

Die in dem ersten Aufsätze hergeleitete Bedingung dafür, dass die lebendige Kraft integrierender Nenner eines zusammengesetzten monocyclischen Systems ist, war die, dass die Verbindungen zwischen den einzelnen Theilen rein kinematische sind. Wenn dies nun auch bei allen bisher bekannten Fällen mechanischer Verbindung zutrifft, so wurde doch durch die früheren Betrachtungen die Möglichkeit anderer Verbindungen nicht ausgeschlossen. In dem zweiten Aufsätze untersucht deshalb der Verfasser den Charakter aller durch ponderable Naturkörper herstellbaren Verbindungen bewegter Körper und verallgemeinert den Satz von der lebendigen Kraft als integrierendem Nenner für alle diese Fälle. Es zeigt sich zunächst, dass bei jeder durch physische Körper herstellbaren Fesselung cyclischer Bewegungen eine proportionale Steigerung aller Geschwindigkeiten zulässig sein muss, wobei die Verhältnisse dieser Geschwindigkeiten unverändert bleiben, so lange der Werth aller Coordinaten p_α constant bleibt. Wird $q_b = nq_b$ und $s_b = ns_b$ gesetzt, so ergeben sich zur Bestimmung der s_b die Differentialgleichungen:

$$\sum_b q_b \frac{\partial s_b}{\partial p_\alpha} = 0;$$

ferner zeigt die Gleichung:

$$dQ = 2Ld \log n,$$

wobei das n die einzelnen Werthe der Entropie charakterisirt, dass die lebendige Kraft nothwendig einer der integrierenden Nenner des durch die Verbindung erzeugten monocyclischen Systems sein muss. Der Begriff der Entropie lässt sich dann vollständig auf diese Systeme übertragen.

Endlich wird noch die Integration der Fesselungsgleichungen für ein physisch verbundenes System gegeben:

$$0 = \sum_b q_b \frac{\partial s_b}{\partial p_\alpha}.$$

Im allgemeinen genügt wieder die der früheren entsprechende Form der Lösung:

$$F = C; q_b = \lambda \frac{\partial F}{\partial s_b},$$

wo C der constant bleibende Werth der Entropie. Aber auch