

Diese beiden Integrale sind uns bereits begegnet. Dann für $c = 2$ ist ja $s_k = 0$. Daraus folgt aber wegen $\frac{\partial \mathcal{S}}{\partial q_k} = \frac{\partial \mathcal{S}}{\partial p_k} = 0$: $q_k = \text{const.}$ $p_k = \text{const.}$ Da wir aber wegen der Orthogonalität der Transformationen $x_\alpha = \sum c_{\alpha k} q_k$, $y_\alpha = \sum c_{\alpha k} p_k$ die kogradienten Beziehungen

$$q_k = \sum c_{\alpha k} x_\alpha$$

$$p_k = \sum c_{\alpha k} y_\alpha$$

haben, so folgt

$$\sum_\alpha c_{\alpha k} x_\alpha = \text{const}, \quad \sum_\alpha c_{\alpha k} y_\alpha = \text{const}$$

und zwar ist dann $c_{\alpha k} = c \sqrt{L_\alpha}$. Diese Integrale der Sakulargleichungen haben als tiefere Ursache die Flächenintegrale der exakten Bewegungsgleichungen. Um dies näher zu untersuchen, gehen wir aus von der Hamilton'schen Funktion der ungestörten Bewegung:

$$\mathcal{H} = \mathcal{S} + \sum_{v, v', v''} C \cos(v'') + \dots + r^{a_1})^{(n)}$$

Das kanonische System ist dann

$$\frac{d L^{(n)}}{dt} = \frac{\partial \mathcal{H}}{\partial p^{(n)}}, \quad \frac{d q_i^{(n)}}{dt} = + \frac{\partial \mathcal{H}}{\partial \dot{p}_i^{(n)}}$$

$$\frac{d p^{(n)}}{dt} = - \frac{\partial \mathcal{H}}{\partial L^{(n)}}, \quad \frac{d \dot{p}_i^{(n)}}{dt} = - \frac{\partial \mathcal{H}}{\partial q_i^{(n)}}$$

Ist $\Phi(L, \lambda, q_i, \dot{p}_i) = \text{const.}$ irgend ein Integral dieses Systems, so ist

$$0 = \frac{d \Phi}{dt} = \sum_{v, v'} \left(\frac{\partial \Phi}{\partial L^v} \frac{\partial \mathcal{H}}{\partial \lambda^v} - \frac{\partial \Phi}{\partial \lambda^{v'}} \frac{\partial \mathcal{H}}{\partial L^{v'}} \right. \\ \left. + \frac{\partial \Phi}{\partial q_i^{(n)}} \frac{\partial \mathcal{H}}{\partial \dot{p}_i^{(n)}} - \frac{\partial \Phi}{\partial \dot{p}_i^{(n)}} \frac{\partial \mathcal{H}}{\partial q_i^{(n)}} \right)$$