

Werk

Titel: Journal für die reine und angewandte Mathematik

Verlag: de Gruyter

Jahr: 1837

Kollektion: Mathematica

Digitalisiert: Niedersächsische Staats- und Universitätsbibliothek Göttingen

Werk Id: PPN243919689_0017

PURL: http://resolver.sub.uni-goettingen.de/purl?PPN243919689_0017

LOG Id: LOG_0012

LOG Titel: Ueber die Reduction der Integration der partiellen Differentialgleichungen erster Ordnung zwischen irgend einer Zahl Variablen auf die Integration eines einzigen Systemes gewöhnlicher Differentialgleichungen.

LOG Typ: article

Übergeordnetes Werk

Werk Id: PPN243919689

PURL: <http://resolver.sub.uni-goettingen.de/purl?PPN243919689>

Terms and Conditions

The Goettingen State and University Library provides access to digitized documents strictly for noncommercial educational, research and private purposes and makes no warranty with regard to their use for other purposes. Some of our collections are protected by copyright. Publication and/or broadcast in any form (including electronic) requires prior written permission from the Goettingen State- and University Library.

Each copy of any part of this document must contain these Terms and Conditions. With the usage of the library's online system to access or download a digitized document you accept the Terms and Conditions.

Reproductions of material on the web site may not be made for or donated to other repositories, nor may be further reproduced without written permission from the Goettingen State- and University Library.

For reproduction requests and permissions, please contact us. If citing materials, please give proper attribution of the source.

Contact

Niedersächsische Staats- und Universitätsbibliothek Göttingen
Georg-August-Universität Göttingen
Platz der Göttinger Sieben 1
37073 Göttingen
Germany
Email: gdz@sub.uni-goettingen.de

8.

Ueber die Reduction der Integration der partiellen Differentialgleichungen erster Ordnung zwischen irgend einer Zahl Variablen auf die Integration eines einzigen Systemes gewöhnlicher Differentialgleichungen.

(Von Herrn Prof. C. G. J. Jacobi zu Königsberg in Preussen.)

1.

Professor *Hamilton* hat in zweien Abhandlungen in den *Philos. Transact.* vom J. 1834. P. II. und vom J. 1835. P. I. das merkwürdige Resultat gefunden, daß in den Fällen der Mechanik, in welchen der Satz von der lebendigen Kraft gilt, sich die Integralgleichungen der Bewegung, eben so wie die Differentialgleichungen in der ihnen von *Lagrange* gegebenen Form, sämtlich durch die partiellen Differentialquotienten einer einzigen Function darstellen lassen. Der Gang seiner Betrachtung ist ungefähr der folgende.

Es seien die Differentialgleichungen der Bewegung eines Systems von n materiellen Puncten, welche den Bedingungen $F = 0, F_1 = 0, \dots$ unterworfen sind,

$$m_i \frac{d^2 x_i}{dt^2} = \frac{\partial U}{\partial x_i} + \lambda \frac{\partial F}{\partial x_i} + \lambda_1 \frac{\partial F_1}{\partial x_i} \dots,$$

$$m_i \frac{d^2 y_i}{dt^2} = \frac{\partial U}{\partial y_i} + \lambda \frac{\partial F}{\partial y_i} + \lambda_1 \frac{\partial F_1}{\partial y_i} \dots,$$

$$m_i \frac{d^2 z_i}{dt^2} = \frac{\partial U}{\partial z_i} + \lambda \frac{\partial F}{\partial z_i} + \lambda_1 \frac{\partial F_1}{\partial z_i} \dots,$$

in welchen Gleichungen dem Index i die Werthe 1, 2, ..., n zu geben sind, und m_i die Masse eines Punctes bedeutet, dessen rechtwinklige Coordinaten x_i, y_i, z_i sind. Dies ist die *Lagrangesche* Form der Differentialgleichungen, welche ihnen in allen Fällen gegeben werden kann, in welchen der Satz von der lebendigen Kraft gilt:

$$\frac{1}{2} \sum m_i \left[\left(\frac{dx_i}{dt} \right)^2 + \left(\frac{dy_i}{dt} \right)^2 + \left(\frac{dz_i}{dt} \right)^2 \right] = U + h,$$

wo h eine Constante. Die Größen λ, λ_1 etc. sind der Symmetrie wegen

eingeführte Factoren, welche vermittelst der Bedingungsgleichungen eliminiert werden müssen. Die Function U , deren partielle Differentiation die angebrachten Kräfte giebt, will ich die Kräftefunction nennen.

Hat man die aufgestellten Differentialgleichungen vollständig integriert, so kennt man die $3n$ Coordinaten als Functionen der Zeit und der willkürlichen Constanten. Es werden diese Werthe in die Kräftefunction U substituirt, und ihr partielles Differentiale nach einer der willkürlichen Constanten, die ich α nennen will, genommen: so hat man

$$\begin{aligned} \frac{\partial U}{\partial \alpha} &= \sum \left[\frac{\partial U}{\partial x_i} \cdot \frac{\partial x_i}{\partial \alpha} + \frac{\partial U}{\partial y_i} \cdot \frac{\partial y_i}{\partial \alpha} + \frac{\partial U}{\partial z_i} \cdot \frac{\partial z_i}{\partial \alpha} \right] \\ &= \sum m_i \left[\frac{d^2 x_i}{dt^2} \cdot \frac{\partial x_i}{\partial \alpha} + \frac{d^2 y_i}{dt^2} \cdot \frac{\partial y_i}{\partial \alpha} + \frac{d^2 z_i}{dt^2} \cdot \frac{\partial z_i}{\partial \alpha} \right], \end{aligned}$$

da die in $\lambda, \lambda_1, \dots$ multiplicirten Ausdrücke wegen der Bedingungsgleichungen verschwinden.

Den letztern Ausdruck kann man auch so darstellen:

$$\begin{aligned} \frac{\partial U}{\partial \alpha} &= \frac{d \sum m_i \left[\frac{dx_i}{dt} \cdot \frac{\partial x_i}{\partial \alpha} + \frac{dy_i}{dt} \cdot \frac{\partial y_i}{\partial \alpha} + \frac{dz_i}{dt} \cdot \frac{\partial z_i}{\partial \alpha} \right]}{dt} \\ &\quad - \sum m_i \left[\frac{\partial x_i}{\partial t} \cdot \frac{\partial^2 x_i}{\partial \alpha \partial t} + \frac{\partial y_i}{\partial t} \cdot \frac{\partial^2 y_i}{\partial \alpha \partial t} + \frac{\partial z_i}{\partial t} \cdot \frac{\partial^2 z_i}{\partial \alpha \partial t} \right]. \end{aligned}$$

Der zweite Theil des Ausdruckes rechter Hand vom Gleichheitszeichen läßt sich ebenfalls als ein partielles, nach α genommenes Differentiale darstellen:

$$- \frac{1}{2} \frac{\partial \sum m_i \left[\frac{\partial x_i^2}{\partial t} + \frac{\partial y_i^2}{\partial t} + \frac{\partial z_i^2}{\partial t} \right]}{\partial \alpha},$$

wodurch die vorstehende Gleichung sich in folgende verwandelt:

$$\begin{aligned} &\frac{\partial \left[U + \frac{1}{2} \sum m_i \left(\frac{\partial x_i^2}{\partial t} + \frac{\partial y_i^2}{\partial t} + \frac{\partial z_i^2}{\partial t} \right) \right]}{\partial \alpha} \\ &= \frac{d \sum m_i \left[\frac{\partial x_i}{\partial t} \cdot \frac{\partial x_i}{\partial \alpha} + \frac{\partial y_i}{\partial t} \cdot \frac{\partial y_i}{\partial \alpha} + \frac{\partial z_i}{\partial t} \cdot \frac{\partial z_i}{\partial \alpha} \right]}{dt}. \end{aligned}$$

Diese merkwürdige Gleichung ist den Analytisten, welche sich mit der Variation der Constanten in den Problemen der Mechanik beschäftigt haben, nicht entgangen. Es folgt daraus mit Leichtigkeit eines der Haupttheoreme dieser Theorie. Setzt man nämlich

$$\frac{\partial x}{\partial t} = x', \quad \frac{\partial y}{\partial t} = y', \quad \frac{\partial z}{\partial t} = z',$$

so dafs die vorstehende Gleichung wird:

$$\frac{\partial [U + \frac{1}{2} \sum m_i (x_i'^2 + y_i'^2 + z_i'^2)]}{\partial \alpha} = \frac{d \sum m_i \left[x_i' \frac{\partial x_i}{\partial \alpha} + y_i' \frac{\partial y_i}{\partial \alpha} + z_i' \frac{\partial z_i}{\partial \alpha} \right]}{dt},$$

und bedeutet β irgend eine zweite willkürliche Constante, so sehen wir dafs die beiden Ausdrücke

$$\frac{d \sum m_i \left[x_i' \frac{\partial x_i}{\partial \alpha} + y_i' \frac{\partial y_i}{\partial \alpha} + z_i' \frac{\partial z_i}{\partial \alpha} \right]}{dt}, \quad \frac{d \sum m_i \left[x_i' \frac{\partial x_i}{\partial \beta} + y_i' \frac{\partial y_i}{\partial \beta} + z_i' \frac{\partial z_i}{\partial \beta} \right]}{dt}$$

die partiellen Differentialquotienten eines und desselben Ausdrucks

$$U + \frac{1}{2} \sum m_i (x_i'^2 + y_i'^2 + z_i'^2)^2$$

sind, das eine Mal nach α , das andere Mal nach β genommen. Es wird also das Differential des ersten Ausdrucks nach β genommen gleich dem Differential des zweiten Ausdrucks nach α genommen sein, welches nach Weglassung der sich aufhebenden Terme die Gleichung giebt:

$$\frac{d \sum m_i \left[\frac{\partial x_i'}{\partial \beta} \frac{\partial x_i}{\partial \alpha} + \frac{\partial y_i'}{\partial \beta} \frac{\partial y_i}{\partial \alpha} + \frac{\partial z_i'}{\partial \beta} \frac{\partial z_i}{\partial \alpha} \right]}{dt} - \frac{d \sum m_i \left[\frac{\partial x_i'}{\partial \alpha} \frac{\partial x_i}{\partial \beta} + \frac{\partial y_i'}{\partial \alpha} \frac{\partial y_i}{\partial \beta} + \frac{\partial z_i'}{\partial \alpha} \frac{\partial z_i}{\partial \beta} \right]}{dt} = 0,$$

Diese Gleichung lehrt, dafs der Ausdruck

$$\sum m_i \left[\frac{\partial x_i'}{\partial \beta} \frac{\partial x_i}{\partial \alpha} + \frac{\partial y_i'}{\partial \beta} \frac{\partial y_i}{\partial \alpha} + \frac{\partial z_i'}{\partial \beta} \frac{\partial z_i}{\partial \alpha} \right] - \sum m_i \left[\frac{\partial x_i'}{\partial \alpha} \frac{\partial x_i}{\partial \beta} + \frac{\partial y_i'}{\partial \alpha} \frac{\partial y_i}{\partial \beta} + \frac{\partial z_i'}{\partial \alpha} \frac{\partial z_i}{\partial \beta} \right]$$

von t unabhängig oder eine blofse Constante ist, welches der berühmte *Lagrangesche* Satz ist. Man beweist auch noch leicht, dafs wenn γ irgend eine dritte willkürliche Constante ist, und man jenen Ausdruck mit (α, β) bezeichnet, die Gleichungen Statt finden:

$$(\alpha, \alpha) = 0, \quad (\alpha, \beta) + (\beta, \alpha) = 0, \\ \frac{\partial (\beta, \gamma)}{\partial \alpha} + \frac{\partial (\gamma, \alpha)}{\partial \beta} + \frac{\partial (\alpha, \beta)}{\partial \gamma} = 0,$$

Aber *Hamilton* zieht aus der Gleichung, welche wir fanden:

$$\frac{\partial [U + \frac{1}{2} \sum m_i (x_i'^2 + y_i'^2 + z_i'^2)]}{\partial \alpha} = \frac{d \sum m_i \left(x_i' \frac{\partial x_i}{\partial \alpha} + y_i' \frac{\partial y_i}{\partial \alpha} + z_i' \frac{\partial z_i}{\partial \alpha} \right)}{dt},$$

neue Vortheile durch folgendes Verfahren, welches eben sowohl durch die Methode als durch die Resultate, zu welchen es führt, höchst bemerkenswerth ist. Setzt man nämlich;

$$S = \int_0^t [U + \frac{1}{2} \sum m_i (x_i'^2 + y_i'^2 + z_i'^2)] dt,$$

so ist nach der bekannten Regel der Differentiation unter dem Zeichen:

$$\frac{\partial S}{\partial \alpha} = \int_0^t \frac{\partial [U + \frac{1}{2} \sum m_i (x_i'^2 + y_i'^2 + z_i'^2)]}{\partial \alpha} dt,$$

oder der obigen Gleichung zu Folge:

$$\frac{\partial S}{\partial \alpha} = \int_0^t \frac{d \sum m_i (x_i' \frac{\partial x_i}{\partial \alpha} + y_i' \frac{\partial y_i}{\partial \alpha} + z_i' \frac{\partial z_i}{\partial \alpha})}{dt} dt.$$

Sind a, b, c die Anfangswerthe von x, y, z und a', b', c' die Anfangswerthe von x', y', z' , oder diejenigen Werthe, welche dem Werthe $t = 0$ entsprechen, so giebt diese Gleichung:

$$\frac{\partial S}{\partial \alpha} = \sum m_i (x_i' \frac{\partial x_i}{\partial \alpha} + y_i' \frac{\partial y_i}{\partial \alpha} + z_i' \frac{\partial z_i}{\partial \alpha}) - \sum m_i (a_i' \frac{\partial a_i}{\partial \alpha} + b_i' \frac{\partial b_i}{\partial \alpha} + c_i' \frac{\partial c_i}{\partial \alpha}).$$

Die Function S ist eine Function von t und den willkürlichen Constanten; sie wurde dadurch definirt, daß ihr nach t genommenes Differentiale gleich ist der Summe der Kräftefunction und der halben lebendigen Kraft. Die vorstehende Gleichung lehrt auch ihr Differentiale finden, wenn man bloß die willkürlichen Constanten als veränderlich betrachtet. Bezeichnet man nämlich durch die Characteristik ∂' das Differentiale, welches man erhält, wenn man gleichzeitig alle willkürlichen Constanten ändert, t aber ungeändert läßt, so giebt die vorstehende Gleichung, wenn man sie mit $\partial \alpha$ multiplicirt, und die Summe aus allen ähnlichen bildet, die man für jede der willkürlichen Constanten erhält,

$$\partial' S = \sum m_i (x_i' \partial' x_i + y_i' \partial' y_i + z_i' \partial' z_i) - \sum m_i (a_i' \partial' a_i + b_i' \partial' b_i + c_i' \partial' c_i).$$

Dies ist das vollständige Differentiale von S , wenn man t constant setzt, und es als Function der willkürlichen Constanten betrachtet.

Ist das System ganz frei, so hat man $6n$ willkürliche Constanten, als deren Functionen S und die $6n$ Größen x, y, z, a, b, c betrachtet werden. Vermittelst der Integralgleichungen kann man die $3n$ Größen a, b, c durch diese $6n$ Constanten ausdrücken, und die $3n$ Größen x, y, z durch diese Constanten und die Zeit t . Man kann daher auch die $6n$ willkürlichen Constanten als Functionen der Zeit und der $6n$ Größen x, y, z, a, b, c betrachten, wodurch auch S eine Function der Zeit t und der $6n$ Größen x, y, z, a, b, c wird. Nimmt man in diesem Sinne die partiellen Differentialquotienten von S , so giebt der vorstehende Ausdruck des vollständigen Differentials

von S , sogleich seine nach den Größen x, y, z, a, b, c genommenen partiellen Differentiale, nämlich:

$$\begin{aligned} \frac{\partial S}{\partial x_i} &= m_i x'_i & \frac{\partial S}{\partial a_i} &= -m_i a'_i \\ \frac{\partial S}{\partial y_i} &= m_i y'_i & \frac{\partial S}{\partial b_i} &= -m_i b'_i \\ \frac{\partial S}{\partial z_i} &= m_i z'_i & \frac{\partial S}{\partial c_i} &= -m_i c'_i \end{aligned}$$

Die vorstehenden $6n$ Gleichungen kann man als die vollständigen Integralgleichungen der vorgelegten Aufgabe betrachten, und zwar sind die Gleichungen links die $3n$ Integrale erster Ordnung (welche *Hamilton* auch *Zwischenintegrale* nennt), die Gleichungen rechter Hand, die $3n$ endlichen Integrale selber.

Ist das System nicht frei, sondern sind die k Bedingungen gegeben,

$$F = 0, \quad F_1 = 0, \quad \dots \quad F_{k-1} = 0,$$

welchen die Punkte desselben Genüge leisten müssen; so kann man die $3n$ Functionen x, y, z , welche man sucht, auf $3n-k$ reduciren, und braucht von den $3n$ Differentialgleichungen 2ter Ordnung nur $3n-k$ anzuwenden. Man hat daher nur $6n-2k$ willkürliche Constanten, für welche man in den Ausdruck von S wieder die $3n-k$ Größen, auf welche man die $3n$ Größen, x, y, z zurückgeführt hat, und ihre Anfangswerthe, auf welche sich durch dieselbe Bedingungsgleichungen die $3n$ Größen a, b, c zurückführen lassen, einführen kann. Zu der Gleichung durch welche wir, wenn man t constant setzt, das vollständige Differentiale von S , im obigen Sinne genommen ausgedrückt haben, und welche sich auch so darstellen läßt,

$$\begin{aligned} 0 &= \Sigma \left(\frac{\partial S}{\partial x_i} - m_i x'_i \right) \partial x_i + \Sigma \left(\frac{\partial S}{\partial a_i} + m_i a'_i \right) \partial a_i \\ &+ \Sigma \left(\frac{\partial S}{\partial y_i} - m_i y'_i \right) \partial y_i + \Sigma \left(\frac{\partial S}{\partial b_i} + m_i b'_i \right) \partial b_i \\ &+ \Sigma \left(\frac{\partial S}{\partial z_i} - m_i z'_i \right) \partial z_i + \Sigma \left(\frac{\partial S}{\partial c_i} + m_i c'_i \right) \partial c_i, \end{aligned}$$

sind dann eben so k von den $3n$ Differentialen $\partial x, \partial y, \partial z$ und k von den Differentialen $\partial a, \partial b, \partial c$ vermittelt der Bedingungsgleichungen zu eliminiren und die in die übrigen unabhängigen Differentialen multiplicirten Ausdrücke einzeln $= 0$ zu setzen. Bedeutet F^0 den Ausdruck von F , wenn man darin für die $3n$ Größen x, y, z ihre Anfangswerthe a, b, c setzt, so bewerkstelligt man diese Elimination, indem man die k Gleichungen,

$$\Sigma \left(\frac{\partial F}{\partial x_i} \partial x_i + \frac{\partial F}{\partial y_i} \partial y_i + \frac{\partial F}{\partial z_i} \partial z_i \right) = \partial F = 0$$

.

und die k Gleichungen

$$\Sigma \left(\frac{\partial F^0}{\partial a_i} \partial a_i + \frac{\partial F^0}{\partial b_i} \partial b_i + \frac{\partial F^0}{\partial c_i} \partial c_i \right) = \partial F^0 = 0$$

.

jede mit einem Factor multiplicirt, zu der obigen Gleichung hingefügt, und diese Factoren so bestimmt, daß die k von den Differentialen ∂x , ∂y , ∂z , und die k von den Differentialen ∂a , ∂b , ∂c , welche man eliminiren will, verschwinden. Da nun auch die in die übrigen unabhängigen Differentialen multiplicirten Ausdrücke verschwinden müssen, so erhält man, wenn man die Factoren mit λ , $\lambda_1, \dots, -\lambda^0, -\lambda_1^0, \dots$ bezeichnet, das System von $6n$ Gleichungen:

$$\begin{aligned} m_i x'_i &= \frac{\partial S}{\partial x_i} + \lambda \frac{\partial F}{\partial x_i} + \lambda_1 \frac{\partial F_1}{\partial x_i} + \dots \\ m_i y'_i &= \frac{\partial S}{\partial y_i} + \lambda \frac{\partial F}{\partial y_i} + \lambda_1 \frac{\partial F_1}{\partial y_i} + \dots \\ m_i z'_i &= \frac{\partial S}{\partial z_i} + \lambda \frac{\partial F}{\partial z_i} + \lambda_1 \frac{\partial F_1}{\partial z_i} + \dots \\ m_i a'_i &= -\frac{\partial S}{\partial a_i} + \lambda^0 \frac{\partial F^0}{\partial a_i} + \lambda_1^0 \frac{\partial F_1^0}{\partial a_i} + \dots \\ m_i b'_i &= -\frac{\partial S}{\partial b_i} + \lambda^0 \frac{\partial F^0}{\partial b_i} + \lambda_1^0 \frac{\partial F_1^0}{\partial b_i} + \dots \\ m_i c'_i &= -\frac{\partial S}{\partial c_i} + \lambda^0 \frac{\partial F^0}{\partial c_i} + \lambda_1^0 \frac{\partial F_1^0}{\partial c_i} + \dots, \end{aligned}$$

welche jetzt als die vollständigen Integralgleichungen mit Hinzuziehung der Bedingungsgleichungen

$$\begin{aligned} F &= 0, & F_1 &= 0, & \dots \\ F^0 &= 0, & F_1^0 &= 0, & \dots \end{aligned}$$

zu betrachten sind. Die Multiplicatoren werden durch Auflösung einer gleichen Zahl linearer Gleichungen gefunden, welche man dadurch erhält, daß man die vorstehenden Gleichungen in die folgenden durch Differentiation ans den Bedingungsgleichungen sich ergebenden substituirt.

$$\begin{aligned} \frac{dF}{dt} &= \Sigma \left(\frac{\partial F}{\partial x_i} x'_i + \frac{\partial F}{\partial y_i} y'_i + \frac{\partial F}{\partial z_i} z'_i \right) = 0, \\ \frac{dF_1}{dt} &= \Sigma \left(\frac{\partial F_1}{\partial x_i} x'_i + \frac{\partial F_1}{\partial y_i} y'_i + \frac{\partial F_1}{\partial z_i} z'_i \right) = 0, \\ & \dots \end{aligned}$$

so wie die Gleichungen die man für $t=0$ aus diesen erhält,

$$\sum \left(\frac{\partial F^0}{\partial a_i} a_i' + \frac{\partial F^0}{\partial b_i} b_i' + \frac{\partial F^0}{\partial c_i} c_i' \right) = 0$$

$$\sum \left(\frac{\partial F_1^0}{\partial a_i} a_i' + \frac{\partial F_1^0}{\partial b_i} b_i' + \frac{\partial F_1^0}{\partial c_i} c_i' \right) = 0.$$

.....

Wir sehen, wie auch in dem Falle eines nicht freien Systems die Integralgleichungen eine ganz analoge Form mit derjenigen erhalten haben, in welche *Lagrange* die Differentialgleichungen der Mechanik gebracht hat.

Wenn der Satz von der lebendigen Kraft gilt, so kann man die Function S auch so ausdrücken:

$$S = \int_0^t [U + \frac{1}{2} \sum m_i (x_i'^2 + y_i'^2 + z_i'^2)] dt$$

$$= \int_0^t \sum m_i (x_i'^2 + y_i'^2 + z_i'^2) dt - ht$$

$$= 2 \int_0^t U dt + ht,$$

wo h eine willkürliche Constante ist. Ich habe aber im Vorhergehenden den Satz von der lebendigen Kraft nicht benutzt, weil diese Resultate, wie Professor *Hamilton* nicht angemerkt hat, auf einen Fall ausgedehnt werden können, für welchen dieser Satz nicht gilt, auf den Fall nämlich, wo die Kräftefunction aufer den Coordinaten noch die Zeit t explicite enthält, wie z. B. wenn ein Punct ohne Masse von beweglichen Centren angezogen wird, deren Bewegung bekannt und gegeben ist. Ich werde diese Ausdehnung der Formeln, wo sie statthaft ist, allezeit angeben, da der angegebene Fall der Mechanik in der That seine Anwendung findet.

2.

Die Definition, welche wir von der Function S gegeben haben, setzt die vollständige Integration der Differentialgleichungen des mechanischen Problems bereits voraus. Die vorstehenden Resultate hätten dann nur das Interesse, das System der Integralgleichungen in eine merkwürdige Form gebracht zu haben. Man kann aber noch die Function S auf eine ganz verschiedene, und viel allgemeinere Art definiren. Ich werde mich im Folgenden auf den Fall eines ganz freien Systems beschränken; den Fall, wo irgend welche Verbindungen und Bedingungen zwischen

den Punkten Statt finden, werde ich in einer spätern Abhandlung wieder aufnehmen, deren hauptsächlichste Resultate ich bereits an einen andern Ort mitgetheilt habe.

Wir betrachten S wieder als Function der Zeit, der Coordinaten der Punkte und ihrer Anfangswerthe. Differentiiren wir S vollständig nach der Zeit, indem wir auch die Coordinaten als Functionen der Zeit betrachten, so erhalten wir, der Definition von S zufolge:

$$\frac{dS}{dt} = \frac{\partial S}{\partial t} + \sum \left(\frac{\partial S}{\partial x_i} x_i' + \frac{\partial S}{\partial y_i} y_i' + \frac{\partial S}{\partial z_i} z_i' \right) = U + \frac{1}{2} \sum m_i (x_i'^2 + y_i'^2 + z_i'^2).$$

Hieraus folgt, da

$$x_i' = \frac{1}{m_i} \frac{\partial S}{\partial x_i}, \quad y_i' = \frac{1}{m_i} \frac{\partial S}{\partial y_i}, \quad z_i' = \frac{1}{m_i} \frac{\partial S}{\partial z_i},$$

der Ausdruck des partiellen Differentiales von S nach t genommen

$$\frac{\partial S}{\partial t} = U - \frac{1}{2} \sum m_i (x_i'^2 + y_i'^2 + z_i'^2),$$

welcher Ausdruck sich, wenn U nicht t explicite enthält, also der Satz von der lebendigen Kraft gilt, in folgenden vereinfacht,

$$\frac{\partial S}{\partial t} = -h,$$

wo h eine willkürliche Constante ist,

Man erhält aus dem Ausdrucke von $\frac{\partial S}{\partial t}$ auch folgende Gleichung:

$$\frac{\partial S}{\partial t} + \frac{1}{2} \sum \frac{1}{m_i} \left[\left(\frac{\partial S}{\partial x_i} \right)^2 + \left(\frac{\partial S}{\partial y_i} \right)^2 + \left(\frac{\partial S}{\partial z_i} \right)^2 \right] = U,$$

und dieses ist eine partielle Differentialgleichung erster Ordnung, welcher die Function S Genüge leisten muß. Die Function S , wie sie oben definiert worden, ist eine vollständige Lösung der partiellen Differentialgleichung erster Ordnung, indem sie außer einer Constante, die man offenbar zu ihr noch hinzufügen kann (da nicht die Function selber, sondern nur ihre Differentialquotienten in der Gleichung vorkommen), $3n$ willkürliche Constanten, nämlich die Anfangswerthe der Coordinaten enthält, und die Zahl der unabhängigen Variablen ebenfalls $3n + 1$ beträgt. Ich will einen Augenblick bei der Natur der verschiedenen Lösungen einer partiellen Differentialgleichung erster Ordnung verweilen.

Man nennt nach *Lagrange* vollständige Lösung einer partiellen nicht lineären Differentialgleichung erster Ordnung eine solche, welche eine gleiche Zahl willkürlicher Constanten enthält, wie die Zahl der unabhängigen Variablen beträgt, weil man vermittelst der, nach diesen genomme-

nen partiellen Differentialquotienten der gesuchten Function eine solche Zahl willkürlicher Constanten eliminiren kann, und im Allgemeinen keine grössere. Kennt man eine vollständige Lösung, so kann man daraus alle übrigen Lösungen ableiten, deren die partielle Differentialgleichung fähig ist, und welche einen sehr verschiedenen Charakter haben. Man nimmt zu diesem Ende eine Anzahl willkürlicher Relationen zwischen den willkürlichen Constanten an, oder was dasselbe ist, bestimmt einige derselben als willkürliche Functionen der übrigen, differenziirt nach diesen, als unabhängig betrachteten willkürlichen Constanten die vollständige Lösung, und setzt die genommenen partiellen Differentialquotienten einzeln $= 0$; wenn man dann mittelst dieser Gleichungen die willkürlichen Constanten aus der vollständigen Lösung eliminirt, so erhält man die neue Lösung, welche man, da sie willkürliche Functionen enthält, nach *Lagrange* eine allgemeine Lösung nennen kann. Diese allgemeinen Lösungen haben aber einen ganz verschiedenen Character nach der Zahl der willkürlichen Relationen, welche man zwischen den willkürlichen Constanten annimmt. Wenn m die Zahl der unabhängigen Variabeln und also auch die Zahl der willkürlichen Constanten ist, so hat man $m-1$ Classen allgemeiner Lösungen, je nachdem man 1, 2, ... oder $m-1$ Relationen zwischen den m Constanten annimmt, und dann wie oben verfährt. Die allgemeinste Lösung ist diejenige, bei welcher nur eine Relation zwischen den Constanten angenommen, oder eine als Function der übrigen angesehen wird. Der Grad der Allgemeinheit verringert sich mit der Zahl derjenigen willkürlichen Constanten, für die man willkürliche Functionen der übrigen setzt. So ist es allgemeiner oder läßt mehr willkürliches zu, eine willkürliche Constante als willkürliche Function der $m-1$ andern anzunehmen wie in der allgemeinsten Lösung, als zwei willkürliche Constanten als willkürliche Functionen der $m-2$ andern anzunehmen, wie in der nächst folgenden Classe allgemeiner Lösungen. Denn denkt man sich eine willkürliche Function von $m-1$ Größen nach den Potenzen von einer derselben geordnet, so sind die Coefficienten willkürliche Functionen von $m-2$ Größen, so daß eine willkürliche Function von $m-1$ Größen unendlich viele Functionen von $m-2$ Größen umfaßt. Als Grenze dieser Classen allgemeiner Lösungen ist der Fall anzusehen, wo man m Relationen zwischen den m Größen annimmt, oder diese als Constanten betrachtet, was aber die vollständige Lösung selber ist.

Da die verschiedenen Arten Lösungen; welche ich allgemeine Lösungen genannt habe, willkürliche Functionen enthalten, so kann man sie so particularisiren, daß sie jede beliebige Zahl willkürlicher Constanten enthalten, denn in jeder willkürlichen Function kann man so viel willkürliche Constanten anbringen, wie man will. Giebt man den willkürlichen Functionen zusammen m willkürliche Constanten, wenn m die Zahl der unabhängigen Variablen in der partiellen Differentialgleichung ist, so kann man jede particularisirte allgemeine Lösung mit m willkürlichen Constanten ebenfalls als eine vollständige Lösung ansehen, aus welcher man eben so wie aus der vollständigen Lösung, von welcher man ausgegangen ist, alle Arten Lösungen, deren die gegebene partielle Differentialgleichung fähig ist, ableiten kann. Man kann auf ähnliche Art jede allgemeine Lösung so particularisiren, daß daraus eine Lösung wird, die zu einer minder allgemeinen Classe gehört. Hat man z. B. eine Lösung, in welcher k Gröfsen als willkürliche Functionen der $m - k$ andern vorkommen, und ist $l > k$, aber zugleich $l < m$, so kann man diese k willkürlichen Functionen von $m - k$ Gröfsen so particularisiren, daß darin so viel willkürliche Functionen von $m - l$ Gröfsen vorkommen, wie man will; und nimmt man für diese k willkürliche Functionen particuläre Formen, in denen l willkürliche Functionen von $m - l$ Gröfsen vorkommen, so kann man diese Lösung als eine solche betrachten, die zu einer minder allgemeinen Classe gehört, und die man aus der vollständigen Lösung erhalten kann, wenn man darin l willkürliche Constanten als willkürliche Functionen der übrigen betrachtet, und für diese solche Functionen setzt, daß die nach ihnen genommenen partiellen Differentialquotienten der vollständigen Lösung verschwinden.

3.

Nachdem ich diese bekannten Betrachtungen vorausgeschickt habe, kehre ich zu der hier vorliegenden partiellen Differentialgleichung zurück:

$$\frac{\partial S}{\partial t} + \frac{1}{2} \sum \frac{1}{m_i} \left[\left(\frac{\partial S}{\partial x_i} \right)^2 + \left(\frac{\partial S}{\partial y_i} \right)^2 + \left(\frac{\partial S}{\partial z_i} \right)^2 \right] = U,$$

von welcher die Function S , wie sie oben defintirt worden ist, wenn man noch eine willkürliche Constante zu ihr addirt, ein vollständiges Integral ist. Da es aber unendlich viele vollständige Integrale derselben partiellen

Differentialgleichung von der verschiedensten Form giebt, so ist die Function S durch die partielle Differentialgleichung, der sie Genüge leistet, noch nicht bestimmt. Gleichwohl ist das System der $3n$ gewöhnlichen Differentialgleichung der Bewegung durch die eine partielle Differentialgleichung vollständig ersetzt. Denn es läßt sich leicht zeigen, daß jede vollständige Lösung derselben hinreicht, um sämtliche Integralgleichungen der Bewegung daraus abzuleiten.

In der That sei S irgend eine vollständige Lösung der partiellen Differentialgleichung

$$\frac{\partial S}{\partial t} + \frac{1}{2} \sum \frac{1}{m_i} \left[\left(\frac{\partial S}{\partial x_i} \right)^2 + \left(\frac{\partial S}{\partial y_i} \right)^2 + \left(\frac{\partial S}{\partial z_i} \right)^2 \right] = U,$$

Da die Zahl der unabhängigen Variablen hier $3n + 1$ ist, nämlich die Zeit t und die $3n$ Coordinaten, so muß die vollständige Lösung $3n + 1$ willkürliche Constanten enthalten, von denen man sich immer eine mit S durch bloße Addition verbunden denken kann. Es seien $\alpha_1, \alpha_2, \dots \dots \alpha_{3n}$, die $3n$ übrigen, und $\beta_1, \beta_2, \dots \dots \beta_{3n}$, andere willkürliche Constanten, so will ich zeigen, daß folgende $3n$ endliche Gleichungen zwischen den $3n$ Coordinaten x_i, y_i, z_i und der Zeit t ,

$$\frac{\partial S}{\partial \alpha_1} = \beta_1, \quad \frac{\partial S}{\partial \alpha_2} = \beta_2, \quad \dots \dots \quad \frac{\partial S}{\partial \alpha_{3n}} = \beta_{3n}$$

immer dem vorgelegten System gewöhnlicher Differentialgleichungen:

$$m_i \frac{d^2 x_i}{dt^2} = \frac{\partial U}{\partial x_i}, \quad m_i \frac{d^2 y_i}{dt^2} = \frac{\partial U}{\partial y_i}, \quad m_i \frac{d^2 z_i}{dt^2} = \frac{\partial U}{\partial z_i},$$

Genüge leisten.

Differenziert man nämlich die gegebenen endlichen Gleichungen, wodurch die willkürlichen Constanten $\beta_1, \beta_2, \dots \dots \beta_{3n}$, von selber verschwinden, so erhält man die $3n$ Gleichungen:

$$0 = \frac{d}{dt} \frac{\partial S}{\partial \alpha_1} = \frac{\partial^2 S}{\partial \alpha_1 \partial t} + \sum \left(\frac{\partial^2 S}{\partial \alpha_1 \partial x_i} x_i' + \frac{\partial^2 S}{\partial \alpha_1 \partial y_i} y_i' + \frac{\partial^2 S}{\partial \alpha_1 \partial z_i} z_i' \right)$$

$$0 = \frac{d}{dt} \frac{\partial S}{\partial \alpha_2} = \frac{\partial^2 S}{\partial \alpha_2 \partial t} + \sum \left(\frac{\partial^2 S}{\partial \alpha_2 \partial x_i} x_i' + \frac{\partial^2 S}{\partial \alpha_2 \partial y_i} y_i' + \frac{\partial^2 S}{\partial \alpha_2 \partial z_i} z_i' \right)$$

.

$$0 = \frac{d}{dt} \frac{\partial S}{\partial \alpha_{3n}} = \frac{\partial^2 S}{\partial \alpha_{3n} \partial t} + \sum \left(\frac{\partial^2 S}{\partial \alpha_{3n} \partial x_i} x_i' + \frac{\partial^2 S}{\partial \alpha_{3n} \partial y_i} y_i' + \frac{\partial^2 S}{\partial \alpha_{3n} \partial z_i} z_i' \right),$$

aus welchen man die Werthe von x_i', y_i', z_i' durch Auflösung bestimmen kann. Vergleicht man aber diese $3n$ Gleichungen mit folgenden

3 n identischen Gleichungen, welche aus der gegebenen Gleichung:

$$U = \frac{\partial S}{\partial t} + \frac{1}{2} \sum \frac{1}{m_i} \left[\left(\frac{\partial S}{\partial x_i} \right)^2 + \left(\frac{\partial S}{\partial y_i} \right)^2 + \left(\frac{\partial S}{\partial z_i} \right)^2 \right],$$

durch partielle Differentiation nach $\alpha_1, \alpha_2, \dots, \alpha_{3n}$ hervorgehn,

$$0 = \frac{\partial^2 S}{\partial \alpha_x \partial t} + \sum \frac{1}{m_i} \left[\frac{\partial^2 S}{\partial \alpha_x \partial x_i} \cdot \frac{\partial S}{\partial x_i} + \frac{\partial^2 S}{\partial \alpha_x \partial y_i} \cdot \frac{\partial S}{\partial y_i} + \frac{\partial^2 S}{\partial \alpha_x \partial z_i} \cdot \frac{\partial S}{\partial z_i} \right],$$

$$0 = \frac{\partial^2 S}{\partial \alpha_y \partial t} + \sum \frac{1}{m_i} \left[\frac{\partial^2 S}{\partial \alpha_y \partial x_i} \cdot \frac{\partial S}{\partial x_i} + \frac{\partial^2 S}{\partial \alpha_y \partial y_i} \cdot \frac{\partial S}{\partial y_i} + \frac{\partial^2 S}{\partial \alpha_y \partial z_i} \cdot \frac{\partial S}{\partial z_i} \right],$$

$$\dots$$

$$0 = \frac{\partial^2 S}{\partial \alpha_{3n} \partial t} + \sum \frac{1}{m_i} \left[\frac{\partial^2 S}{\partial \alpha_{3n} \partial x_i} \cdot \frac{\partial S}{\partial x_i} + \frac{\partial^2 S}{\partial \alpha_{3n} \partial y_i} \cdot \frac{\partial S}{\partial y_i} + \frac{\partial^2 S}{\partial \alpha_{3n} \partial z_i} \cdot \frac{\partial S}{\partial z_i} \right],$$

so sieht man ohne weiteres, daß die gesuchten Werthe von x'_i, y'_i, z'_i , welche die obigen Gleichungen erfüllen sollen, folgende sind:

$$x'_i = \frac{dx_i}{dt} = \frac{1}{m_i} \cdot \frac{\partial S}{\partial x_i}, \quad y'_i = \frac{dy_i}{dt} = \frac{1}{m_i} \cdot \frac{\partial S}{\partial y_i}, \quad z'_i = \frac{dz_i}{dt} = \frac{1}{m_i} \cdot \frac{\partial S}{\partial z_i}.$$

Differentiirt man die vorstehenden Gleichungen aufs neue, so erhält man die Gleichungen:

$$m_i \frac{d^2 x_i}{dt^2} = \sum \left[\frac{\partial^2 S}{\partial x_i \partial x_k} x'_k + \frac{\partial^2 S}{\partial x_i \partial y_k} y'_k + \frac{\partial^2 S}{\partial x_i \partial z_k} z'_k \right] + \frac{\partial^2 S}{\partial x_i \partial t},$$

$$m_i \frac{d^2 y_i}{dt^2} = \sum \left[\frac{\partial^2 S}{\partial y_i \partial x_k} x'_k + \frac{\partial^2 S}{\partial y_i \partial y_k} y'_k + \frac{\partial^2 S}{\partial y_i \partial z_k} z'_k \right] + \frac{\partial^2 S}{\partial y_i \partial t},$$

$$m_i \frac{d^2 z_i}{dt^2} = \sum \left[\frac{\partial^2 S}{\partial z_i \partial x_k} x'_k + \frac{\partial^2 S}{\partial z_i \partial y_k} y'_k + \frac{\partial^2 S}{\partial z_i \partial z_k} z'_k \right] + \frac{\partial^2 S}{\partial z_i \partial t},$$

wo man in den Summen rechts für k die Werthe 1, 2, \dots n zu setzen hat, während i unverändert bleibt. Wenn man in diese Gleichungen für x'_k, y'_k, z'_k die gefundenen Werthe substituirt, so verwandeln sie sich in folgende:

$$m_i \frac{d^2 x_i}{dt^2} = \sum \frac{1}{m_k} \left[\frac{\partial^2 S}{\partial x_i \partial x_k} \cdot \frac{\partial S}{\partial x_k} + \frac{\partial^2 S}{\partial x_i \partial y_k} \cdot \frac{\partial S}{\partial y_k} + \frac{\partial^2 S}{\partial x_i \partial z_k} \cdot \frac{\partial S}{\partial z_k} \right] + \frac{\partial^2 S}{\partial x_i \partial t},$$

$$m_i \frac{d^2 y_i}{dt^2} = \sum \frac{1}{m_k} \left[\frac{\partial^2 S}{\partial y_i \partial x_k} \cdot \frac{\partial S}{\partial x_k} + \frac{\partial^2 S}{\partial y_i \partial y_k} \cdot \frac{\partial S}{\partial y_k} + \frac{\partial^2 S}{\partial y_i \partial z_k} \cdot \frac{\partial S}{\partial z_k} \right] + \frac{\partial^2 S}{\partial y_i \partial t},$$

$$m_i \frac{d^2 z_i}{dt^2} = \sum \frac{1}{m_k} \left[\frac{\partial^2 S}{\partial z_i \partial x_k} \cdot \frac{\partial S}{\partial x_k} + \frac{\partial^2 S}{\partial z_i \partial y_k} \cdot \frac{\partial S}{\partial y_k} + \frac{\partial^2 S}{\partial z_i \partial z_k} \cdot \frac{\partial S}{\partial z_k} \right] + \frac{\partial^2 S}{\partial z_i \partial t}.$$

Es sind aber die Ausdrücke rechts die partiellen Differentialquotienten des Ausdrucks

$$U = \frac{1}{2} \sum \frac{1}{m_k} \left[\left(\frac{\partial S}{\partial x_k} \right)^2 + \left(\frac{\partial S}{\partial y_k} \right)^2 + \left(\frac{\partial S}{\partial z_k} \right)^2 \right] + \frac{\partial S}{\partial t},$$

nach x_i, y_i, z_i genommen, wodurch wir die Differentialgleichungen bekommen:

$$m_i \frac{d^2 x_i}{dt^2} = \frac{\partial U}{\partial x_i}, \quad m_i \frac{d^2 y_i}{dt^2} = \frac{\partial U}{\partial y_i}, \quad m_i \frac{d^2 z_i}{dt^2} = \frac{\partial U}{\partial z_i},$$

welches die vorgelegten Differentialgleichungen sind. Wir haben also folgendes Theorem.

Theorem.

Es seien die Differentialgleichungen der Bewegung eines freien Systemes von n materiellen Punkten folgende $3n$ Differentialgleichungen zweiter Ordnung:

$$m_i \frac{d^2 x_i}{dt^2} = \frac{\partial U}{\partial x_i}, \quad m_i \frac{d^2 y_i}{dt^2} = \frac{\partial U}{\partial y_i}, \quad m_i \frac{d^2 z_i}{dt^2} = \frac{\partial U}{\partial z_i},$$

wo U eine gegebene Function der $3n$ Coordinaten $x_1, y_1, z_1; x_2, y_2, z_2; \dots \dots x_n, y_n, z_n$ und der Zeit t bedeutet, und für i alle Werthe $1, 2, \dots n$ zu setzen sind; es sei ferner S irgend ein vollständiges Integral der partiellen Differentialgleichung:

$$U = \frac{\partial S}{\partial t} + \frac{1}{2} \sum \frac{1}{m_i} \left[\left(\frac{\partial S}{\partial x_i} \right)^2 + \left(\frac{\partial S}{\partial y_i} \right)^2 + \left(\frac{\partial S}{\partial z_i} \right)^2 \right],$$

welches aufser einer mit S blofs durch Addition verbundenen willkürlichen Constanten noch $3n$ andre willkürliche Constanten

$$\alpha_1, \alpha_2, \dots \alpha_{3n}$$

enthalte: so sind die vollständigen endlichen Integrale der vorgelegten $3n$ gewöhnlichen Differentialgleichungen 2ter Ordnung mit $6n$ willkürlichen Constanten:

$$\frac{\partial S}{\partial \alpha_1} = \beta_1, \quad \frac{\partial S}{\partial \alpha_2} = \beta_2, \quad \dots \quad \frac{\partial S}{\partial \alpha_{3n}} = \beta_{3n},$$

wo die Gröfsen

$$\beta_1, \beta_2, \dots \beta_{3n}$$

neue $3n$ willkürliche Constanten sind; es sind ferner die nach den Coordinaten-Achsen zerlegten Geschwindigkeiten,

$$x'_i = \frac{1}{m_i} \cdot \frac{\partial S}{\partial x_i}, \quad y'_i = \frac{1}{m_i} \cdot \frac{\partial S}{\partial y_i}, \quad z'_i = \frac{1}{m_i} \cdot \frac{\partial S}{\partial z_i}.$$

4.

Eine der vollständigen Lösungen der im Vorigen betrachteten partiellen Differentialgleichungen erster Ordnung ist die zu Anfang definirte Function S , und zwar eine solche, in welcher die $3n$ willkürlichen Constanten, die S enthält, gerade die Anfangswerthe der $3n$ Gröfsen x_i, y_i, z_i sind, welche wir mit a_i, b_i, c_i bezeichnet haben. Für den hauptsächlich vorkommenden Fall, welchen *Hamilton* allein betrachtet, wo die Kräfte-

function die Zeit t nicht explicite enthält, giebt derselbe noch eine zweite partielle Differentialgleichung erster Ordnung, welcher diese Function S Genüge leistet. Für diesen Fall gilt der Satz von der lebendigen Kraft, welchen man so darstellen kann:

$$U - \frac{1}{2} \sum m_i (x_i'^2 + y_i'^2 + z_i'^2) = U_0 - \frac{1}{2} \sum m_i (a_i'^2 + b_i'^2 + c_i'^2),$$

wo wieder a_i' , b_i' , c_i' die Anfangswerthe von x_i' , y_i' , z_i' bedeuten, und U_0 der Werth von U ist, wenn man darin für x_i , y_i , z_i ihre Anfangswerthe a_i , b_i , c_i setzt. Es ist aber:

$$\frac{\partial S}{\partial t} = U - \frac{1}{2} \sum m_i (x_i'^2 + y_i'^2 + z_i'^2),$$

und daher, wenn der Satz von der lebendigen Kraft gilt, auch

$$\frac{\partial S}{\partial t} = U_0 - \frac{1}{2} \sum m_i (a_i'^2 + b_i'^2 + c_i'^2).$$

Für die *Hamilton'sche* Function S wurde aber

$$m_i a_i' = - \frac{\partial S}{\partial a_i}, \quad m_i b_i' = - \frac{\partial S}{\partial b_i}, \quad m_i c_i' = - \frac{\partial S}{\partial c_i},$$

wodurch sich die vorstehende Gleichung in folgende verwandelt,

$$\frac{\partial S}{\partial t} = U_0 - \frac{1}{2} \sum \frac{1}{m_i} \left[\left(\frac{\partial S}{\partial a_i} \right)^2 + \left(\frac{\partial S}{\partial b_i} \right)^2 + \left(\frac{\partial S}{\partial c_i} \right)^2 \right].$$

Dieses ist die zweite partielle Differentialgleichung, welcher die *Hamilton'sche* Function S Genüge leistet, und wodurch sie von allen andern vollständigen Lösungen der ersten unterschieden wird. Aber wir haben gesehen, daß jede vollständige Lösung dieser ersten durchaus hinreichend ist, um die sämmtlichen vollständigen Integrale der vorgelegten Differentialgleichungen der Bewegung zu finden.

Ich weiß daher nicht, warum *Hamilton*, um die vollständigen Integrale der vorgelegten Differentialgleichungen angeben zu können, die Erfindung einer Function S , von $6n + 1$ Variabeln, nämlich den $3n$ Größen x_i , y_i , z_i , den $3n$ Größen a_i , b_i , c_i und der Größe t fordert, welche zu gleicher Zeit den beiden partiellen Differentialgleichungen erster Ordnung

$$\frac{\partial S}{\partial t} + \frac{1}{2} \sum \frac{1}{m_i} \left[\left(\frac{\partial S}{\partial x_i} \right)^2 + \left(\frac{\partial S}{\partial y_i} \right)^2 + \left(\frac{\partial S}{\partial z_i} \right)^2 \right] = U,$$

$$\frac{\partial S}{\partial t} + \frac{1}{2} \sum \frac{1}{m_i} \left[\left(\frac{\partial S}{\partial a_i} \right)^2 + \left(\frac{\partial S}{\partial b_i} \right)^2 + \left(\frac{\partial S}{\partial c_i} \right)^2 \right] = U_0,$$

Genüge leistet, während es, wie wir gesehen haben, vollkommen hinreicht, irgend eine Function der $3n + 1$ Größen t , x_i , y_i , z_i zu kennen, welche der einen Gleichung

$$\frac{\partial S}{\partial t} + \frac{1}{2} \sum \frac{1}{m_i} \left[\left(\frac{\partial S}{\partial x_i} \right)^2 + \left(\frac{\partial S}{\partial y_i} \right)^2 + \left(\frac{\partial S}{\partial z_i} \right)^2 \right] = U$$

Genüge leistet, und aufer einer mit ihr durch Addition verbundenen noch $3n$ andere willkürliche Constanten enthält. *Hamilton* scheint mir dadurch seine schöne Entdeckung in ein falsches Licht gesetzt zu haben, auferdem das sie dadurch zu gleicher Zeit unnöthig complicirt und beschränkt wird. Auch ist hier der Übelstand, das, da man eine Function nicht durch zwei partielle Differentialgleichungen definiren kann, denen sie gleichzeitig genügen soll, ohne zu beweisen, das eine solche Function auch wirklich möglich ist, seine Theorie, wie er es ausgesprochen hat, nicht an sich, sondern nur mit dem Beweise, den er liefert, verständlich sein kann. Wenn dadurch, das er gerade diese besondere Function S nimmt, die willkürlichen Constanten die Anfangswerthe der Coordinaten und der nach den Coordinaten-Achsen zerlegten Geschwindigkeiten werden, so ist dies kein wesentliches Interesse, da die Einführung dieser Constanten die Form der Integralgleichungen in der Regel complicirter machen, auch man die vollständigen Integralgleichungen aus jeder andern Form in diese bringen kann. Vielleicht ist auch *Hamilton* dadurch, das er immer gleichzeitig zwei partielle Differentialgleichungen vor Augen hat, verhindert worden, die allgemeinen Vorschriften, welche *Lagrange* in den Vorlesungen über die Functionenrechnung für die Integration einer nicht lineären partiellen Differentialgleichung erster Ordnung zwischen drei Variablen giebt, auf sein Theorem anzuwenden, wodurch ihm, wie ich in einer andern Abhandlung zeigen werde, Resultate von größter Wichtigkeit für die Mechanik entgangen sind. Ich bemerke noch, das die Forderung, das die Function S , nachdem sie der ersten partiellen Differentialgleichung genügt, noch der zweiten genügen solle, auch noch dadurch eine Beschränkung herbeiführt, das sie den Fall ausschließt, wo die Kräftefunction U die Zeit t auch explicite enthält, weil für diesen die zweite partielle Differentialgleichung nicht mehr gültig ist.

5.

Man kann der partiellen Differentialgleichung erster Ordnung, durch welche man das System der Differentialgleichungen der Bewegung ersetzt hat, verschiedene Formen geben, indem man theils für die zu suchende Function eine andere nimmt, theils die Variablen ändert. *Hamilton* hat

mehrere Beispiele hiervon gegeben, von denen ich hier nur eines auseinandersetzen werde, weil die übrigen von geringerem Interesse zu sein scheinen.

Es sei:

$$\frac{1}{2} \sum m_i [x_i'^2 + y_i'^2 + z_i'^2] - U = H.$$

Wenn U nicht t explicite enthält, also der Satz von der lebendigen Kraft gilt, so hat man

$$H = h,$$

wo h eine Constante. Es sei die Function S nach der von *Hamilton* gegebenen Definition bestimmt, und zu dem oben gegebenen Ausdruck von δS nach $\frac{\partial S}{\partial t} \delta t$ hinzugefügt, so hat man das vollständige Differential von S , wenn man allen $6n + 1$ Größen $t, x_i, y_i, z_i, a_i, b_i, c_i$, die es enthält, unendlich kleine von einander unabhängige Incremente giebt. Da wir

$$\frac{\partial S}{\partial t} = -H$$

fanden, so wird, wenn man sich der Charakteristik der Variationsrechnung bedient, diese vollständige Variation von S ,

$$\begin{aligned} \delta S = & -H \delta t + \sum m_i [x_i' \delta x_i + y_i' \delta y_i + z_i' \delta z_i] \\ & - \sum m_i [a_i' \delta a_i + b_i' \delta b_i + c_i' \delta c_i]. \end{aligned}$$

Man setze

$$V = S + H.t,$$

so folgt aus der vorstehenden Variation von S der Ausdruck der Variation von V ,

$$\begin{aligned} \delta V = & t \delta H + \sum m_i [x_i' \delta x_i + y_i' \delta y_i + z_i' \delta z_i] \\ & - \sum m_i [a_i' \delta a_i + b_i' \delta b_i + c_i' \delta c_i]. \end{aligned}$$

Denkt man sich vermittelt der Gleichung

$$\frac{1}{2} \sum \frac{1}{m_i} \left[\left(\frac{\partial S}{\partial x_i} \right)^2 + \left(\frac{\partial S}{\partial y_i} \right)^2 + \left(\frac{\partial S}{\partial z_i} \right)^2 \right] - U = H,$$

die Größe t aus S eliminirt, so wird S und mithin auch V eine Function von H , den $3n$ Größen x_i, y_i, z_i und den $3n$ Größen a_i, b_i, c_i , und die vorstehende Gleichung giebt den Ausdruck von δV , durch die Variation dieser $6n + 1$ Größen. Betrachtet man daher V als Function von H , den Coordinaten x_i, y_i, z_i und ihren Anfangswerthen a_i, b_i, c_i , so werden die partiellen Differentialquotienten von V nach diesen Größen genommen:

$$\frac{\partial V}{\partial H} = t,$$

$$\frac{\partial V}{\partial x_i} = m_i x_i', \quad \frac{\partial V}{\partial a_i} = -m_i a_i',$$

$$\frac{\partial V}{\partial y_i} = m_i y_i', \quad \frac{\partial V}{\partial b_i} = -m_i b_i',$$

$$\frac{\partial V}{\partial z_i} = m_i z_i', \quad \frac{\partial V}{\partial c_i} = -m_i c_i'.$$

Diese Werthe geben die partielle Differentialgleichung:

$$\frac{1}{2} \sum \frac{1}{m_i} \left[\left(\frac{\partial V}{\partial x_i} \right)^2 + \left(\frac{\partial V}{\partial y_i} \right)^2 + \left(\frac{\partial V}{\partial z_i} \right)^2 \right] = U + H,$$

wo man, wenn U auch t explicite enthält, in U für t das partielle Differential $\frac{\partial V}{\partial H}$ zu setzen hat. Wenn aber, wie es insgemein der Fall ist, U nicht t explicite enthält, sondern eine bloße Function der Coordinaten ist, so enthält die partielle Differentialgleichung das partielle Differential von U nach H genommen gar nicht, weshalb H bei ihrer Integration als Constante betrachtet wird.

Wenn U nicht t explicite enthält, also H eine Constante ist, so hat man, wenn man für S die *Hamilton'sche* Function nimmt,

$$V = S + Ht = \int_0^t [H + \frac{1}{2} \sum m_i (x_i'^2 + y_i'^2 + z_i'^2) + U] dt,$$

oder da

$$H = \frac{1}{2} \sum m_i (x_i'^2 + y_i'^2 + z_i'^2) - U,$$

wird

$$V = \int_0^t \sum m_i (x_i'^2 + y_i'^2 + z_i'^2) dt = 2Ht + 2 \int_0^t U dt.$$

In demselben Falle, wo H eine Constante ist, erhält man für $t=0$ auch

$$\frac{1}{2} \sum m_i (a_i'^2 + b_i'^2 + c_i'^2) = U_0 + H$$

oder

$$\frac{1}{2} \sum \frac{1}{m_i} \left[\left(\frac{\partial V}{\partial a_i} \right)^2 + \left(\frac{\partial V}{\partial b_i} \right)^2 + \left(\frac{\partial V}{\partial c_i} \right)^2 \right] = U_0 + H,$$

welches eine zweite partielle Differentialgleichung ist, welcher die Function V Genüge leistet, *Hamilton* definiert die Function V durch diese beiden partiellen Differentialgleichungen: aber um die vollständigen Integrale der Differentialgleichungen der Bewegung zu finden, reicht es wieder vollkommen hin, wenn man nur irgend ein vollständiges Integral V der erstern kennt.

Wenn nämlich U die Größe t explicite enthält, so betrachte man irgend eine vollständige Lösung der partiellen Differentialgleichung

$$\frac{1}{2} \sum \frac{1}{m_i} \left[\left(\frac{\partial V}{\partial x_i} \right)^2 + \left(\frac{\partial V}{\partial y_i} \right)^2 + \left(\frac{\partial V}{\partial z_i} \right)^2 \right] = U + H,$$

wo, wie erwähnt, in U für t zu setzen ist $\frac{\partial V}{\partial H}$. Solche Lösung wird, da hier $3n+1$ unabhängige Variablen sind, aufser einer mit V durch Addition verbundenen Constante, noch $3n$ andere $\alpha_1, \alpha_2, \dots, \alpha_{3n}$, enthalten. Die $3n$ endlichen vollständigen Integrale des Systems von $3n$ gewöhnlichen Differentialgleichungen zweiter Ordnung

$$m_i \frac{d^2 x_i}{dt^2} = \frac{\partial U}{\partial x_i}, \quad m_i \frac{d^2 y_i}{dt^2} = \frac{\partial U}{\partial y_i}, \quad m_i \frac{d^2 z_i}{dt^2} = \frac{\partial U}{\partial z_i},$$

mit $6n$ willkürlichen Constanten, werden dann

$$\frac{\partial V}{\partial \alpha_1} = \beta_1, \quad \frac{\partial V}{\partial \alpha_2} = \beta_2, \quad \dots \quad \frac{\partial V}{\partial \alpha_{3n}} = \beta_{3n},$$

wo $\beta_1, \beta_2, \dots, \beta_{3n}$ die neuen $3n$ willkürlichen Constanten sind; die $3n$ Zwischenintegrale mit nur $3n$ willkürlichen Constanten werden ferner,

$$\frac{\partial V}{\partial x_i} = m_i x_i, \quad \frac{\partial V}{\partial y_i} = m_i y_i, \quad \frac{\partial V}{\partial z_i} = m_i z_i.$$

Die Größe H kann man in diesen Gleichungen mittelst der Gleichung

$$\frac{\partial V}{\partial H} = t$$

durch t ersetzen. Der Beweis hiervon ist ganz so, wie der für die Function S geführte.

Wenn aber die Function U nicht t explicite enthält, so enthält die partielle Differentialgleichung eine unabhängig Variable weniger, weil H in diesem Falle eine Constante h wird; die Zahl der willkürlichen Constanten einer vollständigen Lösung ist daher, aufser der mit V durch Addition verbundenen nur $3n-1$, die wir $\alpha_1, \alpha_2, \dots, \alpha_{3n-1}$ nennen wollen. Die $3n$ endlichen vollständigen Integralgleichungen der Bewegung werden dann:

$$\frac{\partial V}{\partial \alpha_1} = \beta_1, \quad \frac{\partial V}{\partial \alpha_2} = \beta_2, \quad \dots \quad \frac{\partial V}{\partial \alpha_{3n-1}} = \beta_{3n-1}$$

zu denen man noch die Gleichung

$$\frac{\partial V}{\partial h} = t + \tau$$

zu fügen hat, wo $\beta_1, \beta_2, \dots, \beta_{3n-1}, \tau$ neue $3n$ willkürliche Constanten sind, so dass hier wieder $6n$ willkürliche Constanten $\alpha_1, \alpha_2, \dots, \alpha_{3n-1}, \beta_1, \beta_2, \dots, \beta_{3n-1}, h, \tau$ gefunden werden; die

differentiirt:

$$\Sigma \left[\frac{\partial^2 \mathcal{V}}{\partial h \partial x_i} \cdot \frac{\partial \mathcal{V}}{\partial x_i} + \frac{\partial^2 \mathcal{V}}{\partial h \partial y_i} \cdot \frac{\partial \mathcal{V}}{\partial y_i} + \frac{\partial^2 \mathcal{V}}{\partial h \partial z_i} \cdot z_i \right] = 1.$$

Vergleicht man diese beiden Gleichungen mit einander, so sieht man, daß wenn sich, wie bewiesen worden, die $3n$ Gröſsen x_i, y_i, z_i respective wie die $3n$ Gröſsen $\frac{1}{m_i} \cdot \frac{\partial \mathcal{V}}{\partial x}, \frac{1}{m_i} \cdot \frac{\partial \mathcal{V}}{\partial y}, \frac{1}{m_i} \cdot \frac{\partial \mathcal{V}}{\partial z_i}$ verhalten, die $3n$ Gröſsen x_i, y_i, z_i den $3n$ Gröſsen $\frac{1}{m_i} \cdot \frac{\partial \mathcal{V}}{\partial x_i}, \frac{1}{m_i} \cdot \frac{\partial \mathcal{V}}{\partial y_i}, \frac{1}{m_i} \cdot \frac{\partial \mathcal{V}}{\partial z_i}$ auch respective gleich sein müssen, welches die $3n$ Gleichungen giebt:

$$x_i = \frac{1}{m_i} \cdot \frac{\partial \mathcal{V}}{\partial x_i}, \quad y_i = \frac{1}{m_i} \cdot \frac{\partial \mathcal{V}}{\partial y_i}, \quad z_i = \frac{1}{m_i} \cdot \frac{\partial \mathcal{V}}{\partial z_i}.$$

Differentiirt man diese Gleichungen aufs neue, und setzt in den Differentialen für x_i, y_i, z_i die vorstehenden Werthe, so erhält man;

$$m_i \frac{d^2 x_i}{dt^2} = \Sigma \frac{1}{m_k} \left[\frac{\partial^2 \mathcal{V}}{\partial x_i \partial x_k} \cdot \frac{\partial \mathcal{V}}{\partial x_k} + \frac{\partial^2 \mathcal{V}}{\partial x_i \partial y_k} \cdot \frac{\partial \mathcal{V}}{\partial y_k} + \frac{\partial^2 \mathcal{V}}{\partial x_i \partial z_k} \cdot \frac{\partial \mathcal{V}}{\partial z_k} \right],$$

$$m_i \frac{d^2 y_i}{dt^2} = \Sigma \frac{1}{m_k} \left[\frac{\partial^2 \mathcal{V}}{\partial y_i \partial x_k} \cdot \frac{\partial \mathcal{V}}{\partial x_k} + \frac{\partial^2 \mathcal{V}}{\partial y_i \partial y_k} \cdot \frac{\partial \mathcal{V}}{\partial y_k} + \frac{\partial^2 \mathcal{V}}{\partial y_i \partial z_k} \cdot \frac{\partial \mathcal{V}}{\partial z_k} \right],$$

$$m_i \frac{d^2 z_i}{dt^2} = \Sigma \frac{1}{m_k} \left[\frac{\partial^2 \mathcal{V}}{\partial z_i \partial x_k} \cdot \frac{\partial \mathcal{V}}{\partial x_k} + \frac{\partial^2 \mathcal{V}}{\partial z_i \partial y_k} \cdot \frac{\partial \mathcal{V}}{\partial y_k} + \frac{\partial^2 \mathcal{V}}{\partial z_i \partial z_k} \cdot \frac{\partial \mathcal{V}}{\partial z_k} \right],$$

in welchen Summen i unverändert bleibt, während k die Werthe $1, 2, \dots, n$ erhält. Die Ausdrücke rechter Hand sind hier die partiellen Differentialquotienten des Ausdrucks

$$\Sigma \frac{1}{m_k} \left[\left(\frac{\partial \mathcal{V}}{\partial x_k} \right)^2 + \left(\frac{\partial \mathcal{V}}{\partial y_k} \right)^2 + \left(\frac{\partial \mathcal{V}}{\partial z_k} \right)^2 \right] = U - h$$

nach x_i, y_i, z_i genommen. Man kann daher dafür die einfacheren Ausdrücke setzen:

$$m_i \frac{d^2 x_i}{dt^2} = \frac{\partial U}{\partial x_i}, \quad m_i \frac{d^2 y_i}{dt^2} = \frac{\partial U}{\partial y_i}, \quad m_i \frac{d^2 z_i}{dt^2} = \frac{\partial U}{\partial z_i},$$

welches die zu beweisenden Gleichungen sind.

In den Anwendungen scheint die Function \mathcal{S} dann vorzugsweise brauchbar, wenn die Kräftefunction U die Zeit t auch explicite involviret. Dagegen bietet die Function \mathcal{V} und die gleichzeitige Einführung der Gröſſe H statt der Zeit t groſſe Vortheile in dem häufiger vorkommenden Fall, wo U eine bloſſe Function der Coordinaten ist. Denn da in diesem letztern Falle, vermittelt des Satzes von der Erhaltung der lebendigen Kraft H eine Constante wird, so enthält die partielle Differentialgleichung eine Variable und die zu suchende vollständige Lösung eine willkührliche Con-

stante weniger. Die Function V , welche *Hamilton* zur Erfindung der vollständigen Integralgleichungen der Bewegung fordert, und welche gleichzeitig zweien partiellen Differentialgleichungen erster Ordnung genügen muß, hat daher hier noch den wesentlichen Nachtheil, daß sie eine GröÙe mehr als nöthig ist enthält, nämlich außer h und den $3n$ Coordinaten noch ihre $3n$ Anfangswerthe, während man nur irgend eine Lösung der einen partiellen Differentialgleichung braucht, welche außer h und den $3n$ Coordinaten $3n-1$ willkürliche Constanten enthält.

6.

Wenn die Kräftefunction die Zeit t nicht explicite enthält, so kann man aus den Differentialgleichungen der Bewegung die GröÙe t leicht herausschaffen, indem man sie als ein System von $6n-1$ Differentialgleichungen erster Ordnung zwischen den $6n$ Variablen $x_i, y_i, z_i, x'_i, y'_i, z'_i$ darstellt. Nennt man nämlich q_1, q_2, \dots, q_{3n} die Coordinaten der n Punkte, $q'_1, q'_2, \dots, q'_{3n}$ ihre nach den Coordinaten-Achsen zerlegten und respective mit ihrer Masse multiplicirten Geschwindigkeiten, so kann man die Differenzialgleichungen der Bewegung:

$$m_i \frac{d^2 x_i}{dt^2} = \frac{\partial U}{\partial x_i}, \quad m_i \frac{d^2 y_i}{dt^2} = \frac{\partial U}{\partial y_i}, \quad m_i \frac{d^2 z_i}{dt^2} = \frac{\partial U}{\partial z_i}$$

durch die Proportion darstellen:

$$dq_1 : dq_2 : \dots : dq_{3n} : dq'_1 : dq'_2 : \dots : dq'_{3n} = \\ \frac{1}{\mu_1} q'_1 : \frac{1}{\mu_2} q'_2 : \dots : \frac{1}{\mu_{3n}} q'_{3n} : \frac{\partial U}{\partial q_1} : \frac{\partial U}{\partial q_2} : \dots : \frac{\partial U}{\partial q_{3n}},$$

wo von den GröÙen $\mu_1, \mu_2, \dots, \mu_{3n}$ je drei, die sich auf Coordinaten eines Punctes beziehen, der Masse dieses Punctes gleich zu setzen sind. Diese Proportion vertritt die Stelle von $6n-1$ Gleichungen; die Zahl dieser Gleichungen, so wie der Variablen, kann aber noch um eine verringert werden, wenn man durch den im gedachten Falle geltenden Satz der lebendigen Kraft:

$$\frac{1}{2} \left(\frac{1}{\mu_1} q_1'^2 + \frac{1}{\mu_2} q_2'^2 + \dots + \frac{1}{\mu_{3n}} q_{3n}'^2 \right) = U + h$$

eine der Variablen eliminirt. Hat man diese Gleichungen vollständig integrirt, und dadurch alle $6n$ Variablen $q_1, q_2, \dots, q_{3n}, q'_1, q'_2, \dots, q'_{3n}$ durch eine von ihnen, z. B. q_1 ausgedrückt, so erhält man schließlic die Zeit durch eine Quadratur, vermittelt der Gleichungen:

$$dt = \mu_1 \frac{dq_1}{q_1}, \quad t = \mu_1 \int \frac{dq_1}{q_1}.$$

Um die von *Hamilton* angegebene Function V zu finden, braucht man diese Quadratur nicht auszuführen, sondern erhält sie ohne t zu kennen, unmittelbar durch eine Quadratur, wenn man die $6n$ Variablen $q_1, q_2, \dots \dots q_{2n}, q'_1, q'_2, \dots \dots q'_{2n}$ durch eine von ihnen ausgedrückt hat. Man kann nämlich die Function

$$V = \int_0^t \sum m_i [x_i'^2 + y_i'^2 + z_i'^2] dt = \int_0^t \left(\frac{1}{\mu_x} q_1'^2 + \frac{1}{\mu_y} q_2'^2 \dots \dots + \frac{1}{\mu_{3n}} q_{3n}'^2 \right) dt$$

auch so darstellen

$$V = \int (q_1 dq_1 + q_2 dq_2 \dots \dots + q_{3n}' dq_{3n}),$$

aus welchem Ausdruck t ganz herausgegangen ist. Wenn q_1^0 den Werth von q_1 für $t=0$ bedeutet, so dals

$$t = \int_{q_1^0}^q \frac{\mu_x dq_1}{q_1'}$$

so hat man das Integral für V ebenfalls so zu nehmen, dals es für $q_1 = q_1^0$ verschwindet.

Das für t angegebene Integral ist das partielle Differential des für V gefundenen, nach h genommen, wie sich aus der Gleichung:

$$\frac{\partial V}{\partial h} = t$$

ergiebt. Durch solche partielle Differentiation eines Integrals nach einer Constante kommt man in der Regel wieder auf ein neues Integral. Es giebt aber einen sehr bemerkenswerthen Fall, welcher auch unter andern der Fall des Weltsystems ist, in welchem beide Integrale t und V unmittelbar auf einander zurückgeführt werden können. Dies ist der Fall, wenn die Kräftefunction eine homogene Function der Coordinaten ist.

Es sei die Kräftefunction U eine Function der $3n$ Coordinaten x_i, y_i, z_i von der Dimension ϵ , so hat man bekanntlich:

$$\sum \left[x_i \frac{\partial U}{\partial x_i} + y_i \frac{\partial U}{\partial y_i} + z_i \frac{\partial U}{\partial z_i} \right] = \epsilon U,$$

und daher mittelst der Differentialgleichungen der Bewegung:

$$\sum m_i \left[x_i \frac{d^2 x_i}{dt^2} + y_i \frac{d^2 y_i}{dt^2} + z_i \frac{d^2 z_i}{dt^2} \right] = \epsilon U.$$

Der Ausdruck linker Hand wird ein vollständiges Differential, wenn man dazu die lebendige Kraft

$$\sum m_i \left[\frac{dx_i}{dt} \cdot \frac{dx_i}{dt} + \frac{dy_i}{dt} \cdot \frac{dy_i}{dt} + \frac{dz_i}{dt} \cdot \frac{dz_i}{dt} \right] = 2U + 2h$$

addirt. Man erhält dann durch Integration von $t=0$ bis $t=t$:

$$\sum m_i [x_i x_i' + y_i y_i' + z_i z_i'] - \sum m_i [a_i a_i' + b_i b_i' + c_i c_i'] = (2+\epsilon) \int_0^t U dt + 2ht.$$

Es ist aber anderseits:

$$V = \int_0^t \sum m_i [x_i'^2 + y_i'^2 + z_i'^2] dt = 2 \int_0^t U dt + 2ht,$$

und daher

$$\sum m_i [x_i x_i' + y_i y_i' + z_i z_i'] - \sum m_i [a_i a_i' + b_i b_i' + c_i c_i'] = \frac{2+\epsilon}{2} \cdot V - \epsilon ht,$$

welches die Gleichung ist, vermittelt welcher die Functionen V und t auf einander zurückgeführt werden. Man kann aus dieser Formel, da der Theil linker Hand ein vollständiges Differential ist, auch noch das abermalige Integral

$$\int V dt$$

finden. Setzt man

$$R = \sum m_i (x_i^2 + y_i^2 + z_i^2), \quad R' = \frac{dR}{dt},$$

und nennt R_0, R'_0 die Anfangswerthe von R, R' , so kann man die vorstehende Gleichung auch so schreiben:

$$R' - R'_0 = (2 + \epsilon) V - 2\epsilon ht,$$

woraus durch Integration:

$$R' - R_0 - R'_0 t = (2 + \epsilon) \int_0^t V dt - \epsilon h t^2.$$

Für den Fall des Weltsystems ist die Kräftefunction U von der Dimension -1 , und daher $\epsilon = -1$. Man hat daher für diesen Fall:

$$R' - R'_0 = V + 2ht.$$

Wenn die Kräftefunction von der Dimension -2 ist, so kann man vermittelt der vorstehenden Formeln nicht mehr die Function V auf die Function t zurückführen, weil dann $\epsilon = -2$, und daher der in V multiplicirte Term verschwindet. In diesem besonderen Falle hat man aber zwei neue Integrale der Differentialgleichungen der Bewegung:

$$R' - R'_0 = 4ht, \quad R - R_0 - R'_0 t = 2ht^2,$$

welche zwei willkürliche Constanten R_0, R'_0 enthalten. Es ist dies der Fall, wenn das System materieller Punkte gegenseitigen Anziehungen unterworfen ist, die sich wie die Kuben der Distanzen verhalten.

Setzt man für t den Ausdruck

$$t = \frac{\partial V}{\partial h},$$

so hat man nach den obigen Formeln:

$$R' - R'_0 = (2 + \epsilon) V - 2\epsilon h \frac{\partial V}{\partial h},$$

woraus durch Integration nach h :

$$\int h^{-\frac{2+\epsilon}{2\epsilon}} (R' - R'_0) \partial h = -2\epsilon h^{-\frac{2+\epsilon}{2\epsilon}} V + K,$$

wo K eine von h unabhängige GröÙe ist. Kennt man daher V für einen speciellen Werth von h , z. B. für $h=0$, so kann man V auch durch Integration nach h finden. Ist $\epsilon = -1$, so wird die obige Formel:

$$\int (R' - R'_0) \frac{\partial h}{\sqrt{h}} = 2\sqrt{h} \cdot V + K.$$

Es muß hier $R' - R'_0$ durch die Anfangs- und Endwerthe der Coordinaten und durch h ausgedrückt, und bei der Integration bloß h als variabel gesetzt werden.

Ich will bei dieser Gelegenheit noch folgende Bemerkungen hinzufügen. Man erhält aus den obigen Formeln das zweite Differentiale von R , nach der Zeit genommen, durch die Kräftefunction ausgedrückt vermittelst der Gleichung:

$$\frac{1}{2} \frac{d^2 R}{dt^2} = (2 + \epsilon)U + 2h,$$

oder wenn $\epsilon = -1$,

$$\frac{1}{2} \frac{d^2 R}{dt^2} = U + 2h.$$

Nach einer bekannten, von *Lagrange* öfters angewandten algebraischen Umformung kann, wenn M die Summe der Massen, X, Y, Z die Coordinaten des Schwerpunktes bedeuten, oder

$$MX = \sum m_i x_i, \quad MY = \sum m_i y_i, \quad MZ = \sum m_i z_i,$$

die GröÙe MR folgendermaßen ausgedrückt werden,

$$MR = \sum m_i \sum m_k (x_i^2 + y_i^2 + z_i^2) \\ = \sum m_i m_k [(x_i - x_k)^2 + (y_i - y_k)^2 + (z_i - z_k)^2] + M^2 (X^2 + Y^2 + Z^2),$$

oder, wenn $r_{i,k}$ die Distanz der Massen m_i und m_k bedeutet,

$$MR = \sum m_i m_k r_{i,k}^2 + M^2 (X^2 + Y^2 + Z^2),$$

wo man die Summe auf je zwei Punkte des Systems auszudehnen hat. Der Schwerpunkt eines Systems Körper, welche nur ihren gegenseitigen Anziehungen unterworfen sind, bewegt sich gleichförmig in einer geraden Linie, so daß

$$X = at + \beta, \quad Y = a't + \beta, \quad Z = a''t + \beta.$$

Man erhält daher für diesen Fall, wenn

$$\gamma^2 = a^2 + a'^2 + a''^2,$$

vermittelst der angegebenen Umformung von MR die Gleichung

$$\frac{1}{2} \frac{d^2 \cdot \sum m_i m_k r_{i,k}^2}{dt^2} = MU + 2U' h - U'' r^2,$$

wo γ die Geschwindigkeit des Schwerpunktes bedeutet. Substituirt man den für das Newtonsche Attractionsgesetz Statt findenden Ausdruck der Kräftefunction U , wie wir ihn oben gegeben haben, so hat man:

$$\frac{1}{2} \frac{d^2 \sum m_i m_k r_{i,k}^2}{M dt^2} = \sum \frac{m_i m_k}{r_{i,k}} + 2h - M\gamma^2,$$

oder, da nach dem Satze von der lebendigen Kraft:

$$\sum m_i (x_i'^2 + y_i'^2 + z_i'^2) - 2 \sum \frac{m_i m_k}{r_{i,k}} = 2h,$$

die Gleichung

$$\frac{1}{2} \frac{d^2 \sum m_i m_k r_{i,k}^2}{M dt^2} = \sum m_i (x_i'^2 + y_i'^2 + z_i'^2) - M\gamma^2 - \sum \frac{m_i m_k}{r_{i,k}}.$$

Der Ausdruck

$$\frac{1}{M} \sum m_i m_k r_{i,k}^2 = \sum m_i (x_i^2 + y_i^2 + z_i^2) - M(X^2 + Y^2 + Z^2)$$

ist gleich der Summe der Massen des Systems respective multiplicirt in das Quadrat ihrer Distanz von seinem Schwerpunct. Man beweist dies aus der vorstehenden Gleichung, indem man den Anfangspunct der Coordinaten im Schwerpunct annimmt, wodurch $X = Y = Z = 0$. Eben so beweist man, dafs

$$\sum m_i (x_i'^2 + y_i'^2 + z_i'^2) - M\gamma^2$$

die relative lebendige Kraft um den Schwerpunct ist, d. i. die Summe der Masse des Systems, respective multiplicirt in das Quadrat ihrer Geschwindigkeit um seinen Schwerpunct. Wenn das System stabil ist, so darf der Ausdruck:

$$\sum m_i m_k r_{i,k}^2,$$

während t ins Unendliche wächst, weder unendlich noch 0 werden; woraus leicht folgt, dafs sein zweites Differential von keiner Zeit an immer dasselbe Zeichen behalten darf. Die beiden Gleichungen:

$$\frac{1}{2} \frac{d^2 \sum m_i m_k r_{i,k}^2}{M dt^2} = \sum \frac{m_i m_k}{r_{i,k}} + 2h - M\gamma^2 = \sum m_i (x_i'^2 + y_i'^2 + z_i'^2) - M\gamma^2 - \sum \frac{m_i m_k}{r_{i,k}}$$

lehren also, dafs, wenn die Bewegung um den Schwerpunct des Systems stabil sein soll, 1) die Constante $2h - M\gamma^2$ negativ sein mufs, d. h. weil

$$2h - M\gamma^2 = \sum m_i (x_i'^2 + y_i'^2 + z_i'^2) - M\gamma^2 - 2 \sum \frac{m_i m_k}{r_{i,k}},$$

dafs die relative lebendige Kraft um den Schwerpunct immer kleiner bleiben mufs, als die doppelte Kräftefunction;

2) dass die relative lebendige Kraft um den Schwerpunct abwechselnd immer gröfser und kleiner werden muss, als die Kräftefunction; 3) dass die Kräftefunction sowohl als die relative lebendige Kraft abwechselnd gröfser und kleiner werden muss als die Constante $M\gamma^2 - 2h$.

Wenn man die lebendige Kraft und die Kräftefunction in Reihen nach den Cosinus und Sinus von der Zeit proportionalen Winkeln entwickelt, so muss, wenn das System stabil sein soll, die Constante $M\gamma^2 - 2h$ der wahre constante Term in beiden Reihen sein. Denn ein von diesem verschiedener Werth des constanten Termes würde in dem Ausdruck von

$$\sum m_i m_k r_{i,k}^2$$

Terme erzeugen, die in das Quadrat der Zeit multiplicirt sind, und daher mit der Zeit in's Unendliche wachsen.

7.

Um das Vorhergehende an einem Beispiel zu erläutern, will ich die Function V für einen einfachen und vielbehandelten Fall, die elliptische Bewegung eines Planeten angeben. Da man nach dem sogenannten *Lambertschen* Theorem den Ausdruck der Zwischenzeit t durch die Anfangs- und Endwerthe der Coordinaten kennt, so kann man dem vorigen §. zufolge auch den Ausdruck für V sogleich ohne eine neue Integration daraus finden. Es sei r der *radius vector*, $r' = \frac{dr}{dt}$, E die excentrische Anomalie, r_0, r'_0, E_0 die Anfangswerthe von r, r', E ; es sei ferner k^2 die anziehende Kraft für die Raumeinheit, e die Excentricität, a die halbe grosse Axe. Setzt man mit *Gaus's* (*Theoria motus pag. 120*)

$$\frac{E - E_0}{2} = g, \quad \frac{E + E_0}{2} = G,$$

und führt einen neuen Hülfswinkel h mittelst der Gleichung

$$e \cos G = \cos h$$

ein; setzt man ferner:

$$h + g = \varepsilon, \quad h - g = \varepsilon',$$

so wird der Ausdruck der Zwischenzeit:

$$\frac{k}{a^{\frac{3}{2}}} t = \varepsilon - \sin \varepsilon - (\varepsilon' - \sin \varepsilon').$$

Der Satz von der lebendigen Kraft giebt:

$$\frac{1}{2}(x'^2 + y'^2 + z'^2) = k^2 \left(\frac{1}{r} - \frac{1}{2a} \right),$$

so daß die obige Constante h hier $\frac{-k^2}{2a}$ und $\frac{k^2}{r}$ die Kräftefunction U ist. Setzt man daher in der im vorigen §. gefundenen Formel

$$R' - R'_0 = V + 2ht,$$

für R, h ihre Werthe,

$$R = r^2, \quad h = \frac{-k^2}{2a},$$

so erhält man

$$V = 2(rr' - r_0 r'_0) + \frac{k^2}{a} \cdot t.$$

Ich habe hier in den Ausdrücken von V, R, h die Masse des bewegten Planeten, die eigentlich als Factor diese Größen officirt, da sie aus der Rechnung herausgeht, fortgelassen.

Die bekannten Formeln der elliptischen Bewegung geben,

$$r r' = k \sqrt{a} \cdot e \sin E,$$

und daher

$$r r' - r_0 r'_0 = k \sqrt{a} \cdot e (\sin E - \sin E_0)$$

$$= R k \sqrt{a} \cdot e \sin g \cos G = 2k \sqrt{a} \cdot \sin g \cos h = k \sqrt{a} (\sin \varepsilon - \sin \varepsilon').$$

Benutzt man diesen Ausdruck und den *Lambertschen* Ausdruck der Zeit t , so erhält man für V einen ganz ähnlichen Ausdruck, wie für t ,

$$V = k \sqrt{a} [\varepsilon + \sin \varepsilon - (\varepsilon' + \sin \varepsilon')],$$

welcher sich von dem Ausdrucke von $\frac{k^2}{a} t$ nur in dem Zeichen der Sinus unterscheidet. Nennt man ρ die Sehne der Bahn, welche den Anfangs- und Endpunct verbindet, so hat man nach den von *Gaußs* am angeführten Orte gegebenen Formeln:

$$\sin^2 \frac{1}{2} \varepsilon = \frac{r + r_0 + \rho}{4a}, \quad \sin^2 \frac{1}{2} \varepsilon' = \frac{r + r_0 - \rho}{4a},$$

wo

$$r^2 = x^2 + y^2 + z^2, \quad r_0^2 = x_0^2 + y_0^2 + z_0^2, \\ \rho^2 = (x - x_0)^2 + (y - y_0)^2 + (z - z_0)^2.$$

Vermittelst dieser Formeln wird V , so wie t , durch die Coordinaten des Anfangspunctes und Endpunctes und die große Achse ausgedrückt. Der hier gegebene Ausdruck von V kommt mit demjenigen überein, welchen *Hamilton* auf anderm Wege gefunden hat.

Wenn man in den angegebenen Ausdruck von V alle Größen außer k und a variirt, so erhält man

$$\delta V = 2k \sqrt{a} [\cos^2 \frac{1}{2} \varepsilon \cdot \delta \varepsilon - \cos^2 \frac{1}{2} \varepsilon' \cdot \delta \varepsilon'].$$

Es ist aber

$$\sin \frac{1}{2} \varepsilon \cos \frac{1}{2} \varepsilon \cdot \delta \varepsilon = \frac{\delta r + \delta r_0 + \delta \varrho}{4a}, \quad \sin \frac{1}{2} \varepsilon' \cos \frac{1}{2} \varepsilon' \cdot \delta \varepsilon' = \frac{\delta r + \delta r_0 - \delta \varrho}{4a}.$$

Bemerkt man daher die Gleichung:

$$\cotang \frac{1}{2} \varepsilon - \cotang \frac{1}{2} \varepsilon' = - \frac{\sin \frac{1}{2} (\varepsilon - \varepsilon')}{\sin \frac{1}{2} \varepsilon \sin \frac{1}{2} \varepsilon'} = \frac{-\sin g}{\sin \frac{1}{2} \varepsilon \sin \frac{1}{2} \varepsilon'},$$

$$\cotang \frac{1}{2} \varepsilon + \cotang \frac{1}{2} \varepsilon' = \frac{\sin \frac{1}{2} (\varepsilon + \varepsilon')}{\sin \frac{1}{2} \varepsilon \sin \frac{1}{2} \varepsilon'} = \frac{\sin h}{\sin \frac{1}{2} \varepsilon \sin \frac{1}{2} \varepsilon'},$$

so erhält man

$$\delta V = \frac{k[\sin h \delta \varrho - \sin g (\delta r + \delta r_0)]}{2\sqrt{a} \sin \frac{1}{2} \varepsilon \sin \frac{1}{2} \varepsilon'}.$$

Für den Nenner kann man in diesem Ausdruck zufolge der obigen Formeln auch setzen:

$$2\sqrt{a} \sin \frac{1}{2} \varepsilon \sin \frac{1}{2} \varepsilon' = \frac{\sqrt{[(r+r_0)^2 - \varrho^2]}}{2\sqrt{a}}.$$

Führt man in diese Formel den von beiden *radii vectores* r und r_0 gebildeten Winkel ein, den wir mit *Gaus's* $2f$ nennen wollen, so hat man:

$$r^2 + r_0^2 - \varrho^2 = 2rr_0 \cos 2f,$$

und daher

$$2\sqrt{a} \sin \frac{1}{2} \varepsilon \sin \frac{1}{2} \varepsilon' = \frac{\cos f}{\sqrt{a}} \sqrt{(rr_0)}.$$

Hiernach erhalten wir für die Variation von V den Ausdruck:

$$\delta V = \frac{k\sqrt{a} [\sin h \delta \varrho - \sin g (\delta r + \delta r_0)]}{\cos f \sqrt{(rr_0)}},$$

in welcher Formel man auch einen der Winkel g , h durch den andern mittelst der Gleichung

$$\varrho = 2a \sin g \sin h,$$

welche sich aus den obigen Formeln leicht ableitet, ersetzen kann.

Der vorstehende Ausdruck der Variation von V ergibt sogleich die Werthe der nach den Coordinaten-Achsen zerlegten Geschwindigkeiten des Anfangs- und Endpunctes. Man erhält nämlich, wenn man ϱ , r , r_0 durch die Coordinaten ausdrückt,

$$x' = \frac{\partial V}{\partial x} = \frac{k\sqrt{a}}{\cos f \sqrt{(rr_0)}} \left[\frac{x-x_0}{\varrho} \sin h - \frac{x}{r} \sin g \right],$$

$$y' = \frac{\partial V}{\partial y} = \frac{k\sqrt{a}}{\cos f \sqrt{(rr_0)}} \left[\frac{y-y_0}{\varrho} \sin h - \frac{y}{r} \sin g \right],$$

$$z' = \frac{\partial V}{\partial z} = \frac{k\sqrt{a}}{\cos f \sqrt{(rr_0)}} \left[\frac{z-z_0}{\varrho} \sin h - \frac{z}{r} \sin g \right],$$

$$\begin{aligned} x'_0 &= -\frac{\partial \mathcal{V}}{\partial x_0} = \frac{k\sqrt{a}}{\cos f \sqrt{(rr_0)}} \left[\frac{x-x_0}{\varrho} \sin h + \frac{x_0}{r_0} \sin g \right], \\ y'_0 &= -\frac{\partial \mathcal{V}}{\partial y_0} = \frac{k\sqrt{a}}{\cos f \sqrt{(rr_0)}} \left[\frac{y-y_0}{\varrho} \sin h + \frac{y_0}{r_0} \sin g \right], \\ z'_0 &= -\frac{\partial \mathcal{V}}{\partial z_0} = \frac{k\sqrt{a}}{\cos f \sqrt{(rr_0)}} \left[\frac{z-z_0}{\varrho} \sin h + \frac{z_0}{r_0} \sin g \right]. \end{aligned}$$

Nennt man b die halbe kleine Achse, und bemerkt die von *Gauß* ebenfalls gegebene Gleichung:

$$b \sin g = \sin f \sqrt{(rr_0)},$$

und setzt den halben Parameter $\frac{b^2}{a} = p$, so leitet man aus diesen Formeln auch noch leicht die folgenden ab,

$$\begin{aligned} x' - x'_0 &= -\frac{k \operatorname{tang} f}{\sqrt{p}} \left(\frac{x}{r} + \frac{x_0}{r_0} \right), \\ y' - y'_0 &= -\frac{k \operatorname{tang} f}{\sqrt{p}} \left(\frac{y}{r} + \frac{y_0}{r_0} \right), \\ z' - z'_0 &= -\frac{k \operatorname{tang} f}{\sqrt{p}} \left(\frac{z}{r} + \frac{z_0}{r_0} \right), \end{aligned}$$

woraus nach einigen Reductionen:

$$\sqrt{[(x' - x'_0)^2 + (y' - y'_0)^2 + (z' - z'_0)^2]} = \frac{2k \sin f}{\sqrt{p}},$$

welche Formeln ich ihrer Einfachheit wegen hinzugefügt habe. Ich bemerke noch, daß die Größen $\frac{x}{r} + \frac{x_0}{r_0}$, $\frac{y}{r} + \frac{y_0}{r_0}$, $\frac{z}{r} + \frac{z_0}{r_0}$ gleich sind der Größe $2 \cos f$ multiplicirt in die Cosinuse der Winkel, welche die den Winkel der *radii vectores* halbirende Linie mit den Coordinaten-Achsen bildet.

Den für \mathcal{V} gefundenen Ausdruck kann man vermittelst der Gleichung

$$t = \frac{\partial \mathcal{V}}{\partial h} = -\frac{\partial \mathcal{V}}{\partial \cdot \frac{k^2}{2a}} = \frac{2a^2}{k^2} \cdot \frac{\partial \mathcal{V}}{\partial a}$$

prüfen. Nimmt man die partiellen Differentialen nach a , so erhält man aus dem Ausdrucke

$$\mathcal{V} = k\sqrt{a} [\varepsilon + \sin \varepsilon - (\varepsilon' + \sin \varepsilon')]$$

die Gleichung:

$$\frac{\partial \mathcal{V}}{\partial a} = 2k\sqrt{a} \left[\cos^2 \frac{1}{2} \varepsilon \frac{\partial \varepsilon}{\partial a} - \cos^2 \frac{1}{2} \varepsilon' \frac{\partial \varepsilon'}{\partial a} \right] + \frac{1}{2a} \mathcal{V}.$$

Aus den Gleichungen

$$\sin^2 \frac{1}{2} \varepsilon = \frac{r+r_0+\varrho}{4a}, \quad \sin^2 \frac{1}{2} \varepsilon' = \frac{r+r_0-\varrho}{4a}$$

folgt aber:

$$\cos \frac{1}{2} \varepsilon \frac{\partial \varepsilon}{\partial a} = \frac{-\sin \frac{1}{2} \varepsilon}{a}, \quad \cos \frac{1}{2} \varepsilon' \frac{\partial \varepsilon'}{\partial a} = \frac{-\sin \frac{1}{2} \varepsilon'}{a},$$

wodurch die vorige Gleichung sich in folgende verwandelt:

$$\frac{\partial V}{\partial a} = \frac{-k}{\sqrt{a}} (\sin \varepsilon - \sin \varepsilon') + \frac{V}{2a} = \frac{k}{2\sqrt{a}} [\varepsilon - \varepsilon' - (\sin \varepsilon - \sin \varepsilon')] = \frac{k^2}{2a^2} t,$$

was zu beweisen war.

Die partielle Differentialgleichung, auf deren vollständige Integration die Bewegung eines sich gegenseitig anziehenden und von festen Punkten angezogenen Systemes Punkte zurückgeführt werden kann, war

$$\frac{1}{2} \sum \frac{1}{m_i} \left[\left(\frac{\partial V}{\partial x_i} \right)^2 + \left(\frac{\partial V}{\partial y_i} \right)^2 + \left(\frac{\partial V}{\partial z_i} \right)^2 \right] = U + h.$$

Für unsern Fall folgt hieraus die partielle Differentialgleichung, auf deren vollständige Integration die Bewegung eines Planeten um die Sonne zurückkommt:

$$\frac{1}{2} \left[\left(\frac{\partial V}{\partial x} \right)^2 + \left(\frac{\partial V}{\partial y} \right)^2 + \left(\frac{\partial V}{\partial z} \right)^2 \right] = k^2 \left[\frac{1}{\sqrt{(x^2 + y^2 + z^2)}} - \frac{1}{2a} \right] = k^2 \left(\frac{1}{r} - \frac{1}{2a} \right).$$

Ich will jetzt zeigen, daß der für V angegebene Ausdruck in der That dieser partiellen Differentialgleichung Genüge leistet.

Benutzt man nämlich die oben für $\frac{\partial V}{\partial x}$, $\frac{\partial V}{\partial y}$, $\frac{\partial V}{\partial z}$ gefundenen Werthe, und bemerkt die Gleichungen:

$$x(x - x_0) + y(y - y_0) + z(z - r_0) = r^2 - r r_0 \cos 2f, \quad \sin g \sin h = \frac{r}{2a},$$

so erhält man

$$\left[\left(\frac{\partial V}{\partial x} \right)^2 + \left(\frac{\partial V}{\partial y} \right)^2 + \left(\frac{\partial V}{\partial z} \right)^2 \right] = \frac{k^2 a}{\cos^2 f \cdot r r_0} \left[\sin^2 h + \sin^2 g - \frac{r - r_0 \cos 2f}{a} \right].$$

Es ist aber

$$\begin{aligned} \sin^2 h + \sin^2 g &= 2 \left[\sin^2 \frac{\varepsilon}{2} \cos^2 \frac{\varepsilon'}{2} + \sin^2 \frac{\varepsilon'}{2} \cos^2 \frac{\varepsilon}{2} \right] \\ &= 2 \left[\sin^2 \frac{\varepsilon}{2} + \sin^2 \frac{\varepsilon'}{2} \right] - 4 \sin^2 \frac{\varepsilon}{2} \sin^2 \frac{\varepsilon'}{2}, \end{aligned}$$

oder nach den oben angegebenen Formeln:

$$\sin^2 h + \sin^2 g = \frac{r + r_0}{a} - \frac{\cos^2 f \cdot r r_0}{a^2},$$

und daher

$$a(\sin^2 h + \sin^2 g) - (r - r_0 \cos 2\varphi) = r_0 \cos^2 f \left[2 - \frac{r}{a} \right],$$

wodurch man erhält:

$$\frac{1}{2} \left[\left(\frac{\partial V}{\partial x} \right)^2 + \left(\frac{\partial V}{\partial y} \right)^2 + \left(\frac{\partial V}{\partial z} \right)^2 \right] = k^2 \left[\frac{1}{r} - \frac{1}{2a} \right],$$

wie verlangt wurde. Gleichzeitig sehn wir auf diese Weise, daß die für x' , y' , z' gegebenen Werthe der Gleichung für die lebendige Kraft genügen.

Für die parabolische Bewegung verschwindet die Constante, die im Satze von der Erhaltung der lebendigen Kraft zur Kräftefunction hinzukommt, oder es wird $a = \infty$. Die Winkel ε , ε' , h , g werden unendlich klein, von der Ordnung $\frac{1}{\sqrt{a}}$. Man erhält daher für diesen Fall aus den obigen Formeln:

$$\sqrt{a} \cdot \varepsilon = \sqrt{(r+r_0+\varrho)}, \quad \sqrt{a} \cdot \varepsilon' = \sqrt{(r+r_0-\varrho)},$$

ferner

$$\sqrt{a^3} [\varepsilon - \sin \varepsilon] = \frac{1}{5} \cdot \sqrt{a^3} \cdot \varepsilon^3 = [r+r_0+\varrho]^{\frac{3}{2}},$$

$$\sqrt{a^3} [\varepsilon' - \sin \varepsilon'] = \frac{1}{5} \cdot \sqrt{a^3} \cdot \varepsilon'^3 = [r+r_0-\varrho]^{\frac{3}{2}},$$

wodurch die für V und t angegebenen Ausdrücken folgende Form annehmen:

$$V = 2k [\sqrt{(r+r_0+\varrho)} - \sqrt{(r+r_0-\varrho)}],$$

$$t = \frac{1}{6k} \left[(r+r_0+\varrho)^{\frac{3}{2}} - (r+r_0-\varrho)^{\frac{3}{2}} \right],$$

welches letztere der bekannte Ausdruck der Zeit in der parabolischen Bewegung eines Kometen ist. Setzt man der Kürze halber:

$$\frac{1}{\sqrt{(r+r_0-\varrho)}} + \frac{1}{\sqrt{(r+r_0+\varrho)}} = A, \quad \frac{1}{\sqrt{(r+r_0-\varrho)}} - \frac{1}{\sqrt{(r+r_0+\varrho)}} = B,$$

so erhält man hierans:

$$x' = \frac{\partial V}{\partial x} = k \left[\frac{x-x_0}{\varrho} A - \frac{x}{r} B \right], \quad x'_0 = -\frac{\partial V}{\partial x_0} = k \left[\frac{x-x_0}{\varrho} A + \frac{x_0}{r_0} B \right],$$

$$y' = \frac{\partial V}{\partial y} = k \left[\frac{y-y_0}{\varrho} A - \frac{y}{r} B \right], \quad y'_0 = -\frac{\partial V}{\partial y_0} = k \left[\frac{y-y_0}{\varrho} A + \frac{y_0}{r_0} B \right],$$

$$z' = \frac{\partial V}{\partial z} = k \left[\frac{z-z_0}{\varrho} A - \frac{z}{r} B \right], \quad z'_0 = -\frac{\partial V}{\partial z_0} = k \left[\frac{z-z_0}{\varrho} A + \frac{z_0}{r_0} B \right].$$

Hamilton giebt den Ausdrücken von t und V noch eine besondere Form, welche ich ebenfalls hersetzen will. Da nämlich ε' aus ε erhalten wird, wenn ich $-\varrho$ statt ϱ schreibe, so kann ich den Werth von V so ausdrücken:

$$V = k \sqrt{a} \int_{-\varrho}^{+\varrho} (1 + \cos \varepsilon) \frac{\partial \varepsilon}{\partial \varrho} \cdot \partial \varrho,$$

indem ich a , r , r_0 als constant und nur ϱ während der Integration als veränderlich annehme. Da aber

$$\sin^2 \frac{1}{2} \varepsilon = \frac{r+r_0+\varrho}{4a},$$

so wird

$$\sin \frac{1}{2} \varepsilon \cos \frac{1}{2} \varepsilon \frac{\partial \varepsilon}{\partial \varrho} = \frac{1}{4a},$$

und daher

$$(1 + \cos \varepsilon) \frac{\partial \varepsilon}{\partial \rho} = \cos^2 \frac{1}{2} \varepsilon \frac{\partial \varepsilon}{\partial \rho} = \frac{\cos \frac{1}{2} \varepsilon}{2a \sin \frac{1}{2} \varepsilon} = \frac{1}{2a} \sqrt{\left[\frac{4a}{r+r_0+\rho} - 1 \right]}.$$

Hieraus folgt:

$$\begin{aligned} \mathcal{V} &= k \int_{-\varrho}^{+\varrho} \left[\frac{1}{r+r_0+\rho} - \frac{1}{4a} \right]^{\frac{1}{2}} \partial \varrho, \\ t &= \frac{2a^2}{k^2} \cdot \frac{\partial \mathcal{V}}{\partial a} = \frac{1}{4k} \int_{-\varrho}^{+\varrho} \left[\frac{1}{r+r_0+\rho} - \frac{1}{4a} \right]^{-\frac{1}{2}} \partial \varrho, \end{aligned}$$

welches die von *Hamilton* gegebenen Ausdrücke sind. Setzt man in ihnen $a = \infty$ oder negativ, so erhält man die Formeln für die parabolische oder hyperbolische Bewegung.

8.

Nachdem wir im Vorigen gesehen haben, daß für den Fall der Bewegung eines freien Systemes von n materiellen Punkten, auf welche nur innere Anziehungs- oder Abstofsungskräfte wirken, das System von $3n$ gewöhnlichen Differentialgleichungen zweiter Ordnung durch eine einzige partielle Differentialgleichung vollkommen ersetzt wird, von welcher man nur irgend eine vollständige Lösung zu kennen braucht, so fragt sich, welche Mittel die heutige Analysis zur Auffindung einer solchen Lösung besitzt, und ob durch solche Zurückführung nach den bisherigen Kenntnissen etwas gewonnen ist.

So viel mir bekannt ist, ist alles wesentliche, was man über die Integration der partiellen Differentialgleichung erster Ordnung weiß, in demjenigen enthalten, was *Lagrange* darüber in seinen Vorlesungen über die Functionenrechnung sagt, und in einer Abhandlung von *Pfaff* in den Abhandlungen der Berliner Akademie der Wissenschaften vom J. 1814. *Lagrange* beschränkt seine Untersuchungen auf die partiellen Differentialgleichungen erster Ordnung zwischen drei Variablen, von denen eine als Function der beiden andern, welche als unabhängig betrachtet werden, zu bestimmen ist. Die *Pfaff'sche* Methode, welche sich auf die partiellen Differentialgleichungen erster Ordnung zwischen jeder beliebigen Anzahl Variablen erstreckt, habe ich im 2ten Bande dieses Journals auf eine etwas mehr symmetrische und übersichtliche Art darzustellen gesucht, ohne jedoch zu derselben etwas wesentlich neues hinzuzufügen. *Pfaff* verläßt in der angeführten Abhandlung den von *Lagrange* eingeschlagenen Weg, dessen Verfolgung für mehr als drei Variablen seiner Meinung nach unübersteiglichen Hindernissen unterliegt. Er betrachtet die Aufgabe unter einem

ganz neuen Gesichtspunct als einen besondern Fall einer viel allgemeineren, deren vollständige Lösung ihm gelingt. Es sei nämlich x eine Function der n Variablen x_1, x_2, \dots, x_n , und p_1, p_2, \dots, p_n ihre nach diesen Variablen genommenen partiellen Differentialquotienten, so ist eine Gleichung von der Form

$$0 = \varphi(x, x_1, x_2, \dots, x_n, p_1, p_2, \dots, p_n)$$

der allgemeinste Ausdruck einer partiellen Differentialgleichung erster Ordnung zwischen $n + 1$ Variablen. Denkt man sich vermittelt dieser Gleichung p_n als Function der übrigen $2n$ Größen $x, x_1, x_2, \dots, x_n, p_1, p_2, \dots, p_{n-1}$ bestimmt, so kommt es darauf an, die zwischen diesen $2n$ Größen Statt habende Gleichung

$$dx = p_1 dx_1 + p_2 dx_2 + \dots + p_{n-1} dx_{n-1} + p_n dx_n$$

durch ein System von n Gleichungen zu integriren. Ist nämlich x eine Function von x_1, x_2, \dots, x_n , so sind auch seine nach diesen Größen genommenen partiellen Differentialquotienten p_1, p_2, \dots, p_n Functionen derselben, oder es giebt zwischen den $2n + 1$ Größen $x, x_1, x_2, \dots, x_n, p_1, p_2, \dots, p_n$ eine Anzahl von $n + 1$ Gleichungen, von denen eine $\varphi = 0$ gegeben ist, so daß also, wenn vermittelt dieser letztern Gleichung p_n durch die übrigen Größen ausgedrückt wird, noch n Gleichungen zwischen den $2n$ Größen $x, x_1, x_2, \dots, x_n, p_1, p_2, \dots, p_{n-1}$ zu finden sind, welche der vorstehenden Differentialgleichung Genüge leisten müssen. Pfaff betrachtet die allgemeinste Form einer gewöhnlichen lineären Differentialgleichung erster Ordnung zwischen $2n$ Variablen $x, x_1, x_2, \dots, x_{2n-1}$,

$$0 = X dx + X_1 dx_1 + \dots + X_{2n-1} dx_{2n-1},$$

in welcher X, X_1, \dots, X_{2n-1} beliebige Functionen dieser $2n$ Variablen sind. Diese reducirt sich auf die vorige für den speciellen Fall, wo

$$X_{n+1} = X_{n+2} = \dots = X_{2n-1} = 0,$$

wenn man überdies statt $-\frac{X_1}{X}, -\frac{X_2}{X}, \dots, -\frac{X_n}{X}$ die Größen p_1, p_2, \dots, p_n schreibt, von denen man p_1, p_2, \dots, p_{n-1} nebst x_1, x_2, \dots, x_{n-1} als die unabhängigen Variablen betrachtet, und p_n als eine gegebene Function derselben, so daß also die Coefficienten p_1, p_2, \dots, p_{n-1} zu gleicher Zeit die Stelle der $n-1$ unabhängigen Variablen $x_{n+1}, x_{n+2}, \dots, x_{2n-1}$ vertreten. Pfaff stellt sich zunächst die Aufgabe, die $2n$ Variablen durch eine derselben, z. B. x_{2n-1} und durch $2n-1$ andere $a_1, a_2, \dots, a_{2n-1}$ auszudrücken, so daß, wenn man die gegebene Differentialgleichung

$$0 = X dx + X_1 dx_1 + \dots + X_{2n-1} dx_{2n-1}$$

durch diese neuen Variablen darstellt, der in dx_{2n-1} multiplirte Ausdruck verschwindet, und in den in die übrigen Differentialen $da_1, da_2, \dots da_{2n-1}$ multiplicirten Ausdrücken die Größe x_{2n-1} selber nur in einem allen gemeinschaftlichen Factor vorkommt, wodurch sich nach geschעהer Division mit diesem gemeinschaftlichen Factor die Differentialgleichung auf eine andere, bloß zwischen $2n-1$ Größen $a_1, a_2, \dots a_{2n-1}$ reducirt. Er zeigt, daß dieses immer möglich ist, und daß man die zu machenden Substitutionen findet, wenn man ein System von $2n-1$ gewöhnlichen Differentialgleichungen erster Ordnung, zwischen den $2n$ Variablen $x, x_1, \dots \dots x_{2n-1}$, welches er aufstellt, vollständig integrirt, und die Ausdrücke der willkürlichen Constanten durch $x, x_1, \dots x_{2n-1}$, wie sie sich durch die $2n-1$ Integralgleichungen ergeben, für die neu einzuführenden Größen $a_1, a_2, \dots a_{2n-1}$ annimmt. Es ist so der merkwürdige Satz gefunden, daß sich jede lineäre gewöhnliche Differentialgleichung zwischen einer geraden Zahl Variablen in eine andere transformiren läßt, welche nur die nächst niedrige ungerade Zahl Variablen enthält. Aber es läßt sich nicht eben so eine lineäre gewöhnliche Differentialgleichung zwischen einer ungeraden Zahl Variablen in eine andere transformiren, welche nur die nächst niedrige gerade Zahl Variablen enthält, sondern es ist hierzu, wenn es möglich sein soll, eine bestimmte Bedingungsgleichung zwischen den Coefficienten der Differentialgleichung erforderlich. Um daher das gefundene Theorem zu einer weitem Reduction anwenden zu können, setzt *Pfaff* eine der neu eingeführten Größen, z. B. a_{2n-1} einer Constante gleich, wodurch die Differentialgleichung zwischen nur $2n-2$ Variablen wird, die er nach derselben Methode auf eine zwischen nur $2n-3$ Variablen $b_1, b_2, \dots b_{2n-3}$ reducirt, von welchen er wieder eine, z. B. b_{2n-3} , einer Constante gleich setzt und die Differentialgleichung die dann zwischen $2n-4$ Variablen ist, auf eine zwischen nur $2n-5$ Variablen $c_1, c_2, \dots \dots c_{2n-5}$ reducirt, von denen er wieder eine z. B. c_{2n-5} einer willkürlichen Constante gleich setzt, und so fort, bis die Aufgabe schließlich auf die Integration einer gewöhnlichen Differentialgleichung erster Ordnung zwischen zwei Variablen zurückkommt, deren Integration wieder eine willkürliche Constante einführt. Auf diese Weise integrirt *Pfaff* die vorgelegte Differentialgleichung dadurch, daß er nach und nach n Ausdrücke $a_{2n-1}, b_{2n-3}, c_{2n-5}$ u. s. w., willkürlichen Constanten gleich setzt, oder er

zeigt, daß sich jede lineäre gewöhnliche Differentialgleichung erster Ordnung zwischen $2n$ Variablen durch ein System von n endlichen Integralen, mit n willkürlichen Constanten integriren läßt. Kennt man ein solches System, so leitet *Pfaff* daraus die allgemeinste Lösung ab, mit einer willkürlichen Function von $n-1$ Größen, indem er eine der willkürlichen Constanten die wir $\alpha_1, \alpha_2, \dots, \alpha_n$ nennen wollen, z. B. α_n als willkürliche Function der übrigen setzt, und diese selbst als veränderliche Größen betrachtet; man erhält dann eine Differentialgleichung von der Form:

$X dx + X_1 dx_1 + \dots + X_{2n-1} dx_{2n-1} = \Pi_1 d\alpha_1 + \Pi_2 d\alpha_2 \dots + \Pi_{n-1} d\alpha_{n-1}$,
welche sich auf die gegebene reducirt, wenn man $\alpha_1, \alpha_2, \dots, \alpha_{n-1}$ als Functionen von $x, x_1, x_2, \dots, x_{2n-1}$ durch die $n-1$ Gleichungen:

$$\Pi_1 = 0, \quad \Pi_2 = 0, \quad \dots \quad \Pi_{n-1} = 0$$

bestimmt. Behandelt man nach dieser allgemeinen Methode die Gleichung:

$$dx = p_1 dx_1 + p_2 dx_2 \dots + p_{n-1} dx_{n-1} + p_n dx_n,$$

in welcher p_n durch die gegebene partielle Differentialgleichung als Function der übrigen Größen bestimmt ist, so erhält man n Gleichungen, die, wenn man daraus die $n-1$ Größen p_1, p_2, \dots, p_{n-1} eliminirt, die gesuchte endliche Integralgleichung geben. Dieses ist alles, was meines Wissens über die Integration der partiellen Differentialgleichungen erster Ordnung bekannt war, wenn die Zahl der Variablen drei übersteigt.

Von den n verschiedenen Systemen gewöhnlicher Differentialgleichungen, welche man nach dieser Methode nach einander aufzustellen, und jedes vollständig zu integriren hat, einem von $2n-1$ Differentialgleichungen zwischen $2n$ Variablen, einem von $2n-3$ Differentialgleichungen zwischen $2n-2$ Variablen, und so fort bis zu einer Differentialgleichung zwischen 2 Variablen, kann nur das erste System allgemein angegeben werden, weil in dieser Methode die Aufstellung jedes folgenden die bereits ausgeführte vollständige Integration des zunächst vorhergehenden Systems postulirt. Setzt man der Kürze halber

$$(\alpha, \beta) = \frac{\partial X_\alpha}{\partial x_\beta} - \frac{\partial X_\beta}{\partial x_\alpha},$$

so wird dieses erste System gewöhnlicher Differentialgleichungen in der Form, auf welche ich sie am angeführten Orte (*Crelle Journal* B. II. S. 353) gebracht habe, wenn man noch ein neues Differentiale dV einführt,

$$\begin{aligned}
 0 &= -dx_1 - \frac{\partial p_n}{\partial p_1} dx_n, \\
 0 &= -dx_2 - \frac{\partial p_n}{\partial p_2} dx_n, \\
 &\dots \dots \dots \\
 0 &= -dx_{n-1} - \frac{\partial p_n}{\partial p_{n-1}} dx_n.
 \end{aligned}$$

Aus diesen Gleichungen erhält man, wenn man für dV mittelst der ersten überall dx_n einführt, und in der $(n+1)$ ten $dx_1, \dots, dx_{n-1}, dp_1, \dots, dp_{n-1}$ mittelst der übrigen Gleichungen eliminirt:

$$\begin{aligned}
 dx_1 &= -\frac{\partial p_n}{\partial p_1} dx_n, \\
 dx_2 &= -\frac{\partial p_n}{\partial p_2} dx_n, \\
 &\dots \dots \dots \\
 dx_{n-1} &= -\frac{\partial p_n}{\partial p_{n-1}} dx_n, \\
 dp_1 &= \left[\frac{\partial p_n}{\partial x_1} + \frac{\partial p_n}{\partial x} p_1 \right] dx_n, \\
 dp_2 &= \left[\frac{\partial p_n}{\partial x_2} + \frac{\partial p_n}{\partial x} p_2 \right] dx_n, \\
 &\dots \dots \dots \\
 dp_{n-1} &= \left[\frac{\partial p_n}{\partial x_{n-1}} + \frac{\partial p_n}{\partial x} p_{n-1} \right] dx_n, \\
 dx &= \left[p_n - p_1 \frac{\partial p_n}{\partial p_1} - p_2 \frac{\partial p_n}{\partial p_2} \dots - p_{n-1} \frac{\partial p_n}{\partial p_{n-1}} \right] dx_n.
 \end{aligned}$$

Wenn die gegebene partielle Differentialgleichung

$$\Phi(x, x_1, \dots, x_n, p_1, \dots, p_n) = 0$$

ist, so werden

$$\frac{\partial p_n}{\partial x_i} = -\frac{\frac{\partial \Phi}{\partial x_i}}{\frac{\partial \Phi}{\partial p_n}}, \quad \frac{\partial p_n}{\partial p_i} = -\frac{\frac{\partial \Phi}{\partial p_i}}{\frac{\partial \Phi}{\partial p_n}}.$$

Die vorstehenden Gleichungen verwandeln sich daher, wenn man der Symmetrie wegen ein neues Differentiale dt einführt, in folgende:

$$\begin{aligned} \frac{dx_1}{dt} &= \frac{\partial \varphi}{\partial p_1}, & -\frac{dp_1}{dt} &= \frac{\partial \varphi}{\partial x_1} + p_1 \frac{\partial \varphi}{\partial x}, \\ \frac{dx_2}{dt} &= \frac{\partial \varphi}{\partial p_2}, & -\frac{dp_2}{dt} &= \frac{\partial \varphi}{\partial x^2} + p_2 \frac{\partial \varphi}{\partial x}, \\ &\dots & & \dots \\ \frac{dx_n}{dt} &= \frac{\partial \varphi}{\partial p_n}, & -\frac{dp_n}{dt} &= \frac{\partial \varphi}{\partial x_n} + p_n \frac{\partial \varphi}{\partial x}, \\ \frac{dx}{dt} &= p_1 \frac{\partial \varphi}{\partial p_1} + p_2 \frac{\partial \varphi}{\partial p_2} \dots + p_n \frac{\partial \varphi}{\partial p_n}. \end{aligned}$$

Wenn die partielle Differentialgleichung die gesuchte Function nicht selber enthält, so wird $\frac{\partial \varphi}{\partial x} = 0$, wodurch in den Gleichungen rechter Hand die in diese Gröfse multiplicirten Terme verschwinden. Wir wollen diese allgemeinen Formeln auf die partielle Differentialgleichung

$$\frac{1}{2} \sum \frac{1}{m_i} \left[\left(\frac{\partial V}{\partial x_i} \right)^2 + \left(\frac{\partial V}{\partial y_i} \right)^2 + \left(\frac{\partial V}{\partial z_i} \right)^2 \right] = U + h$$

anwenden, in welcher die $3n$ Gröfsen x_i, y_i, z_i die unabhängigen Variabeln, V die gesuchte Function, die in der partiellen Differentialgleichung nicht selber vorkommt, U eine blofse Function der Gröfsen x_i, y_i, z_i , und h eine Constante ist. Setzt man

$$\frac{\partial V}{\partial x_i} = p_i, \quad \frac{\partial V}{\partial y_i} = q_i, \quad \frac{\partial V}{\partial z_i} = r_i,$$

so wird die partielle Differentialgleichung:

$$0 = \Phi = \frac{1}{2} \sum \frac{1}{m_i} [p_i^2 + q_i^2 + r_i^2] - U - h,$$

und das Behufs ihrer Integration vollständig zu integrirende System von $6n$ gewöhnlichen Differentialgleichungen erster Ordnung:

$$\begin{aligned} \frac{dx_i}{dt} &= \frac{\partial \varphi}{\partial p_i} = \frac{1}{m_i} p_i, & \frac{dp_i}{dt} &= -\frac{\partial \varphi}{\partial x_i} = \frac{\partial U}{\partial x_i}, \\ \frac{dy_i}{dt} &= \frac{\partial \varphi}{\partial q_i} = \frac{1}{m_i} q_i, & \frac{dq_i}{dt} &= -\frac{\partial \varphi}{\partial y_i} = \frac{\partial U}{\partial y_i}, \\ \frac{dz_i}{dt} &= \frac{\partial \varphi}{\partial r_i} = \frac{1}{m_i} r_i, & \frac{dr_i}{dt} &= -\frac{\partial \varphi}{\partial z_i} = \frac{\partial U}{\partial z_i}; \end{aligned}$$

welches, wie man leicht sieht, die Differentialgleichungen der Bewegung sind. Man kann nämlich jedes System gewöhnlicher Differentialgleichung der 2ten Ordnung als ein System von noch einmal so vielen Differentialgleichungen der 1sten Ordnung darstellen, wenn man die Differentialquotienten der 1sten Ordnung als neue Variabeln betrachtet. So lassen sich für den hier betrachteten Fall, wenn man

$$m_i \frac{dx_i}{dt} = p_i, \quad m_i \frac{dy_i}{dt} = q_i, \quad m_i \frac{dz_i}{dt} = r_i,$$

setzt, die $3n$ Differentialgleichungen der Bewegung,

$$m_i \frac{d^2 x_i}{dt^2} = \frac{\partial U}{\partial x_i}, \quad m_i \frac{d^2 y_i}{dt^2} = \frac{\partial U}{\partial y_i}, \quad m_i \frac{d^2 z_i}{dt^2} = \frac{\partial U}{\partial z_i},$$

welche von der 2ten Ordnung sind, als ein System von $6n$ Differentialgleichungen 1ster Ordnung:

$$\begin{aligned} m_i \frac{dx_i}{dt} &= p_i, & m_i \frac{dy_i}{dt} &= q_i, & m_i \frac{dz_i}{dt} &= r_i, \\ \frac{dp_i}{dt} &= \frac{\partial U}{\partial x_i}, & \frac{dq_i}{dt} &= \frac{\partial U}{\partial y_i}, & \frac{dr_i}{dt} &= \frac{\partial U}{\partial z_i}, \end{aligned}$$

darstellen, welches die obigen Gleichungen sind.

Will man die allgemeinen Formeln auf die andere Gleichung *Hamiltons*

$$\frac{\partial S}{\partial t} + \frac{1}{2} \sum \frac{1}{m_i} \left[\left(\frac{\partial S}{\partial x_i} \right)^2 + \left(\frac{\partial S}{\partial y_i} \right)^2 + \left(\frac{\partial S}{\partial z_i} \right)^2 \right] = U$$

anwenden, so hat man hier eine neue unabhängige Variable t ; setzt man wieder

$$\frac{\partial S}{\partial x_i} = p_i, \quad \frac{\partial S}{\partial y_i} = q_i, \quad \frac{\partial S}{\partial z_i} = r_i,$$

und das nach t genommene partielle Differentiale

$$\frac{\partial S}{\partial t} = -H,$$

so wird die partielle Differentialgleichung:

$$0 = \frac{1}{2} \sum \frac{1}{m_i} [p_i^2 + q_i^2 + r_i^2] - H - U = \Phi.$$

Schreibt man in den allgemeinen Formeln dT für das dort eingeführte Differentiale dt , da der Buchstabe t hier bereits in einer andern Bedeutung vorkommt, so erhält man nach den allgemeinen Formeln die vorigen Gleichungen, in welchen nur dT statt dt zu setzen ist, und außerdem noch die Gleichung:

$$\frac{dt}{dT} = -\frac{\partial \Phi}{\partial H} = 1, \quad \text{oder} \quad dT = dt,$$

welche zeigt, daß man genau wieder die vorigen Gleichungen, oder die Differentialgleichungen der Bewegung erhält.

Wenn daher die Differentialgleichungen der Bewegung durch die neue Methode *Hamiltons* auf die Integration einer partiellen Differentialgleichung erster Ordnung zurückgeführt werden, so besteht, wie ich im Vorigen gezeigt habe, die ganze Kenntniß die wir bis jetzt über die

Integration der partiellen Differentialgleichungen erster Ordnung wenigstens für den Fall von mehr als drei Variabeln besitzen, darin, die Integration dieser partiellen Differentialgleichung wieder auf die Integration der Differentialgleichungen der Bewegung zurückzuführen. Ja es ist die vollständige Integration der Differentialgleichungen der Bewegung nach der von mir auseinandergesetzten *Pfaff'schen* Theorie nur ein erster Schritt zur Integration der partiellen Differentialgleichung; indem zufolge dieser Theorie nachher noch eine Reihenfolge von Systemen gewöhnlicher Differentialgleichungen zu bilden und jedes vollständig zu integrieren ist. Man muß daher im umgekehrten Sinne sagen, daß es eine wichtige Bemerkung *Hamilton's* ist, daß die Integration der von ihm aufgestellten partiellen Differentialgleichungen nur auf die vollständige Integration der Differentialgleichungen der Bewegung zurückkommt, und es keiner weitem Integration von Systemen gewöhnlicher Differentialgleichungen dazu bedarf.

Diese Bemerkung *Hamilton's* gewinnt noch dadurch an Wichtigkeit, daß sie sich mit Leichtigkeit auf alle partiellen Differentialgleichungen erster Ordnung ausdehnen läßt. In der That wird man, wenn man die *Hamilton'sche* Methode befolgt, wie ich im Folgenden zeigen will, zu dem allgemeinen Resultate gelangen, daß zur Integration irgend einer partiellen Differentialgleichung zwischen irgend einer Zahl Variabeln die vollständige Integration des von *Pfaff* aufgestellten ersten Systems gewöhnlicher Differentialgleichungen vollkommen hinreicht; und man nicht, wie die Methode dieses Analytisten fordert, nachher noch eine Reihenfolge anderer Systeme von gewöhnlichen Differentialgleichungen nach einander vollständig zu integrieren hat. Diese Verallgemeinerung findet sich bereits für den Fall, wo die gesuchte Function selber in der partiellen Differentialgleichung nicht vorkommt, in einigen merkwürdigen Formeln *Hamilton's*, wenn man nur die in diesen Formeln vorkommenden Zeichen nicht, wie *Hamilton* thut, auf die Bedeutung, welche sie in der Mechanik haben, beschränkt.

9.

Es seien wieder x_1, x_2, \dots, x_n die unabhängigen Variablen, x eine Function derselben, ihre nach diesen Variablen genommenen partiellen Differentialquotienten,

$$\frac{\partial x}{\partial x_1} = p_1, \quad \frac{\partial x}{\partial x_2} = p_2, \quad \dots, \quad \frac{\partial x}{\partial x_n} = p_n,$$

und

$$\Phi(x, x_1, x_2, \dots, x_n, p_1, p_2, \dots, p_n) = h,$$

wo h eine Constante ist, die gegebene partielle Differentialgleichung erster Ordnung. Um die Integration dieser Gleichung zu bewerkstelligen, stellt *Pfaff* zuerst zwischen den $2n + 1$ Variabeln $x, x_1, x_2, \dots, x_n, p_1, p_2, \dots, p_n$ folgendes System von $2n$ gewöhnlichen Differentialgleichungen erster Ordnung auf:

$$\begin{aligned} P \frac{dx_1}{dx} &= \frac{\partial \varphi}{\partial p_1}, & -P \frac{dp_1}{dx} &= \frac{\partial \varphi}{\partial x_1} + p_1 \frac{\partial \varphi}{\partial x}, \\ P \frac{dx_2}{dx} &= \frac{\partial \varphi}{\partial p_2}, & -P \frac{dp_2}{dx} &= \frac{\partial \varphi}{\partial x_2} + p_2 \frac{\partial \varphi}{\partial x}, \\ \dots & \dots & \dots & \dots \\ P \frac{dx_n}{dx} &= \frac{\partial \varphi}{\partial p_n}, & -P \frac{dp_n}{dx} &= \frac{\partial \varphi}{\partial x_n} + p_n \frac{\partial \varphi}{\partial x}, \end{aligned}$$

wo der Kürze halber:

$$p_1 \frac{\partial \varphi}{\partial p_1} + p_2 \frac{\partial \varphi}{\partial p_2} \dots + p_n \frac{\partial \varphi}{\partial p_n} = P$$

gesetzt ist. Aus diesen Gleichungen folgt identisch:

$$\begin{aligned} \frac{\partial \varphi}{\partial x} dx + \frac{\partial \varphi}{\partial x_1} dx_1 + \frac{\partial \varphi}{\partial x_2} dx_2 \dots + \frac{\partial \varphi}{\partial x_n} dx_n \\ + \frac{\partial \varphi}{\partial p_1} dp_1 + \frac{\partial \varphi}{\partial p_2} dp_2 \dots + \frac{\partial \varphi}{\partial p_n} dp_n = 0, \end{aligned}$$

woraus durch Integration $\Phi = h$, so das ein Integral dieser Gleichungen die gegebene Gleichung selber ist. Sind die $2n - 1$ anderen Integrale

$$A_1 = a_1, \quad A_2 = a_2, \quad \dots \quad A_{2n-1} = a_{2n-1},$$

wo $a_1, a_2, \dots, a_{2n-1}$ willkürliche Constanten sind, welche in den Functionen $A_1, A_2, \dots, A_{2n-1}$ selber nicht mehr vorkommen, so zeigt *Pfaff*, das das vollständige Integral der vorgelegten partiellen Differentialgleichung dargestellt wird durch ein System von n Gleichungen zwischen den Functionen $A_1, A_2, \dots, A_{2n-1}$ mit n willkürlichen Constanten, vermittelt welcher man, mit Hinzuziehung der gegebenen Gleichung $\Phi = h$, die gesuchte Function x nebst ihren partiellen Differentialquotienten p_1, p_2, \dots, p_n durch x_1, x_2, \dots, x_n ausdrücken kann. Diese n Gleichungen sind so zu bestimmen, das sie mit Hülfe der gegebenen Gleichung $\Phi = h$ der einen Differentialgleichung

$$dx = p_1 dx_1 + p_2 dx_2 \dots + p_n dx_n$$

Genüge leisten, welche in dem aufgestellten Systeme gewöhnlicher Differentialgleichungen mit enthalten ist. Zu diesem Ende drückt *Pfaff* ver-

mittelst der Gleichungen

$$\Phi = h, \quad A_1 = \alpha_1, \quad A_2 = \alpha_2, \quad \dots \quad A_{2n-1} = \alpha_{2n-1}$$

die Größen $x_1, x_2, \dots, x_n, p_1, p_2, \dots, p_n$ durch $x, A_1, A_2, \dots, A_{2n-1}$ aus, und zeigt, daß wenn man diese Ausdrücke in die Differentialgleichung:

$$dx = p_1 dx_1 + p_2 dx_2 + \dots + p_n dx_n$$

substituirt, diese sich in eine andere

$$0 = B_1 dA_1 + B_2 dA_2 + \dots + B_{2n-1} dA_{2n-1}$$

verwandelt, in welcher $B_1, B_2, \dots, B_{2n-1}$ bloß Functionen von $A_1, A_2, \dots, A_{2n-1}$ sind. Um diese durch ein System von n Gleichungen mit n willkürlichen Constanten zu integriren, muß er nach einander $n-1$ verschiedene Systeme gewöhnlichen Differentialgleichungen, respective zwischen $2n-2, 2n-4, \dots$ und 2 Variabeln vollständig integriren. Die *Hamiltonsche Methode*, in der Allgemeinheit, deren sie fähig ist, aufgefaßt, lehrt nun, daß diese Gleichung

$$0 = B_1 dA_1 + B_2 dA_2 + \dots + B_{2n-1} dA_{2n-1}$$

gar keine weitere Aufstellung von Differentialgleichungen und Integration derselben erfordert, sondern giebt unmittelbar die gesuchten n Gleichungen mit n willkürlichen Constanten, welche ihr Genüge thun. Man setze nämlich in den Gleichungen

$$A_1 = \alpha_1, \quad A_2 = \alpha_2, \quad \dots \quad A_{2n-1} = \alpha_{2n-1}, \quad \Phi = h,$$

für $x, x_1, x_2, \dots, x_n, p_1, p_2, \dots, p_n$ die Werthe

$$x = 0, \quad x_1 = x_1^{\circ}, \quad x_2 = x_2^{\circ}, \quad \dots \quad x_n = x_n^{\circ},$$

$$p_1 = p_1^{\circ}, \quad p_2 = p_2^{\circ}, \quad \dots \quad p_n = p_n^{\circ},$$

so kann man vermittelst dieser $2n-1$ Gleichungen die Größen $x_1^{\circ}, x_2^{\circ}, \dots, x_n^{\circ}, p_1^{\circ}, p_2^{\circ}, \dots, p_n^{\circ}$ durch $\alpha_1, \alpha_2, \dots, \alpha_{2n-1}$ ausdrücken. Es seien die für $x_1^{\circ}, x_2^{\circ}, \dots, x_n^{\circ}$ gefundenen Werthe:

$$x_1^{\circ} = \Pi_1(\alpha_1, \alpha_2, \dots, \alpha_{2n-1}),$$

$$x_2^{\circ} = \Pi_2(\alpha_1, \alpha_2, \dots, \alpha_{2n-1}),$$

$$\dots \dots \dots$$

$$x_n^{\circ} = \Pi_n(\alpha_1, \alpha_2, \dots, \alpha_{2n-1}),$$

so sind die Gleichungen

$$x_1^{\circ} = \Pi_1(A_1, A_2, \dots, A_{2n-1}),$$

$$x_2^{\circ} = \Pi_2(A_1, A_2, \dots, A_{2n-1}),$$

$$\dots \dots \dots$$

$$x_n^{\circ} = \Pi_n(A_1, A_2, \dots, A_{2n-1}),$$

welche man aus den vorstehenden erhält, indem man statt $\alpha_1,$

$\alpha_2, \dots, \alpha_{2n-1}$ respective $A_1, A_2, \dots, A_{2n-1}$ setzt, die gesuchten n Gleichungen zwischen den Gröfsen $A_1, A_2, \dots, A_{2n-1}$ mit n willkürlichen Constanten $x_1^0, x_2^0, \dots, x_n^0$, welche mit der gegebenen Gleichung $\Phi = h$ verbunden, der Differentialgleichung

$$dx = p_1 dx_1 + p_2 dx_2 \dots + p_n dx_n$$

oder ihrer transformirten

$$0 = B_1 dA_1 + B_2 dA_2 \dots + B_{2n-1} dA_{2n-1}$$

Genüge leisten, oder es enthält das System dieser Gleichungen die vollständige Lösung der vorgelegten partiellen Differentialgleichung. Der Beweis hiervon ist folgender.

Vermittelst der Gleichungen

$$\Phi = h, \quad A_1 = \alpha_1, \quad A_2 = \alpha_2, \quad \dots \quad A_{2n-1} = \alpha_{2n-1}$$

drücke man $x_1, x_2, \dots, x_n, p_1, p_2, \dots, p_n$ durch x und $\alpha_1, \alpha_2, \dots, \dots, \alpha_{2n-1}$ aus, und substituire diese Werthe in die Gleichungen:

$$\begin{aligned} P \frac{\partial x_1}{\partial x} &= \frac{\partial \varphi}{\partial p_1}, & -P \frac{\partial p_1}{\partial x} &= \frac{\partial \varphi}{\partial x_1} + \frac{\partial \varphi}{\partial x} p_1, \\ P \frac{\partial x_2}{\partial x} &= \frac{\partial \varphi}{\partial p_2}, & -P \frac{\partial p_2}{\partial x} &= \frac{\partial \varphi}{\partial x_2} + \frac{\partial \varphi}{\partial x} p_2, \\ &\dots & \dots & \\ P \frac{\partial x_n}{\partial x} &= \frac{\partial \varphi}{\partial p_n}, & -P \frac{\partial p_n}{\partial x} &= \frac{\partial \varphi}{\partial x_n} + \frac{\partial \varphi}{\partial x} p_n, \end{aligned}$$

welche dadurch identisch werden müssen, eben so wie die aus ihnen folgende Gleichung:

$$1 = p_1 \frac{\partial x_1}{\partial x} + p_2 \frac{\partial x_2}{\partial x} \dots + p_n \frac{\partial x_n}{\partial x}.$$

Nimmt man von dieser letzten das partielle Differentiale nach einer der willkürlichen Constanten α , so erhält man, wenn man mit P multiplicirt und zugleich die übrigen Gleichungen benutzt:

$$\begin{aligned} 0 &= \frac{\partial \varphi}{\partial p_1} \cdot \frac{\partial p_1}{\partial \alpha} + \frac{\partial \varphi}{\partial p_2} \cdot \frac{\partial p_2}{\partial \alpha} \dots + \frac{\partial \varphi}{\partial p_n} \cdot \frac{\partial p_n}{\partial \alpha} \\ &+ P \left[p_1 \frac{\partial^2 x_1}{\partial \alpha \partial x} + p_2 \frac{\partial^2 x_2}{\partial \alpha \partial x} + \dots + p_n \frac{\partial^2 x_n}{\partial \alpha \partial x} \right]. \end{aligned}$$

Nimmt man auch das partielle Differentiale nach α von der Gleichung

$$\Phi = h,$$

so erhält man

$$0 = \frac{\partial \varphi}{\partial p_1} \cdot \frac{\partial p_1}{\partial \alpha} + \frac{\partial \varphi}{\partial p_2} \cdot \frac{\partial p_2}{\partial \alpha} \dots + \frac{\partial \varphi}{\partial p_n} \cdot \frac{\partial p_n}{\partial \alpha} \\ + \frac{\partial \varphi}{\partial x_1} \cdot \frac{\partial x_1}{\partial \alpha} + \frac{\partial \varphi}{\partial x_2} \cdot \frac{\partial x_2}{\partial \alpha} \dots + \frac{\partial \varphi}{\partial x_n} \cdot \frac{\partial x_n}{\partial \alpha},$$

oder, wenn man die gegebenen Differentialgleichungen zu Hülfe ruft,

$$\frac{\partial \varphi}{\partial p_1} \cdot \frac{\partial p_1}{\partial \alpha} + \frac{\partial \varphi}{\partial p_2} \cdot \frac{\partial p_2}{\partial \alpha} \dots + \frac{\partial \varphi}{\partial p_n} \cdot \frac{\partial p_n}{\partial \alpha} = \\ P \left[\frac{\partial p_1}{\partial x} \cdot \frac{\partial x_1}{\partial \alpha} + \frac{\partial p_2}{\partial x} \cdot \frac{\partial x_2}{\partial \alpha} \dots + \frac{\partial p_n}{\partial x} \cdot \frac{\partial x_n}{\partial \alpha} \right] \\ + \frac{\partial \varphi}{\partial x} \left[p_1 \frac{\partial x_1}{\partial \alpha} + p_2 \frac{\partial x_2}{\partial \alpha} \dots + p_n \frac{\partial x_n}{\partial \alpha} \right].$$

Dieses in die obige Gleichung substituirt, giebt

$$0 = P \frac{\partial \left[p_1 \frac{\partial x_1}{\partial \alpha} + p_2 \frac{\partial x_2}{\partial \alpha} \dots + p_n \frac{\partial x_n}{\partial \alpha} \right]}{\partial x} + \frac{\partial \varphi}{\partial x} \left[p_1 \frac{\partial x_1}{\partial \alpha} + p_2 \frac{\partial x_2}{\partial \alpha} \dots + p_n \frac{\partial x_n}{\partial \alpha} \right],$$

woraus durch Integration nach x , von $x=0$ an genommen,

$$p_1 \frac{\partial x_1}{\partial \alpha} + p_2 \frac{\partial x_2}{\partial \alpha} \dots + p_n \frac{\partial x_n}{\partial \alpha} = M \left[p_1^0 \frac{\partial x_1^0}{\partial \alpha} + p_2^0 \frac{\partial x_2^0}{\partial \alpha} \dots + p_n^0 \frac{\partial x_n^0}{\partial \alpha} \right],$$

wenn der Kürze halber

$$M = e^{-\int_0^x \frac{\partial \varphi}{\partial x} \cdot \frac{dx}{P}}$$

gesetzt wird, wo e die Basis der natürlichen Logarithmen bedeutet.

Betrachtet man die Größen $\alpha_1, \alpha_1, \dots, \alpha_{2n-1}$ ebenfalls als veränderlich, wie sie durch die Gleichungen

$$A_1 = \alpha_1, A_2 = \alpha_2, \dots, A_{2n-1} = \alpha_{2n-1}$$

bestimmt werden, so hat man

$$dx - [p_1 dx_1 + p_2 dx_2 \dots + p_n dx_n] \\ = dx \left[1 - p_1 \frac{\partial x_1}{\partial x} - p_2 \frac{\partial x_2}{\partial x} \dots - p_n \frac{\partial x_n}{\partial x} \right] \\ = \sum \left[p_1 \frac{\partial x_1}{\partial \alpha_i} + p_2 \frac{\partial x_2}{\partial \alpha_i} \dots + p_n \frac{\partial x_n}{\partial \alpha_i} \right] d\alpha_i,$$

wenn man dem i unter dem Summenzeichen die Werthe 1, 2, $2n-1$ giebt. Diese Gleichung verwandelt sich, da

$$1 - p_1 \frac{\partial x_1}{\partial x} - p_2 \frac{\partial x_2}{\partial x} \dots - p_n \frac{\partial x_n}{\partial x} = 0$$

und für jedes i ,

$$p_1 \frac{\partial x_1}{\partial \alpha_i} + p_2 \frac{\partial x_2}{\partial \alpha_i} \dots + p_n \frac{\partial x_n}{\partial \alpha_i} = M \left[p_1^0 \frac{\partial x_1^0}{\partial \alpha_i} + p_2^0 \frac{\partial x_2^0}{\partial \alpha_i} \dots + p_n^0 \frac{\partial x_n^0}{\partial \alpha_i} \right]$$

in folgende:

$$dx - [p_1 dx_1 + p_2 dx_2 \dots + p_n dx_n] = \\ -M \sum \left[p_1^{\circ} \frac{\partial x_1^{\circ}}{\partial \alpha_i} + p_2^{\circ} \frac{\partial x_2^{\circ}}{\partial \alpha_i} \dots + p_n^{\circ} \frac{\partial x_n^{\circ}}{\partial \alpha_i} \right] d\alpha_i,$$

oder da

$$dx_k^{\circ} = \sum \frac{\partial x_k^{\circ}}{\partial \alpha_i} d\alpha_i,$$

in die Gleichung

$$dx - (p_1 dx_1 + p_2 dx_2 \dots + p_n dx_n) \\ = -M [p_1^{\circ} dx_1^{\circ} + p_2^{\circ} dx_2^{\circ} \dots + p_n^{\circ} dx_n^{\circ}].$$

Aus dieser identischen Gleichung folgt, dass die Gleichung:

$$dx - [p_1 dx_1 + p_2 dx_2 \dots + p_n dx_n] = 0,$$

in folgende transformirt werden kann:

$$p_1^{\circ} dx_1^{\circ} + p_2^{\circ} dx_2^{\circ} \dots + p_n^{\circ} dx_n^{\circ} = 0,$$

welche erfüllt wird, wenn man die Größen $x_1^{\circ}, x_2^{\circ}, \dots, x_n^{\circ}$ willkürlichen Constanten gleich setzt, was der zu beweisende Satz war.

Die hier angewendete Analysis ist genau dieselbe mit derjenigen, wodurch Pfaff in der angeführten Abhandlung beweist, dass die Verhältnisse der $2n - 1$ Größen

$$p_1 \frac{\partial x_1}{\partial \alpha_i} + p_2 \frac{\partial x_2}{\partial \alpha_i} \dots + p_n \frac{\partial x_n}{\partial \alpha_i}$$

von x unabhängig sind. Aber er hat nicht die Bemerkung hinzugefügt, dass aus diesem Grunde diese Größen den Größen

$$p_1^{\circ} \frac{\partial x_1^{\circ}}{\partial \alpha_i} + p_2^{\circ} \frac{\partial x_2^{\circ}}{\partial \alpha_i} \dots + p_n^{\circ} \frac{\partial x_n^{\circ}}{\partial \alpha_i}$$

proportional gesetzt werden können, wodurch man die transformirte Differentialgleichung selber findet, und unmittelbar die n Gleichungen erhält, durch welche sie erfüllt wird. Ich bemerke noch, dass wenn der im Vorigen dem x gegebene besondere Werth $x = 0$ Unbequemlichkeiten verursacht, man dafür jeden andern Zahlenwerth setzen kann.

Wenn man vermittelt der Gleichungen

$$\Phi = h, \quad A_1 = \alpha_1, \quad A_2 = \alpha_2, \quad \dots \quad A_{2n-1} = \alpha_{2n-1}$$

die Größen $x_1, x_2, \dots, x_n, p_1, p_2, \dots, p_n$ durch x und $\alpha_1, \alpha_2, \dots, \alpha_{2n-1}$ ausdrückt, so enthalten diese Ausdrücke auch h . Differentiirt man die Gleichungen:

$$1 = p_1 \frac{\partial x_1}{\partial x} + p_2 \frac{\partial x_2}{\partial x} \dots + p_n \frac{\partial x_n}{\partial x},$$

$$\Phi = h$$

nach h , so erhält man, da vermittelt der aufgestellten Differentialgleichungen

chungen:

$$P \frac{\partial x_i}{\partial x} = \frac{\partial \varphi}{\partial p_i}, \quad \frac{\partial \varphi}{\partial x_i} = -P \frac{\partial p_i}{\partial x} - \frac{\partial \varphi}{\partial x} p_i,$$

folgende Gleichungen:

$$\begin{aligned} 0 &= \frac{\partial \varphi}{\partial p_1} \cdot \frac{\partial p_1}{\partial h} + \frac{\partial \varphi}{\partial p_2} \cdot \frac{\partial p_2}{\partial h} \dots + \frac{\partial \varphi}{\partial p_n} \cdot \frac{\partial p_n}{\partial h} \\ &+ P \left[p_1 \frac{\partial^2 x_1}{\partial x \partial h} + p_2 \frac{\partial^2 x_2}{\partial x \partial h} \dots + p_n \frac{\partial^2 x_n}{\partial x \partial h} \right] \\ 1 &= \frac{\partial \varphi}{\partial p_1} \cdot \frac{\partial p_1}{\partial h} + \frac{\partial \varphi}{\partial p_2} \cdot \frac{\partial p_2}{\partial h} \dots + \frac{\partial \varphi}{\partial p_n} \cdot \frac{\partial p_n}{\partial h} \\ &- P \left[\frac{\partial p_1}{\partial x} \cdot \frac{\partial x_1}{\partial h} + \frac{\partial p_2}{\partial x} \cdot \frac{\partial x_2}{\partial h} \dots + \frac{\partial p_n}{\partial x} \cdot \frac{\partial x_n}{\partial h} \right] \\ &- \frac{\partial \varphi}{\partial x} \left[p_1 \frac{\partial x_1}{\partial h} + p_2 \frac{\partial x_2}{\partial h} \dots + p_n \frac{\partial x_n}{\partial h} \right]. \end{aligned}$$

Aus diesen Gleichungen folgt:

$$\begin{aligned} 0 &= 1 + \frac{P \partial \left[p_1 \frac{\partial x_1}{\partial h} + p_2 \frac{\partial x_2}{\partial h} \dots + p_n \frac{\partial x_n}{\partial h} \right]}{\partial x} \\ &+ \frac{\partial \varphi}{\partial x} \left[p_1 \frac{\partial x_1}{\partial h} + p_2 \frac{\partial x_2}{\partial h} \dots + p_n \frac{\partial x_n}{\partial h} \right]. \end{aligned}$$

Multipliziert man diese Gleichung mit $\frac{1}{MP}$, und integriert von $x = 0$ bis $x = x$, so erhält man:

$$\begin{aligned} 0 &= \int_0^x \frac{\partial x}{MP} + \frac{1}{M} \left[p_1 \frac{\partial x_1}{\partial h} + p_2 \frac{\partial x_2}{\partial h} \dots + p_n \frac{\partial x_n}{\partial h} \right] \\ &- \left[p_1^0 \frac{\partial x_1^0}{\partial h} + p_2^0 \frac{\partial x_2^0}{\partial h} \dots + p_n^0 \frac{\partial x_n^0}{\partial h} \right]. \end{aligned}$$

Betrachtet man h auch als veränderlich, so muß zu dem oben gefundenen Ausdruck von dx ,

$dx = p_1 dx_1 + p_2 dx_2 \dots + p_n dx_n - M [p_1^0 dx_1^0 + p_2^0 dx_2^0 \dots + p_n^0 dx_n^0]$
noch der Ausdruck

$$\begin{aligned} &\left[p_1 \frac{\partial x_1}{\partial h} + p_2 \frac{\partial x_2}{\partial h} \dots + p_n \frac{\partial x_n}{\partial h} \right] dh - M \left[p_1^0 \frac{\partial x_1^0}{\partial h} + p_2^0 \frac{\partial x_2^0}{\partial h} \dots + p_n^0 \frac{\partial x_n^0}{\partial h} \right] dh \\ &= -M \int_0^x \frac{\partial x}{MP} \cdot dh \end{aligned}$$

hinzukommen, wodurch man erhält:

$$\begin{aligned} dx &= p_1 dx_1 + p_2 dx_2 \dots + p_n dx_n - M [p_1^0 dx_1^0 + p_2^0 dx_2^0 \dots + p_n^0 dx_n^0] \\ &+ M \int_0^x \frac{dx}{MP} \cdot dh. \end{aligned}$$

Bezeichnet man durch \mathcal{A}_i^0 den Ausdruck von \mathcal{A}_i und durch Φ^0 den Ausdruck von Φ , wenn man gleichzeitig $x=0$, $x_i = x_i^0$, $p_i = p_i^0$ setzt,

und eliminirt aus den $2n+1$ Gleichungen

$\varphi = h, \varphi^\circ = h, A_1 = A_1^\circ, A_2 = A_2^\circ, \dots, A_{2n-1} = A_{2n-1}^\circ$
 die $2n$ Gröfsen $p_1, p_2, \dots, p_n, p_1^\circ, p_2^\circ, \dots, p_n^\circ$, so erhält man x ausgedrückt durch $x_1, x_2, \dots, x_n, x_1^\circ, x_2^\circ, \dots, x_n^\circ, h$, und die nach diesen Gröfsen genommenen partiellen Differentialquotienten dieses Ausdrucks von x sind:

$$\begin{aligned} \frac{\partial x}{\partial x_1} &= p_1, & \frac{\partial x}{\partial x_2} &= p_2, & \dots & \dots & \frac{\partial x}{\partial x_n} &= p_n, \\ \frac{\partial x}{\partial x_1^\circ} &= -Mp_1^\circ, & \frac{\partial x}{\partial x_2^\circ} &= -Mp_2^\circ, & \dots & \dots & \frac{\partial x}{\partial x_n^\circ} &= -Mp_n^\circ, \\ & & \frac{\partial x}{\partial h} &= M \int_0^x \frac{\partial x}{MP}. \end{aligned}$$

In den beiden in diesen Formeln vorkommenden Integralen

$$\int \frac{\partial \varphi}{\partial x} \cdot \frac{dx}{P}, \quad \int \frac{dx}{MP}$$

sind die Gröfsen x_i°, p_i° als Constanten zu betrachten, und mittelst der vollständigen Integrale der gegebenen gewöhnlichen Differentialgleichungen alle Variablen durch eine auszudrücken.

Ich habe im Vorigen als willkürliche Constanten die Werthe der Variablen für $x=0$ angenommen. Man beweist aber eben so, dafs, wenn man mittelst der vollständigen Integrale der angegebenen gewöhnlichen Differentialgleichungen sämtliche Variablen durch irgend eine von ihnen oder eine beliebige andere Gröfse t ausdrückt, und mit $x^\circ, x_1^\circ, \dots, x_n^\circ, p_1^\circ, p_2^\circ, \dots, p_n^\circ$ die Werthe von $x, x_1, \dots, x_n, p_1, p_2, \dots, p_n$ für $t=0$ bezeichnet und diese Werthe ebenfalls als Variabel setzt: die Gleichung Statt finden wird:

$$\begin{aligned} & dx - p_1 dx_1 - p_2 dx_2, \dots - p_n dx_n \\ &= M [dx^\circ - p_1^\circ dx_1^\circ - p_2^\circ dx_2^\circ, \dots - p_n^\circ dx_n^\circ] + M \int_{x_0}^x \frac{dx}{MP} dh, \end{aligned}$$

in welcher wiederum

$$M = c - \int_{x_0}^x \frac{\partial \varphi}{\partial x} \cdot \frac{dx}{P}.$$

Wenn die gegebene partielle Differentialgleichung, wie es in den Anwendungen auf die Mechanik der Fall ist, die unbekannt Function x nicht enthält, ist

$$\frac{\partial \varphi}{\partial x} = 0,$$

und daher

$$M = 1.$$

Das System gewöhnlicher Differentialgleichungen reducirt sich dann auf folgendes System:

$$dx_1 : dx_2 : \dots : dx_n : dp_1 : dp_2 \dots : dp_n \\ = \frac{\partial \varphi}{\partial p_1} : \frac{\partial \varphi}{\partial p_2} : \dots : \frac{\partial \varphi}{\partial p_n} : - \frac{\partial \varphi}{\partial x_1} : - \frac{\partial \varphi}{\partial x_2} : \dots : - \frac{\partial \varphi}{\partial x_n},$$

welches eine Gleichung und eine Variable x weniger enthält. Hat man dieses System vollständig integrirt, und alle Variablen x_i, p_i durch eine von ihnen, z. B. x_1 , und $2n-1$ willkürliche Constanten ausgedrückt, so erhält man x durch eine bloße Quadratur mittelst der Gleichung

$$x - \alpha = \int_0^{x_1} \frac{P dx_1}{\frac{\partial \varphi}{\partial p_1}},$$

wo α eine neue willkürliche Constante ist, welche in den Ausdrücken von $x_2, x_3, \dots, x_n, p_1, p_2, \dots, p_n$ durch x_1 nicht vorkommt. Bedeuten jetzt $x_2^0, x_3^0, \dots, x_n^0, p_1^0, p_2^0, \dots, p_n^0$ die Werthe, welche diese Ausdrücke für $x=0$ annehmen, und in welchen ebenfalls α nicht vorkommt, so erhält man, da $x_1^0=0$ und $M=1$, aus der obigen allgemeinen Formel

$$dx = p_1 dx_1 + p_2 dx_2 + \dots + p_n dx_n - [p_2^0 dx_2^0 + p_3^0 dx_3^0 + \dots + p_n^0 dx_n^0] \\ + \int_0^{x_1} \frac{\partial x_1}{\partial p_1} dh + d\alpha,$$

wo

$$\frac{dx}{P} = \frac{dx_1}{\frac{\partial \varphi}{\partial p_1}}$$

gesetzt ist. Diese eine Gleichung giebt:

$$\frac{\partial x}{\partial x_1} = p_1, \quad \frac{\partial x}{\partial x_2} = p_2, \quad \dots, \quad \frac{\partial x}{\partial x_n} = p_n, \\ \frac{\partial x}{\partial x_2^0} = -p_2^0, \quad \frac{\partial x}{\partial x_3^0} = -p_3^0, \quad \dots, \quad \frac{\partial x}{\partial x_n^0} = -p_n^0, \\ \frac{\partial x}{\partial h} = \int_0^{x_1} \frac{\partial x_1}{\partial p_1} dh.$$

Wenn man durch Einführung eines Elementes dt den gewöhnlichen Differentialgleichungen die Form giebt, die sie in den Problemen der Mechanik haben:

$$\begin{aligned} \frac{dx_1}{dt} &= \frac{\partial \varphi}{\partial p_1}, & \frac{dp_1}{dt} &= -\frac{\partial \varphi}{\partial x_1}, \\ \frac{dx_2}{dt} &= \frac{\partial \varphi}{\partial p_2}, & \frac{dp_2}{dt} &= -\frac{\partial \varphi}{\partial x_2}, \\ &\dots & & \dots \\ \frac{dx_n}{dt} &= \frac{\partial \varphi}{\partial p_n}, & \frac{dp_n}{dt} &= -\frac{\partial \varphi}{\partial x_n}, \end{aligned}$$

$$dt = \frac{dx}{P},$$

so erhält man, nachdem man die Gleichungen

$$dx_1 : dx_2 : \dots : dx_n : dp_1 : dp_2 : \dots : dp_n : \frac{\partial \varphi}{\partial p_1} : \frac{\partial \varphi}{\partial p_2} : \dots : \frac{\partial \varphi}{\partial p_n} : -\frac{\partial \varphi}{\partial x_1} : -\frac{\partial \varphi}{\partial x_2} : \dots : -\frac{\partial \varphi}{\partial x_n}$$

vollständig integrirt, und $x_2, x_3, \dots, x_n, p_1, p_2, \dots, p_n$ durch x_1 ausgedrückt hat, die Functionen x, t durch bloße Quadraturen,

$$x - \alpha = \int_0^{x_0} \frac{P dx_1}{\frac{\partial \varphi}{\partial p_1}}, \quad t + \tau = \int_0^{x_1} \frac{dx_1}{\frac{\partial \varphi}{\partial p_1}},$$

wo α, τ neue willkürliche Constanten sind. Von diesen beiden Integralen ist aber eines das partielle Differentiale des andern nach h genommen. Hat man nämlich durch Integration x gefunden, so hat man den obigen Formeln zufolge:

$$\frac{\partial x}{\partial h} = \int_0^{x_1} \frac{dx_1}{\frac{\partial \varphi}{\partial p_1}} = t + \tau.$$

Wenn in φ außer x noch eine der unabhängigen Variablen, z. B. x_n fehlt, so erhält man noch $\frac{\partial \varphi}{\partial x_n} = 0$; es geben daher die gewöhnlichen Differentialgleichungen

$$dp_n = 0 \quad \text{oder} \quad p_n = \text{Const.},$$

wodurch sich die Zahl derselben wieder um 2 reducirt. Sie werden nämlich in diesem Falle

$$\begin{aligned} dx_1 : dx_2 : \dots : dx_{n-1} : dp_1 : dp_2 : \dots : dp_{n-1} \\ = \frac{\partial \varphi}{\partial p_1} : \frac{\partial \varphi}{\partial p_2} : \dots : \frac{\partial \varphi}{\partial p_{n-1}} : -\frac{\partial \varphi}{\partial x_1} : -\frac{\partial \varphi}{\partial x_2} : \dots : -\frac{\partial \varphi}{\partial x_{n-1}}, \end{aligned}$$

in welchen Ausdrücken man p_n als Constante zu betrachten hat. Hat man durch Integration dieser Gleichungen die Größen $x_1, x_2, \dots, x_{n-1}, p_1, p_2, \dots, p_{n-1}$ durch eine von ihnen ausgedrückt, so giebt eine der Gleichungen:

$$dx_n = \frac{\partial \varphi}{\partial p_n} \cdot \frac{dx_i}{\frac{\partial \varphi}{\partial p_i}} = - \frac{\partial \varphi}{\partial p_n} \cdot \frac{dp_i}{\frac{\partial \varphi}{\partial x_i}}$$

durch bloße Quadratur den Werth von x_n . Man kann aber auch in diesem Falle auf ähnliche Art, wie *Hamilton* die Function S durch V ersetzt, allgemein die Gleichung $\varphi = h$ selber in eine andere transformiren, in welcher die Zahl der unabhängigen Variablen um eine geringer ist. Wenn nämlich φ weder x noch x_n enthält, so setze man

$$x = y + p_n x_n,$$

wodurch

$$dy = p_1 dx_1 + p_2 dx_2 \dots + p_{n-1} dx_{n-1} - x_n dp_n.$$

In dieser Gleichung betrachte man p_n als Constante, wodurch sie sich in die Gleichung

$$dy = p_1 dx_1 + p_2 dx_2 \dots + p_{n-1} dx_{n-1}$$

verwandelt, so daß p_1, p_2, \dots, p_{n-1} die partiellen Differentialquotienten von y nach x_1, x_2, \dots, x_{n-1} genommen werden, und die gegebene partielle Differentialgleichung, in welcher ebenfalls p_n als Constante betrachtet wird, eine partielle Differentialgleichung für y wird mit nur $n-1$ unabhängigen Variablen x_1, x_2, \dots, x_{n-1} . Hat man durch Integration dieser partiellen Differentialgleichung y als Function von x_1, x_2, \dots, x_{n-1} , von $n-1$ willkürlichen Constanten und der Constante p_n gefunden, so findet man die gesuchte Function x dadurch, daß man in der Gleichung

$$x = y + p_n x_n$$

die Größe p_n mittelst der Gleichung

$$\frac{\partial y}{\partial p_n} = -x_n$$

eliminiert. Man kann x_n um eine willkürliche Constante vermehren, wodurch x , wie es für eine vollständige Lösung nöthig ist, n willkürliche Constanten erhält.

10.

Wir haben im Vorhergehenden gesehen, wie man durch die Integration eines Systems gewöhnlicher Differentialgleichungen eine vollständige Lösung einer vorgelegten partiellen Differentialgleichung erster Ordnung finden kann. Ich will jetzt zeigen, wie man umgekehrt aus irgend einer vollständigen Lösung die vollständigen Integrale des Systems gewöhnlicher Differentialgleichungen ableiten kann.

Kennt man einen Ausdruck von x durch x_1, x_2, \dots, x_n , mit n willkürlichen Constanten $\alpha_1, \alpha_2, \dots, \alpha_n$, welcher der gegebenen partiellen Differentialgleichung $\Phi = h$ Genüge leistet, so bilde man die $n-1$ Gleichungen, welche sich durch die Proportion darstellen lassen:

$$\frac{\partial x}{\partial \alpha_1} : \frac{\partial x}{\partial \alpha_2} : \dots : \frac{\partial x}{\partial \alpha_n} = \beta_1 : \beta_2 : \dots : \beta_n,$$

wo $\beta_1, \beta_2, \dots, \beta_n$ neue willkürliche Constanten seien, die aber, da nur ihre Verhältnisse in Rechnung kommen, nur die Stelle von $n-1$ willkürlichen Constanten vertreten. Führt man eine neue Gröfse M ein, so kann man diese Proportion durch das System Gleichungen ersetzen:

$$\frac{\partial x}{\partial \alpha_1} + \beta_1 M = 0, \quad \frac{\partial x}{\partial \alpha_2} + \beta_2 M = 0, \quad \dots \quad \frac{\partial x}{\partial \alpha_n} + \beta_n M = 0.$$

Durch diese Gleichungen sind die $n+2$ Gröfsen $x, x_1, x_2, \dots, x_n, M$ als Functionen von einer unter ihnen gegeben. Differentiirt man eine dieser Gleichungen

$$\frac{\partial x}{\partial \alpha_i} + \beta_i M = 0,$$

und setzt für β_i den aus dieser Gleichung gezogenen Werth, so erhält man:

$$0 = -\frac{\partial x}{\partial \alpha_i} \cdot \frac{dM}{M} + \frac{\partial^2 x}{\partial \alpha_i \partial x_1} dx_1 + \frac{\partial^2 x}{\partial \alpha_i \partial x_2} dx_2 \dots + \frac{\partial^2 x}{\partial \alpha_i \partial x_n} dx_n,$$

oder wenn man

$$\frac{\partial x}{\partial x_1} = p_1, \quad \frac{\partial x}{\partial x_2} = p_2, \quad \dots \quad \frac{\partial x}{\partial x_n} = p_n,$$

setzt, die Gleichung:

$$0 = -\frac{\partial x}{\partial \alpha_i} \cdot \frac{dM}{M} + \frac{\partial p_1}{\partial \alpha_i} dx_1 + \frac{\partial p_2}{\partial \alpha_i} dx_2 \dots + \frac{\partial p_n}{\partial \alpha_i} dx_n.$$

Die gegebene Differentialgleichung $\Phi = h$ muß, wenn man darin für x seinen gegebenen Werth und die daraus durch partielle Differentiation nach x_1, x_2, \dots, x_n sich ergebenden Werthe von p_1, p_2, \dots, p_n setzt, eine zwischen den Gröfsen $x_1, x_2, \dots, x_n, \alpha_1, \alpha_2, \dots, \alpha_n, h$ identisch Statt findende Gleichung werden. Nimmt man ihr partielles Differential nach α_i , so erhält man:

$$0 = \frac{\partial \Phi}{\partial x} \cdot \frac{\partial x}{\partial \alpha_i} + \frac{\partial \Phi}{\partial p_1} \cdot \frac{\partial p_1}{\partial \alpha_i} + \frac{\partial \Phi}{\partial p_2} \cdot \frac{\partial p_2}{\partial \alpha_i} \dots + \frac{\partial \Phi}{\partial p_n} \cdot \frac{\partial p_n}{\partial \alpha_i}.$$

Vergleicht man die zwei Systeme von n Gleichungen, welche sich aus dieser und der vorhergehenden Gleichung ergeben, wenn man darin für i seine Werthe 1, 2, \dots, n setzt, so erhält man die Proportion:

$$\frac{dM}{M} : dx_1 : dx_2 \dots : dx_n = -\frac{\partial \varphi}{\partial x} : \frac{\partial \varphi}{\partial p_1} : \frac{\partial \varphi}{\partial p_2} \dots : \frac{\partial \varphi}{\partial p_n},$$

welche man auch, da

$$dx = p_1 dx_1 + p_2 dx_2 \dots + p_n dx_n,$$

durch die Gleichungen darstellen kann:

$$P \frac{dM}{M dx} = -\frac{\partial \varphi}{\partial x},$$

$$P \frac{dx_1}{dx} = \frac{\partial \varphi}{\partial p_1}, \quad P \frac{dx_2}{dx} = \frac{\partial \varphi}{\partial p_2}, \quad \dots \quad P \frac{dx_n}{dx} = \frac{\partial \varphi}{\partial p_n},$$

wo wieder

$$P = p_1 \frac{\partial \varphi}{\partial p_1} + p_2 \frac{\partial \varphi}{\partial p_2} \dots + p_n \frac{\partial \varphi}{\partial p_n}$$

gesetzt ist. Differentiirt man ferner die Gleichung $\varphi = h$ nach x_i , und setzt in dem Differentiale:

$$\frac{\partial p_k}{\partial x_i} = \frac{\partial p_i}{\partial x_k},$$

so erhält man

$$0 = \frac{\partial \varphi}{\partial x_i} + p_i \frac{\partial \varphi}{\partial x} + \frac{\partial \varphi}{\partial p_1} \cdot \frac{\partial p_1}{\partial x_i} + \frac{\partial \varphi}{\partial p_2} \cdot \frac{\partial p_2}{\partial x_i} \dots + \frac{\partial \varphi}{\partial p_n} \cdot \frac{\partial p_n}{\partial x_i},$$

oder wenn man in diese Gleichung die vorhin erhaltenen Werthe

$$\frac{\partial \varphi}{\partial p_1} = P \frac{dx_1}{dx}, \quad \frac{\partial \varphi}{\partial p_2} = P \frac{dx_2}{dx}, \quad \dots \quad \frac{\partial \varphi}{\partial p_n} = P \frac{dx_n}{dx}$$

substituirt, die Gleichung:

$$0 = \frac{\partial \varphi}{\partial x_i} + p_i \frac{\partial \varphi}{\partial x} + P \frac{dp_i}{dx}.$$

Wir haben so umgekehrt aus den $2n$ Gleichungen:

$$\varphi = h, \quad \frac{\partial x}{\partial \alpha_1} : \frac{\partial x}{\partial \alpha_2} \dots : \frac{\partial x}{\partial \alpha_n} = \beta_1 : \beta_2 \dots : \beta_n,$$

$$\frac{\partial x}{\partial x_1} = p_1, \quad \frac{\partial x}{\partial x_2} = p_2, \quad \dots \quad \frac{\partial x}{\partial x_n} = p_n,$$

die $2n$ Differentialgleichungen

$$P \frac{dx_i}{dx} = \frac{\partial \varphi}{\partial p_i}, \quad P \frac{dp_i}{dx} = -\frac{\partial \varphi}{\partial x_i} - \frac{\partial \varphi}{\partial x} p_i$$

abgeleitet, und da jene Gleichungen $2n$ willkürliche Constanten, nämlich $h, \alpha_1, \alpha_2, \dots, \alpha_n$ und die Verhältnisse von $\beta_1, \beta_2, \dots, \beta_n$ enthalten, so sind sie zugleich die vollständigen Integrale dieser Differentialgleichungen.

11.

Man kann die letztere Analysis auch auf die allgemeinere Untersuchung ausdehnen, unter welche *Pfaff* die Integration der partiellen Dif-

Es folgt ferner aus der Gleichung

$$X_1 dx_1 + X_2 dx_2 \dots + X_{2n} dx_{2n} = 0,$$

wenn man alle Größen als Functionen von M betrachtet:

$$X_1 \left(\frac{\partial x_1}{\partial M} \right) + X_2 \left(\frac{\partial x_2}{\partial M} \right) \dots + X_{2n} \left(\frac{\partial x_{2n}}{\partial M} \right) = 0.$$

Differentiirt man diese Gleichung nach α_i , so erhält man:

$$\begin{aligned} X_1 \left(\frac{\partial^2 x_1}{\partial M \partial \alpha_i} \right) + X_2 \left(\frac{\partial^2 x_2}{\partial M \partial \alpha_i} \right) \dots + X_{2n} \left(\frac{\partial^2 x_{2n}}{\partial M \partial \alpha_i} \right) \\ + \frac{\partial X_1}{\partial \alpha_i} \cdot \frac{dx_1}{dM} + \frac{\partial X_2}{\partial \alpha_i} \cdot \frac{dx_2}{dM} \dots + \frac{\partial X_{2n}}{\partial \alpha_i} \cdot \frac{dx_{2n}}{dM} = 0, \end{aligned}$$

wodurch sich die obige Gleichung, wenn man sie mit dM multiplicirt, in folgende verwandelt:

$$\begin{aligned} dX_1 \left(\frac{\partial x_1}{\partial \alpha_i} \right) + dX_2 \left(\frac{\partial x_2}{\partial \alpha_i} \right) \dots + dX_{2n} \left(\frac{\partial x_{2n}}{\partial \alpha_i} \right) \\ - dx_1 \left(\frac{\partial X_1}{\partial \alpha_i} \right) - dx_2 \left(\frac{\partial X_2}{\partial \alpha_i} \right) \dots - dx_{2n} \left(\frac{\partial X_{2n}}{\partial \alpha_i} \right) + \beta_i dM = 0. \end{aligned}$$

Eliminirt man aus dieser Gleichung β_i mittelst der Gleichung:

$$X_1 \left(\frac{\partial x_1}{\partial \alpha_i} \right) + X_2 \left(\frac{\partial x_2}{\partial \alpha_i} \right) \dots + X_{2n} \left(\frac{\partial x_{2n}}{\partial \alpha_i} \right) + M\beta_i = 0,$$

so erhält man:

$$\begin{aligned} dX_1 \left(\frac{\partial x_1}{\partial \alpha_i} \right) + dX_2 \left(\frac{\partial x_2}{\partial \alpha_i} \right) \dots + dX_{2n} \left(\frac{\partial x_{2n}}{\partial \alpha_i} \right) \\ - dx_1 \left(\frac{\partial X_1}{\partial \alpha_i} \right) - dx_2 \left(\frac{\partial X_2}{\partial \alpha_i} \right) \dots - dx_{2n} \left(\frac{\partial X_{2n}}{\partial \alpha_i} \right) \\ - \frac{dM}{M} \left[X_1 \left(\frac{\partial x_1}{\partial \alpha_i} \right) + X_2 \left(\frac{\partial x_2}{\partial \alpha_i} \right) \dots + X_{2n} \left(\frac{\partial x_{2n}}{\partial \alpha_i} \right) \right] = 0. \end{aligned}$$

Setzt man, wie erlaubt ist, $\beta_n = 1$, so erhält man durch die nämliche Analysis ähnliche Formeln, wie für α_i , auch für die $n-1$ andern willkürlichen Constanten $\beta_1, \beta_2, \dots, \beta_{n-1}$. Zuvörderst hat man:

$$\begin{aligned} X_1 \left(\frac{\partial x_1}{\partial \beta_i} \right) + X_2 \left(\frac{\partial x_2}{\partial \beta_i} \right) \dots + X_n \left(\frac{\partial x_n}{\partial \beta_i} \right) = \\ \left[X_1 \frac{\partial x_1}{\partial x_{n+1}} + X_2 \frac{\partial x_2}{\partial x_{n+1}} \dots + X_n \frac{\partial x_n}{\partial x_{n+1}} \right] \left(\frac{\partial x_{n+1}}{\partial \beta_i} \right) \\ + \left[X_1 \frac{\partial x_1}{\partial x_{n+2}} + X_2 \frac{\partial x_2}{\partial x_{n+2}} \dots + X_n \frac{\partial x_n}{\partial x_{n+2}} \right] \left(\frac{\partial x_{n+2}}{\partial \beta_i} \right) \\ \dots \dots \dots \\ + \left[X_1 \frac{\partial x_1}{\partial x_{2n}} + X_2 \frac{\partial x_2}{\partial x_{2n}} \dots + X_n \frac{\partial x_n}{\partial x_{2n}} \right] \left(\frac{\partial x_{2n}}{\partial \beta_i} \right) \\ = - \left[X_{n+1} \left(\frac{\partial x_{n+1}}{\partial \beta_i} \right) + X_{n+2} \left(\frac{\partial x_{n+2}}{\partial \beta_i} \right) \dots + X_{2n} \left(\frac{\partial x_{2n}}{\partial \beta_i} \right) \right], \end{aligned}$$

oder

$$0 = X_1 \left(\frac{\partial x_1}{\partial \beta_i} \right) + X_2 \left(\frac{\partial x_2}{\partial \beta_i} \right) \dots + X_{2n} \left(\frac{\partial x_{2n}}{\partial \beta_i} \right).$$

Differentiirt man diese Gleichung nach M und die Gleichung

$$0 = X_1 \left(\frac{\partial x_1}{\partial M} \right) + X_2 \left(\frac{\partial x_2}{\partial M} \right) \dots + X_{2n} \left(\frac{\partial x_{2n}}{\partial M} \right)$$

nach β_i , und zieht beide Resultate von einander ab, so erhält man nach Multiplication mit dM :

$$0 = dX_1 \left(\frac{\partial x_1}{\partial \beta_i} \right) + dX_2 \left(\frac{\partial x_2}{\partial \beta_i} \right) \dots + dX_{2n} \left(\frac{\partial x_{2n}}{\partial \beta_i} \right) \\ - dx_1 \left(\frac{\partial X_1}{\partial \beta_i} \right) - dx_2 \left(\frac{\partial X_2}{\partial \beta_i} \right) \dots - dx_{2n} \left(\frac{\partial X_{2n}}{\partial \beta_i} \right),$$

von welcher Gleichung wir, um ihr dieselbe Form mit der Gleichung zu geben, die wir in Bezug auf α_i gefunden hatten, die Gleichung:

$$0 = X_1 \left(\frac{\partial x_1}{\partial \beta_i} \right) + X_2 \left(\frac{\partial x_2}{\partial \beta_i} \right) \dots + X_{2n} \left(\frac{\partial x_{2n}}{\partial \beta_i} \right),$$

mit $\frac{dM}{M}$ multiplicirt, abziehn wollen, wodurch man erhält:

$$0 = dX_1 \left(\frac{\partial x_1}{\partial \beta_i} \right) + dX_2 \left(\frac{\partial x_2}{\partial \beta_i} \right) \dots + dX_{2n} \left(\frac{\partial x_{2n}}{\partial \beta_i} \right) \\ - dx_1 \left(\frac{\partial X_1}{\partial \beta_i} \right) - dx_2 \left(\frac{\partial X_2}{\partial \beta_i} \right) \dots - dx_{2n} \left(\frac{\partial X_{2n}}{\partial \beta_i} \right) \\ - \frac{dM}{M} \left[X_1 \left(\frac{\partial x_1}{\partial \beta_i} \right) + X_2 \left(\frac{\partial x_2}{\partial \beta_i} \right) \dots + X_{2n} \left(\frac{\partial x_{2n}}{\partial \beta_i} \right) \right].$$

Wir wollen in dieser Gleichung, so wie in der oben gefundenen ähnlichen, auf α_i bezüglichen, für die partiellen Differentialen

$$\left(\frac{\partial X_k}{\partial \alpha_i} \right), \quad \left(\frac{\partial X_k}{\partial \beta_i} \right)$$

ihre entwickelten Werthe

$$\left(\frac{\partial X_k}{\partial \alpha_i} \right) = \frac{\partial X_k}{\partial x_1} \left(\frac{\partial x_1}{\partial \alpha_i} \right) + \frac{\partial X_k}{\partial x_2} \left(\frac{\partial x_2}{\partial \alpha_i} \right) \dots + \frac{\partial X_k}{\partial x_{2n}} \left(\frac{\partial x_{2n}}{\partial \alpha_i} \right), \\ \left(\frac{\partial X_k}{\partial \beta_i} \right) = \frac{\partial X_k}{\partial x_1} \left(\frac{\partial x_1}{\partial \beta_i} \right) + \frac{\partial X_k}{\partial x_2} \left(\frac{\partial x_2}{\partial \beta_i} \right) \dots + \frac{\partial X_k}{\partial x_{2n}} \left(\frac{\partial x_{2n}}{\partial \beta_i} \right)$$

setzen, und die Gleichungen nach den Grölsen

$$\left(\frac{\partial x_k}{\partial \alpha_i} \right), \quad \left(\frac{\partial x_k}{\partial \beta_i} \right)$$

ordnen, so verwandeln sie sich in folgende:

$$0 = T_1 \left(\frac{\partial x_1}{\partial \alpha_i} \right) + T_2 \left(\frac{\partial x_2}{\partial \alpha_i} \right) \dots + T_{2n} \left(\frac{\partial x_{2n}}{\partial \alpha_i} \right), \\ 0 = T_1 \left(\frac{\partial x_1}{\partial \beta_i} \right) + T_2 \left(\frac{\partial x_2}{\partial \beta_i} \right) \dots + T_{2n} \left(\frac{\partial x_{2n}}{\partial \beta_i} \right),$$

wo

$$T_1 = dX_1 - \left[\frac{\partial X_1}{\partial x_1} dx_1 + \frac{\partial X_1}{\partial x_2} dx_2 + \dots + \frac{\partial X_1}{\partial x_{2n}} dx_{2n} \right] - \frac{X_1 dM}{M},$$

$$T_2 = dX_2 - \left[\frac{\partial X_2}{\partial x_1} dx_1 + \frac{\partial X_2}{\partial x_2} dx_2 + \dots + \frac{\partial X_2}{\partial x_{2n}} dx_{2n} \right] - \frac{X_2 dM}{M},$$

.....

$$T_{2n} = dX_{2n} - \left[\frac{\partial X_{2n}}{\partial x_1} dx_1 + \frac{\partial X_{2n}}{\partial x_2} dx_2 + \dots + \frac{\partial X_{2n}}{\partial x_{2n}} dx_{2n} \right] - \frac{X_{2n} dM}{M}.$$

Multiplirt man diese Gleichungen mit $dx_1, dx_2, \dots, dx_{2n}$, und addirt sie, so heben sich, da

$$X_1 dx_1 + X_2 dx_2 + \dots + X_{2n} dx_{2n} = 0,$$

$$\frac{\partial X_k}{\partial x_1} dx_1 + \frac{\partial X_k}{\partial x_2} dx_2 + \dots + \frac{\partial X_k}{\partial x_{2n}} dx_{2n} = dX_k,$$

alle Terme rechter Hand fort, wodurch man die Gleichung erhält:

$$T_1 dx_1 + T_2 dx_2 + \dots + T_{2n} dx_{2n} = 0,$$

welche man auch so schreiben kann:

$$T_1 \left(\frac{\partial x_1}{\partial M} \right) + T_2 \left(\frac{\partial x_2}{\partial M} \right) + \dots + T_{2n} \left(\frac{\partial x_{2n}}{\partial M} \right) = 0,$$

da wir in den vorstehenden Formeln alle Gröfsen x_1, x_2, \dots, x_{2n} als Functionen blofs von einer Gröfse M , und $\alpha_1, \alpha_2, \dots, \alpha_n, \beta_1, \beta_2, \dots, \beta_{n-1}$ als Constanten betrachten, was ich durch den Gebrauch der Charakteristik d andeute. Aus den $2n$ Gleichungen, nämlich den n Gleichungen:

$$T_1 \left(\frac{\partial x_1}{\partial \alpha_i} \right) + T_2 \left(\frac{\partial x_2}{\partial \alpha_i} \right) + \dots + T_{2n} \left(\frac{\partial x_{2n}}{\partial \alpha_i} \right) = 0,$$

den $n-1$ Gleichungen

$$T_1 \left(\frac{\partial x_1}{\partial \beta_i} \right) + T_2 \left(\frac{\partial x_2}{\partial \beta_i} \right) + \dots + T_{2n} \left(\frac{\partial x_{2n}}{\partial \beta_i} \right) = 0$$

und der Gleichung

$$T_1 \left(\frac{\partial x_1}{\partial M} \right) + T_2 \left(\frac{\partial x_2}{\partial M} \right) + \dots + T_{2n} \left(\frac{\partial x_{2n}}{\partial M} \right) = 0$$

folgen die $2n$ Gleichungen

$$T_1 = 0, \quad T_2 = 0, \quad \dots \quad T_{2n} = 0,$$

welche mit den Pfaff'schen Differentialgleichungen übereinkommen, wie ich sie oben aufgestellt habe, wenn man in ihnen $\frac{dM}{M}$ statt dN und X_{2n}, x_{2n} für X, x setzt.

Dafs man aus den $2n$ angegebenen Gleichungen die Gleichungen

$$T_1 = 0, \quad T_2 = 0, \quad \dots \quad T_{2n} = 0$$

folgern kann, läfst sich, wie folgt, beweisen. Man betrachte gleich-

hängige Variationen sind, nicht anders bestehn kann, als wenn

$$T_1 = 0, \quad T_2 = 0, \quad \dots \quad T_{2n} = 0,$$

was zu beweisen war.

Dafs man auf die angegebene Art, wenn man der Gleichung

$$X_1 dx_1 + X_2 dx_2 \dots + X_{2n} dx_{2n} = 0$$

durch irgend ein System von n Gleichungen mit n willkürlichen Constanten genügen kann, immer auch die vollständigen Integrale der von *Pfaff* aufgestellten gewöhnlichen Differentialgleichungen erhält, läfst sich auch durch folgende Betrachtungen einsehen. Man löse die n Gleichungen nach den n willkürlichen Constanten auf, so dafs sie die Form erhalten,

$$A_1 = \alpha_1, \quad A_2 = \alpha_2, \quad \dots \quad A_n = \alpha_n,$$

wo $\alpha_1, \alpha_2, \dots, \alpha_n$ die willkürlichen Constanten sind und in A_1, A_2, \dots, A_n nicht mehr vorkommen. Sollen diese Gleichungen der Differentialgleichung

$$X_1 dx_1 + X_2 dx_2 \dots + X_{2n} dx_{2n} = 0$$

genügen, so mufs es n Multiplicatoren U_1, U_2, \dots, U_n geben, mittelst welcher identisch

$X_1 dx_1 + X_2 dx_2 \dots + X_{2n} dx_{2n} = U_1 dA_1 + U_2 dA_2 \dots + U_n dA_n$ wird, da der Ausdruck linker Hand vom Gleichheitszeichen verschwinden soll, wenn A_1, A_2, \dots, A_n willkürliche Constanten werden. Denkt man sich x_1, x_2, \dots, x_n durch $A_1, A_2, \dots, A_n, x_{n+1}, x_{n+2}, \dots, x_{2n}$ ausgedrückt, so erhält man hieraus:

$$U_i = X_1 \frac{\partial x_1}{\partial A_i} + X_2 \frac{\partial x_2}{\partial A_i} \dots + X_{2n} \frac{\partial x_{2n}}{\partial A_i}.$$

Aus der von *Pfaff* selber gegebenen Analysis folgt, dafs wenn man auf irgend eine Art die Gleichung

$$0 = X_1 dx_1 + X_2 dx_2 \dots + X_{2n} dx_{2n}$$

in eine andere zwischen nur $2n - 1$ Variablen transformiren kann, diese willkürlichen Constanten gleich gesetzt, die vollständigen Integrale seiner gewöhnlichen Differentialgleichungen geben. Nun haben wir aber

$0 = X_1 dx_1 + X_2 dx_2 \dots + X_{2n} dx_{2n} = U_1 dA_1 + U_2 dA_2 \dots + U_n dA_n$,
oder

$$0 = \frac{U_1}{U_n} dA_1 + \frac{U_2}{U_n} dA_2 \dots + \frac{U_{n-1}}{U_n} dA_{n-1} + dA_n,$$

welches eine Differentialgleichung zwischen nur $2n - 1$ Variablen

$$A_1, A_2, \dots, A_n, \quad \frac{U_1}{U_n}, \quad \frac{U_2}{U_n}, \quad \dots \quad \frac{U_{n-1}}{U_n}$$

ist. Diese willkürlichen Constanten gleich gesetzt, müssen daher die voll-

ständigen Integrale des *Pfaff*'schen Systems gewöhnlicher Differentialgleichungen sein; sie kommen aber genau mit den $2n-1$ Gleichungen überein, wie ich sie oben aufgestellt habe.

12.

Ich habe oben bemerkt, daß es in der von *Pfaff* zur Integration der Gleichung

$$X_1 dx_1 + X_2 dx_2 + \dots + X_{2n} dx_{2n} = 0$$

vorgeschlagenen Methode ein Uebelstand sei, daß man von den nach einander zu integrierenden Systemen gewöhnlicher Differentialgleichungen nur das erste wirklich aufstellen kann, und für die andern Systeme nur die Art angeben kann, wie man sie, wenn man die vorhergehenden vollständig integriert hat, zu bilden hat. In der That ist klar, daß es hierdurch unmöglich fällt, das Ganze der Aufgabe zu übersehen. Für den besondern Fall, welcher die Integration der partiellen Differentialgleichungen erster Ordnung giebt, haben wir gesehen, daß die Integration des ersten dieser Systeme gewöhnlicher Differentialgleichungen vollkommen ausreicht, und es der Aufstellung und Integration anderer Systeme nicht weiter bedarf. Dieser besondere Fall kann als derjenige bezeichnet werden, in welchen von den $2n$ Größen X_1, X_2, \dots, X_{2n} eine Anzahl von $n-1$ gleich 0 ist. Es sei z. B.

$$X_{n+2} = X_{n+3} \dots = X_{2n} = 0,$$

so daß die zu integrierende Gleichung wird:

$$dx_{n+1} = \frac{-1}{X_n} [X_1 dx_1 + X_2 dx_2 + \dots + X_n dx_n].$$

Man setze:

$$-\frac{X_1}{X_{n+1}} = p_1, \quad -\frac{X_2}{X_{n+2}} = p_2, \quad \dots \quad -\frac{X_n}{X_{n+1}} = p_n,$$

so sind p_1, p_2, \dots, p_n die partiellen Differentialquotienten von x_{n+1} als Functionen von x_1, x_2, \dots, x_n betrachtet, und die Elimination der $n-1$ Größen $x_{n+2}, x_{n+3}, \dots, x_{2n}$ aus diesen n Gleichungen giebt die zu integrierende partielle Differentialgleichung. Ich will jetzt im Folgenden zeigen, daß wenn man die Methode, welcher wir uns für diesen besondern Fall bedienen, auf die allgemeine *Pfaff*'sche Differentialgleichung anwendet, man des oben bezeichneten Uebelstandes ledig werden kann, indem es dadurch gelingt, mit Leichtigkeit alle zu integrierenden Systeme gewöhnlicher Differentialgleichungen aufzustellen, ohne eines derselben wirklich integriert zu haben.

Um hierzu zu gelangen, nehme man in den Integralen des von *Pfaff* aufgestellten ersten Systems gewöhnlicher Differentialgleichungen als willkürliche Constanten die Werthe, welche $x_1, x_2, \dots, x_{2n-1}$ für $x_{2n} = 0$ annehmen, und die wir mit $x_1^0, x_2^0, \dots, x_{2n-1}^0$ bezeichnen wollen. Bezeichnet man auch die entsprechenden Werthe von X_1, X_2, \dots, X_{2n} mit $X_1^0, X_2^0, \dots, X_{2n}^0$, so erhält man Gleichungen von der Form:

$$\begin{aligned} x_1 &= x_1^0 + x_{2n} \xi_1, & X_1 &= X_1^0 + x_{2n} \Xi_1, \\ x_2 &= x_2^0 + x_{2n} \xi_2, & X_2 &= X_2^0 + x_{2n} \Xi_2, \\ &\dots & &\dots \\ x_{2n-1} &= x_{2n-1}^0 + x_{2n} \xi_{2n-1}, & X_{2n} &= X_{2n}^0 + x_{2n} \Xi_{2n}, \end{aligned}$$

wo $\xi_1, \xi_2, \dots, \xi_{2n-1}, \Xi_1, \Xi_2, \dots, \Xi_{2n}$ Functionen von $x_{2n}, x_1^0, x_2^0, \dots, x_{2n-1}^0$ sind, welche für $x_{2n} = 0$ nicht unendlich werden. Substituirt man diese Werthe von $x_1, x_2, \dots, x_{2n-1}$, wie sie durch vollständige Integration der von *Pfaff* aufgestellten gewöhnlichen Differentialgleichungen gefunden werden, in die Gleichung:

$$0 = X_1 dx_1 + X_2 dx_2 \dots + X_{2n} dx_{2n},$$

indem man auch die Gröfsen $x_1^0, x_2^0, \dots, x_{2n-1}^0$ als unveränderlich betrachtet, so erhält man

$$\begin{aligned} 0 &= [X_1^0 + x_{2n} \Xi_1] d[x_1^0 + x_{2n} \xi_1] \\ &\quad + [X_2^0 + x_{2n} \Xi_2] d[x_2^0 + x_{2n} \xi_2] \\ &\quad \dots \\ &\quad + [X_{2n-1}^0 + x_{2n} \Xi_{2n-1}] d[x_{2n-1}^0 + x_{2n} \xi_{2n-1}] \\ &\quad + [X_{2n}^0 + x_{2n} \Xi_{2n}] dx_{2n} \\ &= B dx_{2n} + B_1 dx_1^0 + B_2 dx_2^0 \dots + B_{2n-1} dx_{2n-1}^0, \end{aligned}$$

wo, wenn i eine der Zahlen $1, 2, \dots, 2n-1$ bedeutet,

$$\begin{aligned} B_i &= X_i^0 + x_{2n} \Xi_i \\ &\quad + x_{2n} \left[X_1^0 \frac{\partial \xi_1}{\partial x_i^0} + X_2^0 \frac{\partial \xi_2}{\partial x_i^0} \dots + X_{2n-1}^0 \frac{\partial \xi_{2n-1}}{\partial x_i^0} \right] \\ &\quad + x_{2n}^2 \left[\Xi_1 \frac{\partial \xi_1}{\partial x_i^0} + \Xi_2 \frac{\partial \xi_2}{\partial x_i^0} \dots + \Xi_{2n-1} \frac{\partial \xi_{2n-1}}{\partial x_i^0} \right]. \end{aligned}$$

Aber *Pfaff* hat bewiesen, dass wenn man vermittelt vollständiger Integration der von ihm aufgestellten gewöhnlichen Differentialgleichungen die Gröfsen x_1, x_2, \dots, x_{2n} durch eine von ihnen, z. B. x_{2n} , und durch die $2n-1$ willkürlichen Constanten ausdrückt, und diese Werthe in den Ausdruck

$$X_1 dx_1 + X_2 dx_2 \dots + X_{2n} dx_{2n}$$

substituirt, indem man die willkürlichen Constanten ebenfalls als verän-

derlich betrachtet, der Coëfficient von dx_n verschwindet, und die Verhältnisse der Coëfficienten der Differentialen der willkürlichen Constanten von x_n unabhängig werden. Da hiernach

$$B = 0,$$

und die Verhältnisse von $B_1, B_2, \dots, B_{2n-1}$ von x_{2n} unabhängig sein werden, so bleiben diese Verhältnisse ungeändert, wenn in $B_1, B_2, \dots, B_{2n-1}$ man $x_{2n} = 0$ setzt, wodurch man erhält:

$$B_1 : B_2 : \dots : B_{2n-1} = X_1^{\circ} : X_2^{\circ} : \dots : X_{2n-1}^{\circ},$$

oder, wenn man einen Multiplikator M einführt,

$$B_1 = MX_1^{\circ}, \quad B_2 = MX_2^{\circ}, \quad \dots \quad B_{2n-1} = MX_{2n-1}^{\circ}.$$

Wir sehen also, daß wenn man statt der Variabeln $x_1, x_2, \dots, \dots, x_{2n-1}, x_{2n}$ die Variabeln $x_1^{\circ}, x_2^{\circ}, \dots, x_{2n-1}^{\circ}, x_{2n}$ einführt, vermittelst der Gleichungen

$$x_1 = x_1^{\circ} + x_{2n} \xi_1, \quad x_2 = x_2^{\circ} + x_{2n} \xi_2, \quad \dots \quad x_{2n-1} = x_{2n-1}^{\circ} + x_{2n} \xi_{2n-1},$$

welche sich durch die vollständige Integration der von *Pfaff* aufgestellten gewöhnlichen Differentialgleichungen ergeben, die vorgelegte Differentialgleichung

$$0 = X_1 dx_1 + X_2 dx_2 \dots + X_{2n} dx_{2n}$$

sich in die Gleichung

$$0 = X_1^{\circ} dx_1^{\circ} + X_2^{\circ} dx_2^{\circ} \dots + X_{2n-1}^{\circ} dx_{2n-1}^{\circ}$$

verwandelt, oder in eine andere Differentialgleichung mit einer Variable weniger, welche aus der gegebenen Differentialgleichung erhalten wird, wenn man in ihr $x_{2n} = 0$ setzt, und $x_1^{\circ}, x_2^{\circ}, \dots, x_{2n-1}^{\circ}$ für $x_1, x_2, \dots, x_{2n-1}$ schreibt. Die Integration dieser letztern Gleichung giebt also die Integration der vorgelegten, wenn man in ihren Integralgleichungen wieder $x_1^{\circ}, x_2^{\circ}, \dots, x_{2n-1}^{\circ}$ durch $x_1, x_2, \dots, x_{2n-1}, x_{2n}$ vermittelst der angegebenen Gleichungen ausdrückt.

Nach der *Pfaff*schen Methode hat man nun in der Gleichung

$$0 = X_1^{\circ} dx_1^{\circ} + X_2^{\circ} dx_2^{\circ} \dots + X_{2n-1}^{\circ} dx_{2n-1}^{\circ}$$

eine der Größen $x_1^{\circ}, x_2^{\circ}, \dots, x_{2n-1}^{\circ}$ einer willkürlichen Constanten gleich zu setzen; es sei also

$$x_{2n-1}^{\circ} = \alpha_1,$$

wo α_1 eine willkürliche Constante. Die Differentialgleichung wird demnach

$$0 = X_1^{\circ} dx_1^{\circ} + X_2^{\circ} dx_2^{\circ} \dots + X_{2n-2}^{\circ} dx_{2n-2}^{\circ},$$

wo in den Größen X_i° für x_{2n-1}° die Constante α_1 zu setzen ist. Hat man

diese neue Differentialgleichung durch $n-1$ Gleichungen mit $n-1$ willkürlichen Constanten integrirt, so füge man die Gleichung

$$x_{2n-1}^{\circ} = a_1$$

hinzu, und drücke mittelst der Integralgleichungen des ersten Systems $x_1^{\circ}, x_2^{\circ}, \dots, x_{2n-1}^{\circ}$ durch x, x_1, \dots, x_{2n} aus, so hat man die n Gleichungen mit n willkürlichen Constanten, welche der vorgelegten Differentialgleichung

$$0 = X_1 dx_1 + X_2 dx_2 \dots + X_{2n} dx_{2n}$$

Genüge thun.

Man kann auf dieselbe Weise nun wieder die Differentialgleichung, auf welche die vorgelegte reducirt worden ist, auf eine andere mit 2 Variablen weniger reduciren. Das zu diesem Ende zu integrirende zweite System Differentialgleichungen erhält man aus dem ersten, wenn man die beiden letzten Gleichungen desselben fortläßt, $x_{2n} = 0, x_{2n-1} = a_1$ setzt, und für x_i, X_i schreibt x_i°, X_i° . Man erhält dann $2n-3$ gewöhnliche Differentialgleichungen zwischen den $2n-2$ Variablen $x_1^{\circ}, x_2^{\circ}, \dots, x_{2n-2}^{\circ}$. Als willkürliche Constanten nehme man wieder die Werthe von $x_1^{\circ}, x_2^{\circ}, \dots, x_{2n-3}^{\circ}$ für $x_{2n-2}^{\circ} = 0$, welche wir mit $x_1^{\circ\circ}, x_2^{\circ\circ}, \dots, x_{2n-3}^{\circ\circ}$ bezeichnen wollen, und nenne $X_i^{\circ\circ}$ den entsprechenden Werth von X_i° , so ist die Aufgabe darauf zurückgeführt, die Gleichung

$$X_1^{\circ\circ} dx_1^{\circ\circ} + X_2^{\circ\circ} dx_2^{\circ\circ} \dots + X_{2n-4}^{\circ\circ} dx_{2n-4}^{\circ\circ} = 0,$$

welche aus der vorgelegten erhalten wird, wenn man $x_{2n} = x_{2n-2} = 0, x_{2n-1} = a_1, x_{2n-3} = a_2$ setzt, wo a_1, a_2 willkürliche Constanten bedeuten, und $X^{\circ\circ}, x^{\circ\circ}$ für X, x schreibt, durch $n-2$ Gleichungen mit $n-2$ willkürlichen Constanten zu integriren. Zu diesen füge man die Gleichung

$$x_{2n-3}^{\circ\circ} = a_2,$$

und drücke $x_1^{\circ\circ}, x_2^{\circ\circ}, \dots, x_{2n-3}^{\circ\circ}$ mittelst der Integralgleichungen des zweiten Systems durch $x_1^{\circ}, x_2^{\circ}, \dots, x_{2n-2}^{\circ}$ aus, füge wieder die Gleichung

$$x_{2n-1}^{\circ} = a_1$$

hinzu, und drücke $x_1^{\circ}, x_2^{\circ}, \dots, x_{2n-1}^{\circ}$ mittelst der Integralgleichungen des ersten Systems durch x_1, x_2, \dots, x_{2n} aus, so hat man die n Integrale der vorgelegten Gleichung mit n willkürlichen Constanten. Indem man auf diese Weise fortfährt jede Differentialgleichung, auf welche man die vorgelegte reducirt hat, dadurch noch um 2 Variablen zu verringern, daß man eine Variable $= 0$, eine andere einer willkürlichen Constante gleich setzt, kommt man zuletzt auf eine Differentialgleichung zwischen

nur 2 Variablen:

$$X_1 dx_1 + X_2 dx_2 = 0,$$

wo in X_1, X_2 zu setzen ist $x_{2n} = x_{2n-2} \dots = x_4 = 0, x_{2n-1} = \alpha_1, x_{2n-3} = \alpha_2$
 $\dots x_3 = \alpha_{n-1}$.

Bezeichnet man daher mit $\alpha_1, \alpha_2, \dots, \alpha_n$ willkürliche Constanten, so besteht das ganze Verfahren zur Aufstellung der verschiedenen zu integirenden Systeme gewöhnlicher Differentialgleichungen im Folgenden. In dem oben aufgestellten ersten Systeme gewöhnlicher Differentialgleichungen setzt man $x_{2n} = 0, x_{2n-1} = \alpha_1$, läßt die beiden letzten Gleichungen fort, und schreibt x_i^0, X_i^0 für x_i, X_i , wodurch man das zweite System erhält; in diesem setzt man $x_{2n-2}^0 = 0, x_{2n-3}^0 = \alpha_2$, läßt wieder die beiden letzten Gleichungen fort, und schreibt x_i^{00}, X_i^{00} für x_i^0, X_i^0 , wodurch man das 3te System erhält; in diesem setzt man $x_{2n-4}^0 = 0, x_{2n-5}^0 = \alpha_3$, läßt wieder die beiden letzten Gleichungen fort, und schreibt x_i^{000}, X_i^{000} für x_i^{00}, X_i^{00} , wodurch man das 4te System Differentialgleichungen erhält, und so fort; zuletzt kommt man auf die Gleichung, welche das n te System vorstellt,

$$X_1^{0^{n-1}} dx_1^{0^{n-1}} + X_2^{0^{n-1}} dx_2^{0^{n-1}} = 0.$$

Läßt man $x_1^{0^{n-m}}, x_2^{0^{n-m}}, \dots, x_{2m+1}^{0^{n-m}}$ die Werthe bedeuten, welche in den $2m+1$ Integralen des $(n-m)$ ten Systems Differentialgleichungen $x_1^{0^{n-m-1}}, x_2^{0^{n-m-1}}, \dots, x_{2m+1}^{0^{n-m-1}}$ für $x_{2m+2}^{0^{n-m-1}} = 0$ annehmen, so geben die sämtlichen Integralgleichungen der verschiedenen Systeme, verbunden mit den Gleichungen

$$x_{2n-1}^0 = \alpha_1, x_{2n-3}^{00} = \alpha_2, x_{2n-5}^{000} = \alpha_3, \dots, x_1^{0^n} = \alpha_n,$$

die verlangte Lösung. Man kann nämlich in der letzten der n Gleichungen:

$$x_{2n-1}^0 = \alpha_1, x_{2n-3}^{00} = \alpha_2, x_{2n-5}^{000} = \alpha_3, \dots, x_1^{0^n} = \alpha_n.$$

vermittelst des Integrals der letzten Differentialgleichung (des n ten Systems) $x_1^{0^n}$ durch $x_1^{0^{n-1}}, x_2^{0^{n-1}}$, dann in den beiden letzten mittelst der drei Integrale des $(n-1)$ ten Systemes $x_1^{0^{n-1}}, x_2^{0^{n-1}}, x_3^{0^{n-1}}$ durch $x_1^{0^{n-2}}, x_2^{0^{n-2}}, x_3^{0^{n-2}}, x_4^{0^{n-2}}$, dann in den drei letzten mittelst der 5 Integrale des $n-2$ ten Systems Differentialgleichungen $x_1^{0^{n-2}}, x_2^{0^{n-2}}, x_3^{0^{n-2}}, x_4^{0^{n-2}}, x_5^{0^{n-2}}$ durch $x_1^{0^{n-3}}, x_2^{0^{n-3}}, \dots, x_6^{0^{n-3}}$ ausdrücken, und so fortfahren, bis man mittelst der Integration des 1sten Systems alles in den n Gleichungen durch die ursprünglichen Variablen x_1, x_2, \dots, x_{2n} ausgedrückt hat.

Wir haben gesehen, daß wenn von den $2n$ Größen X_1, X_2, \dots $\dots X_{2n}$ eine Zahl $n-1$ verschwindet, was den Fall der partiellen Differentialgleichungen erster Ordnung giebt, die Integration des Isten Systems Differentialgleichungen hinreicht. Wenn eine geringere Zahl $n-m$ fehlen, so daß

$$X_1 = X_2 \dots = X_{n-m} = 0,$$

so braucht man das obige Verfahren nur so weit fortzusetzen, bis man die vorgelegte Differentialgleichung auf eine mit $2n-2m+2$ Variablen reducirt hat, welche die Form haben wird:

$$0 = X_{n-m+1}^{0^{m-1}} dx_{n-m+1}^{0^{m-1}} + X_{n-m+2}^{0^{m-1}} dx_{n-m+2}^{0^{m-1}} \dots + X_{2n-2m+2}^{0^{m-1}} dx_{2n-2m+2}^{0^{m-1}},$$

indem die Coëfficienten von $dx_1^{0^{m-1}}, dx_2^{0^{m-1}}, \dots dx_{n-m}^{0^{m-1}}$ fehlen. Die Integration des m ten Systems Differentialgleichungen reicht hin, die $n-m+1$ Gleichungen zu finden, durch welche dieser Differentialgleichung Genüge geschieht, und man braucht keine Differentialgleichungen weiter zu integriren.

Man kann sich auch zur Integration der Gleichung

$$X_1 dx_1 + X_2 dx_2 \dots + X_{2n} dx_{2n} = 0$$

folgender Methode bedienen, welche von der *Pfaff'schen* verschieden ist. Indem man nur x_1 und x_2 als Variablen betrachtet, kann man durch Integration einer gewöhnlichen Differentialgleichung erster Ordnung zwischen 2 Variablen

$$X_1 dx + X_2 dx_2 = U du$$

setzen. Betrachtet man auch x_3 und x_4 als Variablen, so erhält man hierdurch

$$X_1 dx_1 + X_2 dx_2 + X_3 dx_3 + X_4 dx_4 = U du + U' dx_3 + U'' dx_4,$$

wo, wenn man u statt x_1 einführt, U, U', U'' Functionen von u, x_2, x_3, x_4 werden. Durch Integration einer partiellen Differentialgleichung erster Ordnung zwischen 3 Variablen kann man, wie sich leicht zeigen läßt, diesem Ausdruck die Form geben

$$U du + U' dx_3 + U'' dx_4 = V_1 dv_1 + V_2 dv_2,$$

wodurch auch

$$X_1 dx_1 + X_2 dx_2 + X_3 dx_3 + X_4 dx_4 = V_1 dv_1 + V_2 dv_2.$$

Betrachtet man noch x_5, x_6 als Variablen, so erhält man hierdurch:

$$X_1 dx_1 + X_2 dx_2 \dots + X_6 dx_6 = V_1 dv_1 + V_2 dv_2 + V' dx_5 + V'' dx_6,$$

wo, wenn man v_1, v_2 statt x_1, x_2 einführt, V_1, V_2, V', V'' Functionen

von $v_1, v_2, x_3, x_4, x_5, x_6$ werden. Dem vorstehenden Ausdruck kann man durch Integration einer partiellen Differentialgleichung erster Ordnung zwischen 4 Variablen die Form geben

$V_1 dv_1 + V_2 dv_2 + V' dx_3 + V'' dx_6 = W_1 dw_1 + W_2 dw_2 + W_3 dw_3,$
wodurch auch

$X_1 dx_1 + X_2 dx_2 \dots + X_6 dx_6 = W_1 dw_1 + W_2 dw_2 + W_3 dw_3,$
u. s. w. Führt man so fort, so erhält man, nachdem man zuerst eine gewöhnliche Differentialgleichung erster Ordnung zwischen zwei Variablen, und dann hintereinander partielle Differentialgleichungen erster Ordnung zwischen 3, 4, . . . n Variablen integrirt hat, zuletzt durch Integration einer partiellen Differentialgleichung erster Ordnung zwischen $n + 1$ Variablen die verlangten n Gleichungen. Da nach dem oben auseinandergesetzten Verfahren eine partielle Differentialgleichung erster Ordnung zwischen $k + 1$ Variablen die Integration von $2k - 1$ gewöhnlichen Differentialgleichungen erster Ordnung zwischen $2k$ Variablen erfordert, so sieht man, daß man nach dieser Methode eben so viel Systeme gewöhnlicher Differentialgleichungen zwischen gleich viel Variablen zu integriren hat, wie nach der früheren Methode. Wenn m von den Größen X_1, X_2, \dots, X_n , gleich 0 sind, so kann man sogleich bei diesem Gange der Operationen mit der Integration einer partiellen Differentialgleichung erster Ordnung zwischen $n + 2$ Variablen anfangen.

Den 9ten December 1836.