

# Inhaltsverzeichnis\*.

## Teil I.

### Aufbau der Theoretischen Mechanik.

|                                       | Seite |
|---------------------------------------|-------|
| Einleitung . . . . .                  | 1     |
| Zur Geschichte der Mechanik . . . . . | 3     |
| Literaturübersicht . . . . .          | 5     |
| Einteilung der Mechanik . . . . .     | 6     |

## Kapitel I.

### Der Begriff der Kraft und das Newtonsche Grundgesetz.

|   |          |
|---|----------|
| 1. Vorbemerkung S. 6.   |          |
| § 1. Geschwindigkeit und Beschleunigung . . . . .   | 8 (528)  |
| 2. Axiomgruppe I S. 8.  |          |
| § 2. Galileische Fallbewegungen . . . . .   | 11 (528) |
| 3. Die Erdbeschleunigung S. 11 — 4. Klasse und Beschleunigungsgesetz S. 13.   |          |
| § 3. Ebene Bewegungen in Polarkoordinaten . . . . .   | 15 (529) |
| 5. Eine Zerlegung von Geschwindigkeit u. Beschleunigung S. 15.  |          |
| § 4. Die Bewegung der Planeten und Kometen um die Sonne . . . . .   | 17 (529) |
| 6. Keplers Gesetze S. 17 — 7. Das Beschleunigungsgesetz der Planeten S. 19 — 8. Masse von Sonne und Erde S. 22.   |          |
| § 5. Das $n$ -Körperproblem der Astronomie . . . . .  | 23 (534) |
| 9. Das Parallelogrammgesetz S. 23 — 10. Gegenwirkungsprinzip und Impulssätze S. 25 — 11. Energie und Leistung S. 28 — 12. Beispiel: Das Zweikörperproblem S. 30 — 13. Zwei Bemerkungen S. 31. |          |
| § 6. Widerstandsbewegungen . . . . .  | 33 (538) |
| 14. Reibung und Luftwiderstand S. 33 — 15. Wurf und Luftwiderstand S. 35 — 16. Schräger Wurf S. 37 — 17. Die Asymptoten S. 40.  |          |
| § 7. Zusammenfassung des I. Kapitels . . . . .  | 43 (540) |
| 18. Das Beschleunigungsgesetz und seine Merkmale S. 43 — 19. Masse und Kraft S. 44 — 20. Die drei ersten Axiomgruppen S. 48.  |          |

\* Die eingeklammerten Zahlen beziehen sich auf Teil II, Aufgaben und Probleme der Theoretischen Mechanik.

|   | Seite           |
|---|-----------------|
| <b>§ 8. Anhang zum I. Kapitel: Die Punktmechanik . . . . .</b>  | <b>51 (544)</b> |
| 21. Die Impulssätze S. 51 — 22. Der Energiesatz S. 53 — 23. Der starre Körper S. 55 — 24. Zur Potentialtheorie S. 56. |                 |
| <b>§ 9. Zweiter Anhang: Zur speziellen Relativitätstheorie. . . . .</b>   | <b>59 (541)</b> |
| 25. Die Lorentz-Transformation S. 59 — 26. Die Mechanik der Relativitätstheorie S. 62.                                |                 |

## Kapitel II.

### Statik gebundener Systeme von endlichem Freiheitsgrad.

|  |                  |
|--|------------------|
| 27. Vorbemerkung S. 65.  |                  |
| <b>§ 1. Der einzelne Punkt. . . . .</b>  | <b>65</b>        |
| 28. Lagrangesche Parameter und Prinzip der virtuellen Arbeiten S. 65 — 29. Einseitige Bindungen S. 68.   |                  |
| <b>§ 2. Von der Reibung. . . . .</b>   | <b>69 (543)</b>  |
| 30. Haftreibung S. 69 — 31. Gleitreibung S. 72.  |                  |
| <b>§ 3. Das Lagrangesche Befreiungsprinzip . . . . .</b>   | <b>73</b>        |
| 32. Eingeprägte Kraft und Reaktionskraft S. 73.  |                  |
| <b>§ 4. Das Prinzip der virtuellen Arbeiten . . . . .</b>  | <b>75 (549)</b>  |
| 33. Axiom IV S. 75 — 34. Beispiele, die Waage S. 76.   |                  |
| <b>§ 5. Holonome Systeme von endlichem Freiheitsgrad. . . . .</b>  | <b>79 (550)</b>  |
| 35. Lagrangesche Koordinaten und Kraftkomponenten S. 79 — 36. Der starre Körper in der Ebene S. 80 — 37. Die Schneide, ein nichtholonomes System S. 83.  |                  |
| <b>§ 6. Nebenbedingungen . . . . .</b>   | <b>85 (552)</b>  |
| 38. Lagrangesche Parameter S. 85 — 39. Beispiele S. 87.  |                  |
| <b>§ 7. Das Befreiungsprinzip bei Systemen von endlichem Freiheitsgrad . . . . .</b>   | <b>91 (555)</b>  |
| 40. Ausführung und Beispiele S. 91:  |                  |
| <b>§ 8. Der starre Körper im Raum . . . . .</b>  | <b>93 (556)</b>  |
| 41. Die Eulerschen Winkel S. 93 — 42. Die Eulersche Geschwindigkeitsformel S. 97 — 43. Anwendungen auf die Statik S. 97 — 44. Notwendige Gleichgewichtsbedingungen für beliebige Systeme S. 101. |                  |
| <b>§ 9. Weiteres zur Kinematik des starren Körpers im Raume .</b>  | <b>103 (559)</b> |
| 45. Die Rodriguesschen Formeln S. 103 — 46. Die komplexe Darstellung S. 107 — 47. Die Zusammensetzung zweier Drehungen S. 114 — 48. Quaternionen S. 116.   |                  |

## Kapitel III.

### Statik der Systeme von unendlich vielen Freiheitsgraden.

|  |                  |
|--|------------------|
| 49. Vorbemerkung S. 118.   |                  |
| <b>§ 1. Der Idealfaden. . . . .</b>  | <b>118 (561)</b> |
| 50. Voraussetzungen S. 118 — 51. Eine Übergangsgleichung S. 119 — 52. Die Parametermethode S. 120 — 53. Beweis S. 122 — 54. Die Zugkraft S. 125. |                  |

|   | Seite            |
|---|------------------|
| <b>§ 2. Seil und Draht</b> . . . . .  | <b>128 (566)</b> |
| 55. Literatur S. 128 — 56. Die synthetische Methode S. 128 — 57. Unsere Methode S. 130 — 58. Kinematische Zwischenbetrachtung S. 130 — 59. Durchführung S. 132 — 60. Das Befreiungsprinzip S. 135 — 61. Balken und steifes Seil S. 136.   |                  |
| <b>§ 3. Die dünne Haut</b> . . . . .  | <b>138 (568)</b> |
| 62. Beltramis Gleichungen S. 138 — 63. Die elastisch dehnbare Haut S. 141 — 64. Sonderfälle S. 145.   |                  |
| <b>§ 4. Theorie der dünnen Schalen und Platten</b> . . . . .  | <b>148</b>       |
| 65. Der Ansatz S. 148 — 66. Feldgleichungen und Randbedingungen S. 150 — 67. Bedeutung der Parameter S. 152 — 68. Zerlegung in Komponenten S. 156 — 69. Befreiung S. 158 — 70. Vollkommene Elastizität S. 159 — 71. Die Platte S. 161 — 72. Die synthetische Methode S. 166 — 73. Literatur S. 170.   |                  |
| <b>§ 5. Die Flüssigkeit</b> . . . . .   | <b>170 (573)</b> |
| 74. Statik der inkompressiblen Flüssigkeit S. 170 — 75. Kompressible Flüssigkeiten und Gase S. 173 — 76. Bewegungsgleichungen idealer Flüssigkeiten S. 174 — 77. Potentialbewegungen S. 176 — 78. Der ebene Fall S. 177 — 79. Die Bernoullische Gleichung S. 178 — 80. Hydraulik S. 179.  |                  |
| <b>§ 6. Nochmals der starre Körper</b> . . . . .  | <b>181 (580)</b> |
| 81. Kinematische Betrachtung S. 181 — 82. Der Spannungstensor S. 183 — 83. Das beliebige System und die innere Arbeit S. 186 — 84. Die drei allgemeinen Sätze der Mechanik S. 187.  |                  |
| <b>§ 7. Grundlegung der Elastizitätstheorie</b> . . . . .   | <b>189 (583)</b> |
| 85. Das Deformationsellipsoid S. 189 — 86. Spannungen und Gleichgewichtsbedingungen in den Koordinaten $a, b, c$ S. 191 — 87. Die virtuelle Arbeit S. 193 — 88. Die Abhängigkeit der inneren Spannungsgrößen von den Deformationsgrößen S. 194 — 89. Das Hookesche Gesetz S. 196 — 90. Beispiel S. 199 — 91. Kinetik elastischer Körper S. 205. |                  |
| <b>§ 8. Flüssigkeiten und Gase mit innerer Reibung</b> . . . . .  | <b>207 (593)</b> |
| 92. Die Bewegungsgleichungen S. 207 — 93. Exakte Lösungen S. 211.   |                  |

#### Kapitel IV.

#### Die ersten allgemeinen Prinzipien der Kinetik.

|  |                  |
|--|------------------|
| <b>§ 1. Einleitung</b> . . . . .   | <b>215 (605)</b> |
| 94. Kräfteäquivalenz S. 215.   |                  |
| <b>§ 2. Das d'Alembertsche Prinzip</b> . . . . .   | <b>217 (606)</b> |
| 95. Formulierung S. 217 — 96. Kritische Bemerkungen S. 220 — 97. Versuch eines Beweises aus dem Befreiungsprinzip mit Hilfe eines neuen Prinzips von der Passivität der Reaktionskräfte S. 222 — 98. Beispiele S. 223. |                  |

|   | Seite            |
|---|------------------|
| <b>§ 3. Die Energiegleichung für skleronome Systeme. . . . .</b>  | <b>225 (609)</b> |
| 99. Der Energiesatz S. 225 — 100. Das mathematische Pendel S. 226 — 101. Das physische Pendel S. 229 — 102. Der Steiner'sche Satz S. 231 — 103. Gegenbeispiel S. 232. |                  |
| <b>§ 4. Das Hamiltonsche Prinzip. . . . .</b>   | <b>233 (614)</b> |
| 104. Die Zentralgleichung S. 233 — 105. Das Hamiltonsche Prinzip S. 235.  |                  |
| <b>§ 5. Die Lagrangeschen und die Helmholtzschen Wirbelsätze für ideale Flüssigkeiten. . . . .</b>  | <b>237</b>       |
| 106. Die Helmholtzschen Sätze S. 237 — 107. Lagranges Integration S. 239 — 108. Die Kontinuitätsgleichung S. 241.   |                  |

### Kapitel V.

#### Holonome Systeme mit endlichem Freiheitsgrad. Die Lagrangeschen Gleichungen.

|   |                  |
|---|------------------|
| <b>§ 1. Einleitung . . . . .</b>  | <b>242 (617)</b> |
| 109. Eine Übergangsgleichung S. 242 — 110. Die kinetische Energie S. 244.   |                  |
| <b>§ 2. Die Lagrangeschen Gleichungen . . . . .</b>   | <b>244 (618)</b> |
| 111. Koordinaten der Beschleunigung und des Impulses S. 244 — 112. Die Ableitung aus der Zentralgleichung S. 246 — 113. Ableitung aus dem Hamiltonschen Prinzip S. 248 — 114. Der Energiesatz S. 249. |                  |
| <b>§ 3. Der starre Körper in der Ebene . . . . .</b>  | <b>250 (628)</b> |
| 115. Die Bewegungsgleichungen S. 250 — 116. Beispiel S. 252.  |                  |
| <b>§ 4. Kleine Schwingungen. . . . .</b>  | <b>254 (639)</b> |
| 117. Das geführte Pendel S. 254 — 118. Das Doppelpendel S. 256 — 119. Schwebung S. 259 — 120. Glocke und Klöppel S. 260.  |                  |
| <b>§ 5. Weitere Beispiele zu den Lagrangeschen Gleichungen . .</b>  | <b>260 (643)</b> |
| 121. Das Zykloidenpendel S. 260 — 122. Das sphärische Pendel S. 262 — 123. Der geknickte Faden S. 264.  |                  |
| <b>§ 6. Kleine Schwingungen um eine Gleichgewichtslage bei Systemen von beliebig hohem endlichem Freiheitsgrad .</b>  | <b>266 (645)</b> |
| 124. Satz von Lagrange S. 266.  |                  |
| <b>§ 7. Der Stabilitätssatz von Dirichlet . . . . .</b>   | <b>268 (649)</b> |
| 125. Satz und Beweis S. 268.  |                  |
| <b>§ 8. Schwingungen um eine stabile Gleichgewichtslage bei einem Freiheitsgrad. . . . .</b>  | <b>271 (649)</b> |
| 126. Satz von Weierstrass S. 271 — 127. Satz von Poincaré S. 272.   |                  |
| <b>§ 9. Die Wirkung von Geschwindigkeitsgliedern . . . . .</b>  | <b>275 (651)</b> |
| 128. Satz von William Thomson S. 275.   |                  |
| <b>§ 10. Systeme von unendlichem Freiheitsgrad . . . . .</b>  | <b>278 (652)</b> |
| 129. Beispiel des Fadens S. 278 — 130. Sogenannte Lagrangesche Gleichungen erster Art S. 281.   |                  |

## Kapitel VI.

## Mathematische Durcharbeitung.

|  | Seite            |
|--|------------------|
| <b>§ 1. Die Hamiltonschen oder kanonischen Gleichungen . . . .</b>   | <b>281 (653)</b> |
| 131. Der Phasenraum S. 281 — 132. Die Hamiltonsche Funktion S. 282 — 133. Beispiele S. 284 — 134. Zyklische Koordinaten S. 285 — 135. Die Routhschen Gleichungen S. 286.   |                  |
| <b>§ 2. Kanonische Transformationen . . . . .</b>  | <b>287 (662)</b> |
| 136. Definition und Beispiele S. 287 — 137. Der erste Hauptsatz S. 289 — 138. Der zweite Hauptsatz S. 290 — 139. Ein Satz von Jacobi S. 291 — 140. Allgemeiner kanonische Transformationen S. 292 — 141. Charakterisierung der kanonischen Transformationen S. 293 — 142. Berührungstransformationen S. 294. |                  |
| <b>§ 3. Über erste Integrale der kanonischen Gleichungen und die Klammersymbole Poissons . . . . .</b>   | <b>295 (667)</b> |
| 143. Jacobis Identität S. 295 — 144. Jacobis andere Integrationsmethode S. 296 — 145. Jacobis Theorema gravissimum S. 298.   |                  |
| <b>§ 4. Infinitesimale kanonische Transformationen . . . . .</b>   | <b>299 (688)</b> |
| 146. Der Begriff S. 299 — 147. Drei Sätze S. 300 — 148. Das Problem von Liouville und Stäckel S. 302.  |                  |
| <b>§ 5. Variation der Konstanten . . . . .</b>   | <b>303 (689)</b> |
| 149. Satz von Lagrange und Poisson S. 303 — 150. Störungsgleichungen S. 305 — 151. Beziehungen zwischen den Klammersymbolen S. 307 — 152. Kanonische Gleichungen bei Lagrange S. 308 — 153. Beispiel S. 309.   |                  |

## Kapitel VII.

## Die Minimalprinzipien.

|   |                  |
|---|------------------|
| <b>§ 1. Das Prinzip der kleinsten Wirkung . . . . .</b>   | <b>312 (691)</b> |
| 154. Die Form von Euler S. 312 — 155. Die Form von Jacobi S. 314 — 156. Gravitation in der allgemeinen Relativitätstheorie S. 316.  |                  |
| <b>§ 2. Das Prinzip der variierten Wirkung. Die Prinzipalfunktion . . . . .</b>   | <b>317 (699)</b> |
| 157. Hamiltons partielle Differentialgleichung S. 317 — 158. Die Umkehr S. 320 — 159. Beispiel S. 324 — 160. Ausdehnung auf rheonome Systeme S. 326 — 161. Beispiel S. 328. |                  |
| <b>§ 3. Das Prinzip der variierten Wirkung. Die charakteristische Funktion . . . . .</b>  | <b>330 (699)</b> |
| 162. Jacobis Theorie S. 330 — 163. Beispiel S. 332 — 164. Reihenentwicklungen S. 334.   |                  |
| <b>§ 4. Über Integrallinvarianten . . . . .</b>   | <b>335 (707)</b> |
| 165. Eine Invariante erster Dimension S. 335 — 166. Satz von Liouville S. 337.  |                  |
| <b>§ 5. Zur Störungsrechnung . . . . .</b>  | <b>338</b>       |
| 167. Idee und Beispiel S. 338.  |                  |
| <b>§ 6. Zur Integrationstheorie der kanonischen Gleichungen . .</b>   | <b>340 (708)</b> |
| 168. Einleitung S. 340 — 169. Erste Integrale S. 341 — 170. Nutzen eines Integrals S. 343 — 171. Eine zweite Methode S. 347.  |                  |

|   | Seite            |
|---|------------------|
| <b>§ 7. Lineare und quadratische Integrale. . . . .</b>               | <b>349 (708)</b> |
| 172. Lineare Integrale S. 349 — 173. Beispiel 1. $n = 2$ S. 352 —     |                  |
| 174. Beispiel 2. $n = 3$ S. 354 — 175. Quadratische Integrale S. 358. |                  |
| <b>§ 8. Das Gaußsche Prinzip des kleinsten Zwanges . . . . .</b>      | <b>361 (709)</b> |
| 176. Das Prinzip S. 361 — 177. Appells Gleichungen S. 362 —           |                  |
| 178. Beispiele S. 363 — 179. Erweiterung des Begriffes der            |                  |
| virtuellen Verschiebung S. 365 — 180. Das Prinzip von Hertz S. 366.   |                  |
| <b>§ 9. Die Minimalprinzipie der Elastizitätstheorie . . . . .</b>    | <b>368</b>       |
| 181. Kanonische Transformationen S. 368 — 182. Das Prinzip            |                  |
| vom Minimum der potentiellen Energie S. 370 — 183. Das                |                  |
| Castiglianosche Prinzip oder das Prinzip von der Ergänzungs-          |                  |
| arbeit S. 371 — 184. Das Prinzip von Castigliano in seiner            |                  |
| zweiten Bedeutung S. 372 — 185. Historisches S. 374.                  |                  |

## Kapitel VIII.

## Der starre Körper im Raum.

|  |                  |
|--|------------------|
| 186. Vorbemerkungen S. 375.  |                  |
| <b>§ 1. Relativbewegung . . . . .</b>                                  | <b>375 (713)</b> |
| 187. Grundlegende Formeln S. 375 — 188. Über Bewegungen                |                  |
| auf der Erde S. 378.   |                  |
| <b>§ 2. Bewegungsgleichungen des starren Körpers . . . . .</b>         | <b>380 (723)</b> |
| 189. Schwerpunkt und Momentensatz S. 380.                              |                  |
| <b>§ 3. Die Eulerschen Gleichungen. . . . .</b>                        | <b>382 (723)</b> |
| 190. Drall und Energie S. 382 — 191. Trägheitstensor S. 383 —          |                  |
| 192. Die Eulerschen Gleichungen S. 385 — 193. Ein zweites              |                  |
| Trägheitsellipsoid S. 386.   |                  |
| <b>§ 4. Der kräftefreie Kreisel . . . . .</b>                          | <b>387 (732)</b> |
| 194. Poinsofbewegung S. 387 — 195. Der symmetrische Fall               |                  |
| S. 388 — 196. Der allgemeine Fall S. 389 — 197. Berechnung             |                  |
| der Eulerschen Winkel S. 391 — 198. Stabilität gegen Stoß S. 393.      |                  |
| <b>§ 5. Über den einpunktigen Stoß zweier starrer Körper gegenein-</b> |                  |
| <b>ander . . . . .</b>   | <b>395 (739)</b> |
| 199. Der vollkommen elastische Stoß S. 395 — 200. Besondere            |                  |
| Fälle S. 397 — 201. Der unvollkommen elastische Stoß S. 398 —          |                  |
| 202. Die Reibung beim Stoß S. 400 — 203. Historisches S. 401.          |                  |
| <b>§ 6. Der symmetrische schwere Kreisel . . . . .</b>                 | <b>402 (741)</b> |
| 204. Reguläre Präzession S. 402 — 205. Pseudoreguläre Präzession       |                  |
| S. 404 — 206. Deviationswiderstand S. 407.                             |                  |
| <b>§ 7. Der allgemeine Kreisel; Lagrangesche Gleichungen. . . .</b>    | <b>407 (745)</b> |
| 207. Benutzung der Eulerschen Winkel S. 407 — 208. Ein Satz            |                  |
| über konservative Systeme von drei Freiheitsgraden mit einer           |                  |
| zyklischen Koordinate S. 410 — 209. Anwendung auf den Kreisel          |                  |
| S. 412 — 210. Übergang zu den Eulerschen Gleichungen S. 415            |                  |
| — 211. Benutzung Rodriguesscher Koordinaten S. 416 —                   |                  |
| 212. Hamiltonsche Gleichungen S. 420 — 213. Potenzentwick-             |                  |
| lung S. 421.   |                  |

|   | Seite            |
|---|------------------|
| <b>§ 8. Der allgemeine Kreisels; Reduktion auf eine vektorielle Gleichung erster Ordnung . . . . .</b>  | <b>422</b>       |
| 214. Aufstellung der Gleichungen S. 422 — 215. Ist sie vollständig? S. 424 — 216. Die Schiff-Stäckelschen Gleichungen S. 426 — 217—222. Sonderfälle S. 428—449.   |                  |
| <b>§ 9. Elementare Lösungen des <math>n</math>-Körperproblems . . . . .</b>   | <b>449 (751)</b> |
| 223. Der Ansatz S. 449 — 224. Erster Fall: alle Punkte liegen in einer Geraden S. 452 — 225. Zweiter Fall: Punkte in einer Ebene. Allgemeines. Der Fall $n = 3$ S. 454 — 226. Der Fall $n = 4$ S. 458 — 227. Punkte im Raum S. 463. |                  |

## Kapitel IX.

## Nichtholonome Systeme von endlichem Freiheitsgrad.

|   |                  |
|---|------------------|
| <b>§ 1. Die Parametermethode . . . . .</b>  | <b>464 (756)</b> |
| 228. Einleitung und erste Methode S. 464 — 229. Die Schneide S. 465 — 230. Der Reifen S. 470 — 231. Der Karren S. 471.                              |                  |
| <b>§ 2. Die Übergangsgleichungen . . . . .</b>  | <b>473 (766)</b> |
| 232. Ableitung der Gleichungen S. 473 — 233. Kritisches S. 476 — 234. Beispiele S. 478.   |                  |
| <b>§ 3. Ableitung der Bewegungsgleichungen . . . . .</b>  | <b>480 (766)</b> |
| 235. Die Lagrange-Eulerschen Gleichungen S. 480 — 236. Der Fall $m = 0$ S. 481 — 237. Warnung und Bemerkung S. 482.                                 |                  |
| <b>§ 4. Beispiele . . . . .</b>   | <b>483 (766)</b> |
| 238. Die Schneide S. 483 — 239. Beispiel 3. Der zweirädrige Wagen S. 484 — 240. Ein rheonomes Beispiel S. 485 — 241. Ein holonomes Beispiel S. 487. |                  |
| <b>§ 5. Der starre Körper . . . . .</b>   | <b>488 (773)</b> |
| 242. Neue Ableitung der Eulerschen Gleichungen S. 488.  |                  |
| <b>§ 6. Der Reifen . . . . .</b>  | <b>489 (778)</b> |
| 243. Aufstellung der Bewegungsgleichungen S. 489 — 244. Frage der Stabilität S. 491.  |                  |
| <b>§ 7. Das Prinzip der kleinsten Wirkung . . . . .</b>   | <b>492</b>       |
| 245. Erster Beweis S. 492 — 246. Zweiter Beweis S. 494.   |                  |
| <b>§ 8. Nichtlineare Bedingungsgleichungen . . . . .</b>  | <b>495 (782)</b> |
| 247. Die erste Form S. 495 — 248. Die zweite Form S. 498 — 249. Beispiel S. 499 — 250. Linearisierung S. 501 — 251. Grenzübergänge S. 504.          |                  |
| <b>§ 9. Nichtholonome Systeme zweiter Klasse . . . . .</b>  | <b>505</b>       |
| 252. Eine fragliche Sache S. 505.   |                  |
| <b>Anhang. Übersicht über die Grundlagen der Mechanik . . . . .</b>   | <b>507</b>       |

## Teil II.

## Aufgaben und Probleme der Theoretischen Mechanik 527—789

Die Zuordnung zu den Kapiteln und Paragraphen beim Teil I, Seitenzahlen in Klammern.

|                                   |            |
|-----------------------------------|------------|
| <b>Namenverzeichnis . . . . .</b> | <b>790</b> |
| <b>Sachverzeichnis . . . . .</b>  | <b>792</b> |