dt} \frac{\partial L}{\partial \dot{q}_2} = F\ddot{q}_1 + G\ddot{q}_2 + \dots, \\ \frac{\partial L}{\partial q_1} &= -\frac{\partial V}{\partial q_1} + \dots, \\ \frac{\partial L}{\partial q_2} &= -\frac{\partial V}{\partial q_2} + \dots,\end{aligned}$$

где многоточием обозначены выражения, квадратичные по \dot{q}_1, \dot{q}_2 . Итак, уравнения Лагранжа имеют вид

$$E\ddot{q}_1 + F\ddot{q}_2 + \dots + \frac{\partial V}{\partial q_1} = 0, \tag{7.1}$$

$$F\ddot{q}_1 + G\ddot{q}_2 + \dots + \frac{\partial V}{\partial q_2} = 0.$$

Определение. Точка q_1^*, q_2^* называется *положением равновесия*, если среди движений имеется такое: $q_1(t) \equiv q_1^*, q_2(t) \equiv q_2^*$.

Из выписанных нами уравнений видно, что равновесие возможно в тех и только тех точках, в которых $\frac{\partial V}{\partial q_1} = \frac{\partial V}{\partial q_2} = 0$.

Другими словами, *положения равновесия* — это *критические точки потенциала* V , полученного из потенциала $V(x, y, z)$ сужением на поверхность.

Определение. Положение равновесия q^* называется *устойчивым*, если для любой окрестности \mathcal{D} точки q^* можно указать меньшую окрестность \mathcal{D}' и такое число $\varepsilon > 0$, что если $q_1^0, q_2^0 \in \mathcal{D}'$ и $|v^0| < \varepsilon$, то соответствующее движение не выходит из \mathcal{D} .

Теорема Лагранжа—Дирихле. Если точка q^* — строгий локальный минимум функции \tilde{V} , то это положение равновесия устойчиво.