

## Himmelsmechanik.

### Kap. I. Vorbegriffe aus der analytischen Mechanik.

#### 1. Abschnitt. Lagrange-Gleichungen.

##### 1. Hamilton'sches Prinzip.

Wir gehen aus von einem mechanischen System mit  $n$  Freiheitsgraden, dessen generalisierte Koordinaten  $x_\alpha$  ( $\alpha = 1, 2, \dots, n$ ) seien. Vorausgesetzt wird die Existenz einer Kräftefunktion, also ein konservatives Kräftesystem,  $f(x\dot{x})$  bedeute im Folgenden eine Funktion von  $(x_1, x_2, \dots, x_n, \dot{x}_1, \dots, \dot{x}_n)$ . Dann ist die kinetische Energie

$$(1) \quad T(x\dot{x}) = \frac{1}{2} g_{\alpha\beta} \dot{x}_\alpha \dot{x}_\beta$$

wo die Koeffizienten  $g_{\alpha\beta}$  die Koordinaten  $x_\alpha$  enthalten. Die Kräftefunktion  $U(x)$ , eine Funktion der Lage, ergibt sich aus

$$(2) \quad dA = \frac{\partial U}{\partial x_\alpha} dx_\alpha$$

Hierbei ist über doppelt auftretende Indices zu summieren, welche Vorschrift ein für allemal gelten soll.

Dann wird die sog. Lagrange-Funktion definiert durch

$$(3) \quad \mathcal{L}(x\dot{x}) = T(x_1, \dots, x_n, \dot{x}_1, \dots, \dot{x}_n) + U(x_1, \dots, x_n)$$

Durch Nullsetzen der Variation des Integrals  $\mathcal{J} = \int_{t_0}^t \mathcal{L}(x\dot{x}) dt$  ergibt sich das Hamilton'sche Prinzip

$$(4) \quad \delta \int_{t_0}^t \mathcal{L}(x\dot{x}) dt = 0$$