

# **Badische Landesbibliothek Karlsruhe**

**Digitale Sammlung der Badischen Landesbibliothek Karlsruhe**

## **Gesammelte Werke**

Die Prinzipien der Mechanik

**Hertz, Heinrich**

**Leipzig, 1910**

Holonome Systeme

[urn:nbn:de:bsz:31-288857](https://nbn-resolving.org/urn:nbn:de:bsz:31-288857)

weil das Ergebnis des Flächensatzes doch nur in uneigentlichem Sinne ein Integral genannt werden kann. Als wesentlichen Inhalt jener Prinzipien betrachten wir vielmehr, wie uns scheint mit Recht, den Vorteil, daß sie Behauptungen liefern, welche unabhängig von dem besonderen Zusammenhang des Systems allgemeingültig ausgesagt werden können.

**Anmerkung 2 zu 402 bis 406.** Bei der Ableitung des Satzes 408 vom Schwerpunkt und des Flächensatzes als besonderer Fälle des Satzes 400 haben wir nicht von allen Eigenschaften Gebrauch gemacht, welche wir den  $\alpha$  und den  $\omega$  durch die Definition beileigten. In der Tat hätten wir jene Sätze auch mit Benutzung anderer Koordinaten ableiten können, z. B. aller Koordinaten, welche mit den  $\alpha$  und  $\omega$  gleiche Richtung haben, ohne doch identisch mit ihnen zu sein. Überhaupt würden wir bei beliebiger Wahl der Koordinaten nicht jedesmal 6 Gleichungen erhalten, welche einen neuen physikalischen Sinn ergäben oder von den Gleichungen 403 und 405 völlig unabhängig wären, sondern es würden stets diejenigen Gleichungen sein, welche aus den Gleichungen 403 und 405 durch Transformation auf die gewählten Koordinaten entstehen. Aber für alle diese verschiedenen Formen gibt der Lehrsatz 400 einen gemeinschaftlichen Ausdruck und den physikalischen Sinn.

### Holonome Systeme.

**Bemerkung.** Ist für ein holonomes System die geradeste Entfernung (217) bekannt, so lassen sich die Gleichungen der geradesten Bahnen in endlicher Form darstellen (225). Diese Bahnen sind aber die natürlichen Bahnen des Systems, sobald dasselbe frei ist, und alle Bewegungen, bei welchen sie mit gleichbleibender Geschwindigkeit durchlaufen werden, sind natürliche Bewegungen des Systems. Die Bewegungsgleichungen eines freien holomonen Systems werden sich also in endlicher Form darstellen lassen.

**Aufgabe.** Die Bewegungsgleichungen eines freien holomonen Systems mit Hilfe der geradesten Entfernung desselben darzustellen.

- (410) Es sei wie früher  $S$  die geradeste Entfernung des Systems, gedacht als Funktion der freien Koordinaten  $p_{e_0}$  und  $p_{e_1}$  ihrer Anfangs- und Endlage. Es sei  $t_0$  die Zeit, zu welcher das System die Anfangslage,  $t_1$  die Zeit, zu welcher es die Endlage durchläuft. Es ist dann  $t_1 - t_0$  die Dauer des Übergangs, also

$$\text{a) } v = \frac{S}{t_1 - t_0}$$

die konstante Geschwindigkeit des Systems in seiner Bahn, also seine Energie:

$$\text{b) } E = \frac{1}{2} m \frac{S^2}{(t_1 - t_0)^2} ,$$

und seine Momente  $q_{e_0}$  und  $q_{e_1}$  zu den Zeiten  $t_0$  und  $t_1$ :

$$\text{c) } \begin{aligned} q_{e_0} &= m \frac{S}{t_1 - t_0} \sqrt{a_{q_{e_0}}} \cos s, p_{e_0} \\ q_{e_1} &= m \frac{S}{t_1 - t_0} \sqrt{a_{q_{e_1}}} \cos s, p_{e_1} . \end{aligned}$$

Für die Gleichungen der geradesten Bahnen finden wir zwei Formen in den Gleichungen 224a und 226a. Multiplizieren wir dieselben mit  $mS/(t_1 - t_0)$  oder, was nach b) dasselbe ist, mit  $\sqrt{2mE}$ , so erhalten wir die folgenden vier Sätze von je  $r$  Gleichungen:

$$\text{d) } q_{e_1} = \frac{1}{2} \frac{m}{t_1 - t_0} \frac{\partial S^2}{\partial p_{e_1}}$$

$$\text{e) } q_{e_0} = -\frac{1}{2} \frac{m}{t_1 - t_0} \frac{\partial S^2}{\partial p_{e_0}}$$

$$\text{f) } q_{e_1} = \sqrt{2mE} \frac{\partial S}{\partial p_{e_1}}$$

$$\text{g) } q_{e_0} = -\sqrt{2mE} \frac{\partial S}{\partial p_{e_0}} .$$

Damit ist unsere Aufgabe gelöst und zwar in mehrfacher Weise.

Denn betrachten wir  $t_1$  als die variable Zeit, und also die  $p_{e_i}$  als die Koordinaten der mit dieser Zeit sich verändernden Lage, so bestimmen uns die  $r$  Gleichungen e) diese  $r$  Koordinaten als endliche Funktionen von  $t_1$ , und das gleiche leisten uns die Gleichungen g), wenn wir zu diesen noch die Beziehung zwischen  $E$  und  $t_1$ , also die Gleichung b) hinzunehmen. Die  $2r$  Größen  $p_{e_0}$  und  $q_{e_0}$  spielen dabei die Rolle der  $2r$  willkürlichen Konstanten. Bei der gleichen Betrachtungsweise geben uns nebenbei auch die Gleichungen d), oder f) und b), die Bewegungsgleichungen des Systems, und zwar nunmehr als Differentialgleichungen erster Ordnung, in welchen die  $r$  Größen  $p_{e_0}$  die Rolle der  $r$  willkürlichen Konstanten übernehmen.

Oder betrachten wir, was nicht minder erlaubt, die Zeit  $t_0$  als die variable Zeit, also die Lage 0 als die variable Lage, so geben uns die Gleichungen d), oder auch f) und b), die Bewegungsgleichungen in endlicher Form, mit der Zeit  $t_0$  als unabhängiger, den  $p_{e_0}$  als abhängigen Variablen und den  $p_{e_i}$  und  $q_{e_i}$  als  $2r$  willkürlichen Konstanten. Zugleich geben uns dann nebenbei die Gleichungen e), oder auch g) und b), die Bewegungsgleichungen in der Gestalt von Differentialgleichungen erster Ordnung, in welchen die  $p_{e_i}$  die Rolle von  $r$  willkürlichen Konstanten spielen.

Folgerung 1. Setzen wir

411

$$\sqrt{2Em} \cdot S = V \quad , \quad \text{a)}$$

und betrachten  $V$  als Funktion der  $p_{e_0}$ ,  $p_{e_i}$  und von  $E$ , so lassen sich die natürlichen Bewegungen des Systems darstellen in der Form:

$$q_{e_i} = \frac{\partial V}{\partial p_{e_i}} \quad \text{b)}$$

$$q_{e_0} = -\frac{\partial V}{\partial p_{e_0}} \quad \text{c)}$$

$$t_1 - t_0 = \frac{\partial V}{\partial E} \quad \text{d)}$$

Denn die Gleichungen **b)** und **c)** fallen zusammen mit den Gleichungen **410f** und **g**, und die Gleichung **d)** folgt aus Gleichung **a)** und **410b**.

- 412** **Anmerkung.** Die so eingeführte Funktion  $V$  ist HAMILTONS charakteristische Funktion des Systems; sie ist bei HAMILTON mit dem gleichen Buchstaben bezeichnet. Eine solche Funktion besteht also nur für holonome Systeme. Ihrer mechanischen Bedeutung nach gibt die charakteristische Funktion den doppelten Wert des Zeitintegrals der Energie an, welcher eintritt, wenn das System mit gegebener Energie aus gegebener Anfangs- in gegebene Endlage übergeht, gedacht als Funktion jener Energie und der Koordinaten der Anfangs- und der Endlage.

Denn es ist nach Gleichung **411a** und **410b**:

$$V = 2E(t_1 - t_0)$$

dem Werte nach, der Form nach allerdings nur dann, wenn wir in der rechten Seite die Dauer des Übergangs  $t_1 - t_0$  als Funktion von  $E$  und den  $p_{e_1}$  und  $p_{e_0}$  dargestellt denken.

- 413** **Lehrsatz.** Die charakteristische Funktion  $V$  eines freien holonomen Systems genügt den beiden partiellen Differentialgleichungen erster Ordnung:

$$\frac{1}{2m} \sum_1^r \sum_1^r b_{\rho\sigma_1} \frac{\partial V}{\partial p_{e_1}} \frac{\partial V}{\partial p_{\sigma_1}} = E$$

$$\frac{1}{2m} \sum_1^r \sum_1^r b_{\rho\sigma_0} \frac{\partial V}{\partial p_{e_0}} \frac{\partial V}{\partial p_{\sigma_0}} = E$$

Denn dieselben werden erhalten durch Multiplikation der Gleichungen **227** für die geradeste Entfernung mit  $2mE$  und Beachtung der Gleichung **411a**.

- 414** **Folgerung 2.** Setzen wir

$$a) \quad \frac{m S^2}{2(t_1 - t_0)} = P$$

und betrachten  $P$  als Funktion der  $p_{e_0}, p_{e_1}$  und von  $t_0$  und  $t_1$ , so stellen die Gleichungen:

$$q_{e_1} = \frac{\partial P}{\partial p_{e_1}} \quad \text{b)}$$

$$q_{e_0} = -\frac{\partial P}{\partial p_{e_0}} \quad \text{c)}$$

die natürlichen Bewegungen des Systems dar. Die Energie  $E$  des Systems kann aus  $P$  unmittelbar abgeleitet werden mit Hilfe der Gleichungen:

$$E = -\frac{\partial P}{\partial t_1} = \frac{\partial P}{\partial t_0} \quad \text{d)}$$

Denn die Gleichungen b) und c) fallen zusammen mit den Gleichungen 410d und e, und die Gleichungen d) folgen aus Gleichung a) und 410b.

**Anmerkung.** Die jetzt eingeführte Funktion  $P$  ist die 415 HAMILTONsche Prinzipalfunktion des Systems; sie ist bei HAMILTON selbst mit  $S$  bezeichnet. Nur für holonome Systeme besteht eine solche Funktion. Ihrer mechanischen Bedeutung nach gibt die Prinzipalfunktion den Wert des Zeitintegrals der Energie an, welcher eintritt, wenn das System in gegebener Zeit aus gegebener Anfangs- in gegebene Endlage übergeht, gedacht als Funktion jener Zeit und der Anfangs- und Endwerte der Koordinaten.

Denn es ist nach Gleichungen 414a und 410b:

$$P = E(t_1 - t_0)$$

dem Werte nach, der Form nach allerdings nur dann, wenn wir uns in der rechten Seite  $E$  als Funktion der  $p_{e_1}, p_{e_0}$  und der  $t_1$  und  $t_0$  dargestellt denken.

**Lehrsatz.** Die Prinzipalfunktion eines freien holonomen 416 Systems genügt den beiden partiellen Differentialgleichungen erster Ordnung:

$$\frac{1}{2m} \sum_1^r \sum_e b_{q\sigma_1} \frac{\partial P}{\partial p_{e_1}} \frac{\partial P}{\partial p_{\sigma_1}} = - \frac{\partial P}{\partial t_1}$$

$$\frac{1}{2m} \sum_1^r \sum_e b_{q\sigma_0} \frac{\partial P}{\partial p_{e_0}} \frac{\partial P}{\partial p_{\sigma_0}} = \frac{\partial P}{\partial t_0}$$

Denn dieselben werden erhalten, indem man die Gleichungen 227 multipliziert mit (410 b)

$$\frac{mS^2}{2(t_1 - t_0)^2} = E$$

und die Beziehungen 414a und d beachtet.

- 417 **Anmerkung zu 411 bis 416.** Ebenso wie wir in 232 bis 236 von den Differentialgleichungen 227 ausgehend Funktionen betrachten konnten, welche der geradesten Entfernung verwandt waren und sie in analytischer Hinsicht vollkommen ersetzen, ohne doch eine gleich einfache geometrische Bedeutung wie sie zu haben, ebenso können wir von den Differentialgleichungen 413 und 416 ausgehend zu Funktionen gelangen, welche der charakteristischen Funktion und der Prinzipalfunktion verwandt sind und in analytischer Hinsicht gleiche Dienste leisten oder selbst Vorteile bieten, deren Bedeutung in physikalischer Hinsicht aber durch die mathematische Verwickelung mehr und mehr verdunkelt erscheint. Solche Funktionen würde man passend als JACOBIsche Prinzipalfunktionen und charakteristische Funktionen bezeichnen.

Es erhellt übrigens, daß auch schon in der charakteristischen Funktion und in der Prinzipalfunktion nur der einfache Sinn der geradesten Entfernung und auch dieser in leichter Verschleierung auftritt, so daß die Einführung jener Funktionen nebeneinander und neben der geradesten Entfernung nur eine geringe Bedeutung haben würde, wenn es sich stets, wie hier, um die Betrachtung vollständig bekannter freier Systeme handelte.