

Центральная лемма. Если L — регулярный лагранжиан, то

$$\frac{d^x}{dt} p_i = \frac{\partial L}{\partial q_i}$$

(именно эта лемма позволяет не различать d/dt и d^x/dt в обозначениях). В самом деле,

$$\frac{d^x}{dt} p = \frac{\partial p}{\partial \dot{q}} X + \dots = \left(\frac{\partial^2 L}{\partial \dot{q}^2} \right) \left(\frac{\partial^2 L}{\partial \dot{q}^2} \right)^{-1} \left(\frac{\partial L}{\partial \dot{q}} - \dots \right) + \dots = \frac{\partial L}{\partial \dot{q}}.$$

Впредь лагранжианы считаются регулярными. **Всегда регулярны лагранжианы механических систем.** В самом деле, от скоростей \dot{q}_i зависит только

$$\bar{T} = \frac{1}{2} \sum_{v=1}^N m_v \left(\frac{d\bar{r}_v}{dt} \right)^2,$$

причем в силу (36) каждое слагаемое и вся сумма имеет вид квадратичного выражения по скоростям:

$$\bar{T} = \frac{1}{2} \sum_{i,j=1}^n a_{ij}(q, t) \dot{q}_i \dot{q}_j + \sum_{i=1}^n a_i(q, t) \dot{q}_i + a(q, t). \quad (11.48)$$

Поскольку $T \geq 0$, $T=0 \Leftrightarrow \dot{r}_v=0$, матрица

$$\|a_{ij}\| = \left\| \frac{\partial^2 \bar{T}}{\partial \dot{q}_i \partial \dot{q}_j} \right\| \quad (11.49)$$

положительно определена и потому невырождена.

Если связи не зависят явно от времени, то и определяющие координаты q_1, \dots, q_n можно ввести независимым от времени образом: $r_v = \bar{r}_v(q)$; при $\bar{V} = V(q)$ получается

классическая натуральная система

$$L = \frac{1}{2} \sum_{i,j} a_{ij}(q) \dot{q}_i \dot{q}_j - V(q). \quad (11.50)$$

Тогда уравнения движения в форме Лагранжа суть

$$\frac{d}{dt} \left(\sum_k a_{ik} \dot{q}_k \right) - \frac{1}{2} \sum_{k,l} \frac{\partial a_{kl}}{\partial q_i} \dot{q}_k \dot{q}_l + \frac{\partial V}{\partial q_i} = 0,$$

или

$$\sum_k a_{ik} \ddot{q}_k + \sum_{j,k} \gamma_{jk}^i \dot{q}_j \dot{q}_k + \frac{\partial V}{\partial q_i} = 0. \quad (11.51)$$

В середине стоят выражения, строго квадратичные по \dot{q}_k . Разрешая относительно старших производных, имеем

$$\ddot{q}_i + \sum_{k,l} \Gamma_{kl}^i \dot{q}_k \dot{q}_l + \sum_k a^{ik} \frac{\partial V}{\partial q_k} = 0,$$