

Um dieses elementare Prinzip hier genauer ausführen zu können, setzen wir

$$M_v = m + m_1 + \dots + m_v$$

wobei $M_0 = m$ und $M_k = M$ ist. Berechnet man die σ_v , so sieht man, dass es zweckmässig ist, allgemein einzuführen:

$$\sigma_v = \frac{dM_{v-1}}{dM_v} m_v; \text{ d.h. } \frac{1}{\sigma_v} = \frac{1}{m_v} + \frac{1}{dM_{v-1}}$$

Dann ist

$$\Phi(y_1, \dots, y_k) = \frac{1}{\sigma_1} y_1^2 + \dots$$

Wir setzen also $\frac{1}{2} \frac{\partial \Phi}{\partial y_1} = \frac{1}{\sigma_1} p_1$; das ergibt die Transformationsgleichung

$$p_1 = y_1 + \frac{m_1}{dM_1} \sum_2^k y_v$$

Dann enthält $\Phi - \frac{1}{\sigma_1} p_1^2$ nicht mehr y_1 . Es ist

$$\Phi - \frac{1}{\sigma_1} p_1^2 = \sum_2^k \frac{1}{m_v} y_v^2 + \frac{1}{dM_1} \left(\sum_2^k y_v \right)^2$$

Das ist dieselbe Form wie $\Phi(y_1, \dots, y_k)$ in $(k-1)$ Variablen, wo anstelle von $m = M_0$ jetzt M_1 getreten ist. Verfolgen wir diesen Prozess weiter, so ergibt sich die allgemeine Transformationsformel

$$p_\mu = y_\mu + \frac{m_\mu}{dM_\mu} \sum_{\nu=\mu+1}^k y_\nu$$

sodass schliesslich erscheint: