$$\dot{h} = 0 \qquad \dot{c} = 0 \qquad \dot{e} = 0 \qquad \text{also} \qquad a = \text{const.} \qquad c = \text{const.} \qquad e = \text{const.}$$

Ausserdem ergibt sich $\dot{l} = n$, da $w_3 = R = 0$.
Für konstantes $n$ ist aber wegen $l = n\,(t-t_0)$

$$\dot{l} = n - n\frac{dt_0}{dt}$$

Demnach ist $\dot{t}_0 = 0$, $t_0 =$ const. Aus $a =$ const, $e =$ const, $t_0 =$ const. folgt, dass relativ zur $\mathcal{H}_1\mathcal{H}_2$-Ebene die Bewegung eines feste Kepler'sche Bewegung mit der $\mathcal{H}_1$-Achse als Apsidenlinie ist. Dieser Kegelschnitt rollt auf dem Kegel K ohne zu gleiten, da $w_3 = 0$. Es handelt sich noch darum, diesen Kegel zu bestimmen. Diese Bestimmung ist sehr einfach in einem von Darboux bemerkten Fall. Darboux nimmt an, dass die störende Kraft Komponenten von folgender Gestalt habe:

$$X_1 = \lambda\frac{x_2y_3 - x_3y_2}{r^3}$$

$$X_2 = \lambda\frac{x_3y_1 - x_1y_3}{r^3}$$

$$X_3 = \lambda\frac{x_1y_2 - x_2y_1}{r^3}$$

Diese Komponenten sind von der Form des ~~Biot-Savart'schen~~ Gesetzes.

Demnach wäre für diese $X_\alpha$:

$$\frac{d^2x_\alpha}{dt^2} + \mu\frac{x_\alpha}{r_3} = X_\alpha$$

die Differentialgleichung eines elektrischen und eines überlagerten magnetischen Feldes mit einer elektrischen Ladung und einem Magnetpol im Ursprung. Für diese $X_\alpha$ ergibt sich wegen $\dot{x}_\alpha = y_\alpha$: