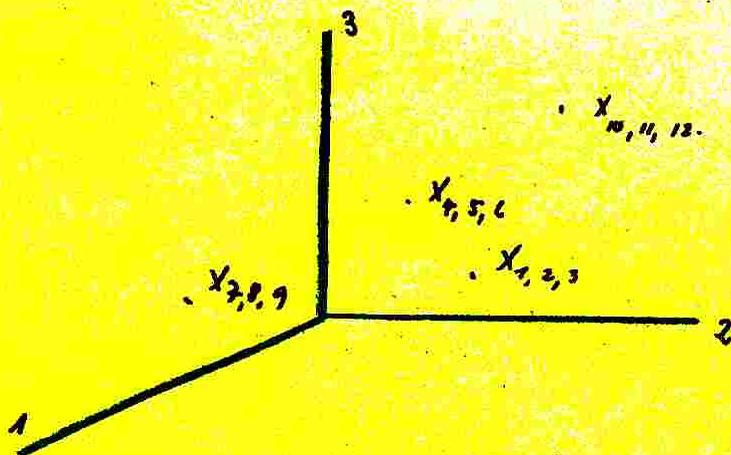


Geschwindigkeitsvektoren relativ zum System dieselben sind wie zu Anfang der Bewegung, das ganze System jedoch um eine Achse sich gedreht hat. Wählen wir als Bezugssystem ein dreiachsiges, rechtwinkliges Koordinatensystem, dessen dritte Koordinatenachse mit der Drehachse zusammenfällt und nummerieren die Koordinaten x_α der einzelnen Punkte des Systems laufend, so gehört die Koordinate x_α zur i -Achse, wenn $\alpha \equiv i \pmod{3}$



Ferner sei wieder

$$U = R m_A m_B R_{kk}^{1p} ; \quad T = \frac{1}{2} m_d \dot{x}_d^2$$

Wir betrachten dann wieder eine m -parametrische Lösungsschar

$$x_d = x_d(t, c_1, \dots, c_m).$$

Kann verhalten sich rein periodisch die Koordinaten, die sich auf die Drehachse, also hier die dritte Achse beziehen. Ist ϑ der Winkel, um den in der Zeitperiode τ das System sich gedreht hat, so gilt wegen Annahme der Quasiperiodizität für die Koordinaten, die sich auf die erste und zweite Achse beziehen