

und für die Neigungsvariablen entsprechend $\sum \rho_2^{(1)2} = \text{const}$ ist. Ausserdem ergeben sich für die Neigungsvariablen noch zwei weitere Integrale; denn für $i = 2$ hängt S nur ab von den Differenzen

$$\frac{x_2}{\sqrt{L_2}} - \frac{x_p}{\sqrt{L_p}} \quad , \quad \frac{y_2}{\sqrt{L_2}} - \frac{y_p}{\sqrt{L_p}}$$

sodass S invariant ist gegen Addition von Konstanten. Das bedeutet

$$\text{aber } \delta S = 0 \text{ für } \begin{matrix} \delta x_2 = \varepsilon \sqrt{L_2} \\ \delta y_2 = 0 \end{matrix} \quad \text{oder} \quad \begin{matrix} \delta x_2 = 0 \\ \delta y_2 = \varepsilon \sqrt{L_2} \end{matrix}$$

Varia's folgt:

$$\sum_d \sqrt{L_d} \frac{\partial S}{\partial x_d} = 0 \quad \text{oder} \quad \sum_d \sqrt{L_d} \frac{\partial S}{\partial y_d} = 0$$

Führen wir für $\frac{\partial S}{\partial x_d}$, $\frac{\partial S}{\partial y_d}$ ihre Werte aus dem kanonischen System ein, so erhalten wir

$$\sum_d \sqrt{L_d} \frac{dy_d}{dt} = 0 \quad \sum_d \sqrt{L_d} \frac{dx_d}{dt} = 0$$

also durch Integration

$$\sum_d \sqrt{L_d} y_d = \text{const} \quad , \quad \sum_d \sqrt{L_d} x_d = \text{const}.$$

Für die Neigungsvariablen bestehen also die beiden weiteren Integrale

$$\sum \sqrt{L^{(1)}} \rho_2^{(1)} = \text{const}$$

und

$$\sum \sqrt{L^{(1)}} \eta_2^{(1)} = \text{const}$$