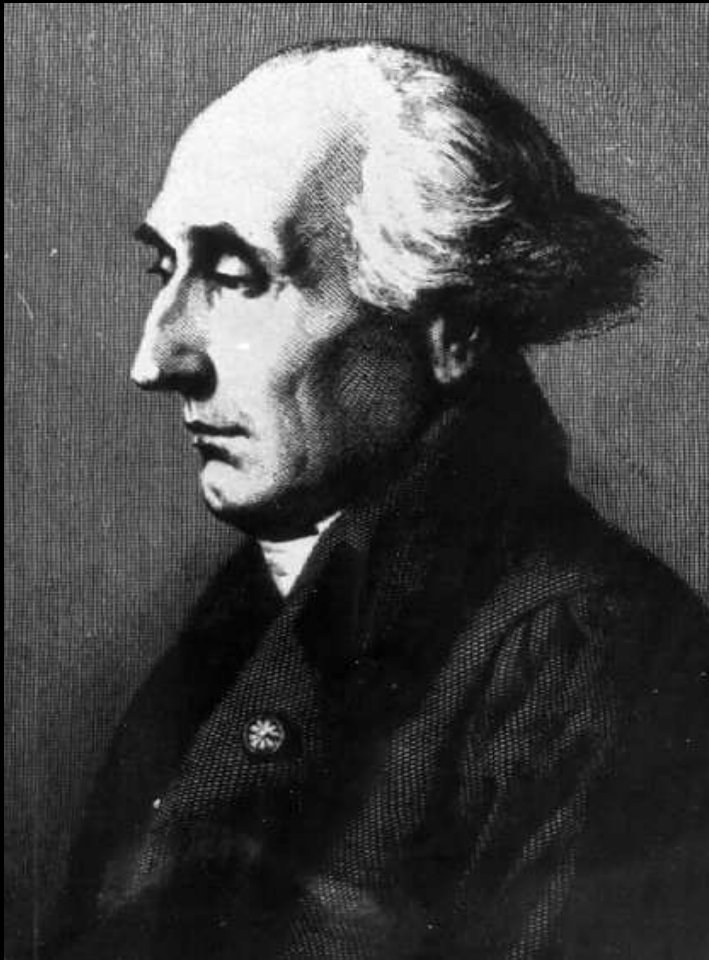


Lagrange Mechanics and Optimization

Lagrange Mechanics and Optimization



(1736 – 1813)



Am Kupfergraben 7, 10117 Berlin

(Photo: Iris Grötschel)

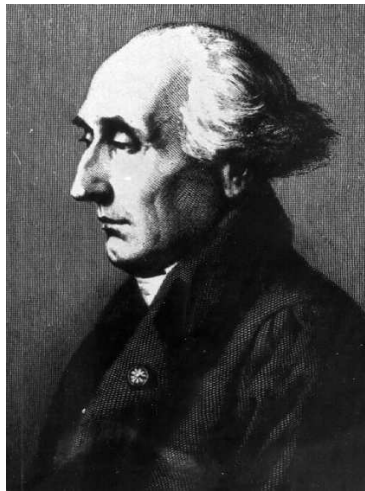
G. Wanner, Monte Verità, Sept. 20, 2016

(part I of trilogy on Constrained Optimization with M. Gander and F. Kwok)

Euler \Leftrightarrow Lagrange :

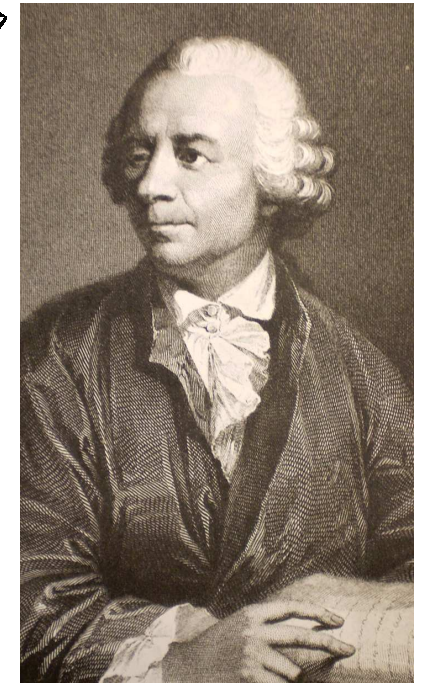
† 1783 St. Petersburg

Paris
† 1813



Berlin

Basel
✱ 1707



Torino
✱ 1736

In Berlin wrote

- Euler his *Methodus* (1744),
- Euler his *Inst. Calculi Integralis* (1768),
- Lagrange his *Mécanique* (1788) ...

... for **all three** stood the Bernoullis at the cradle

1787

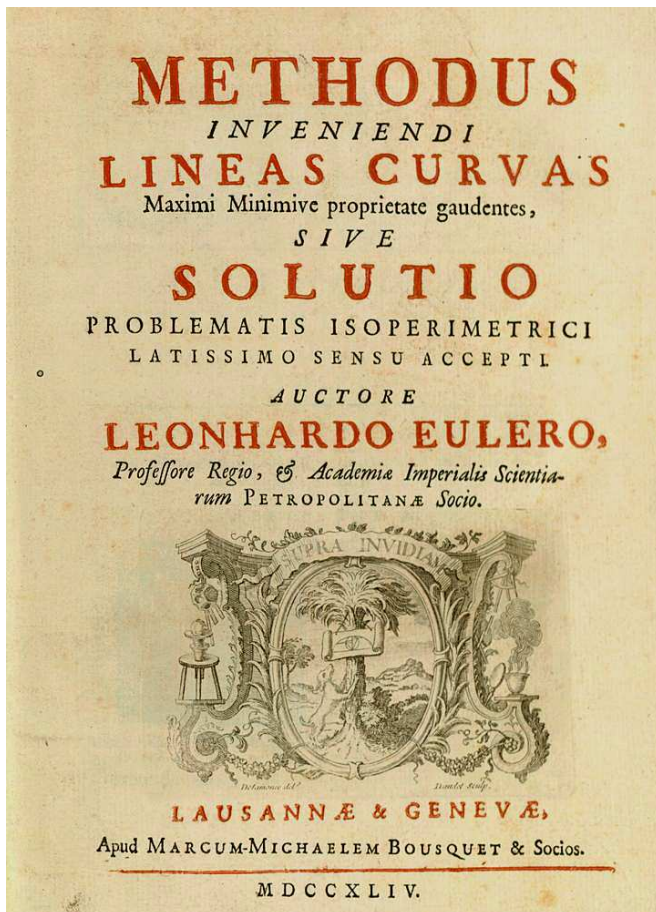
1766

1766

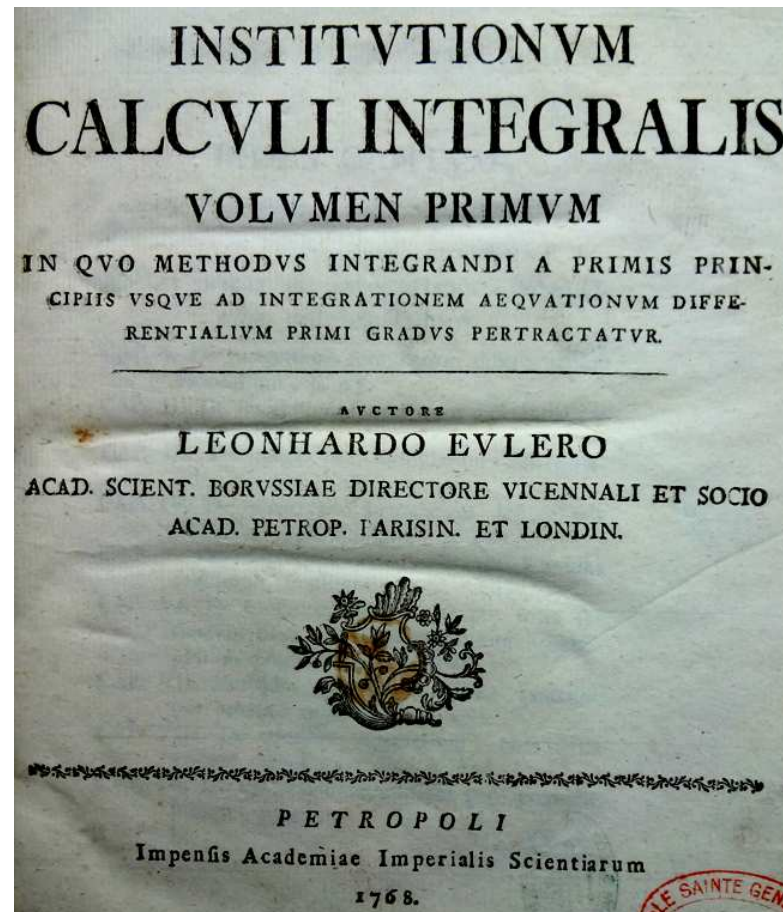
1741

1727

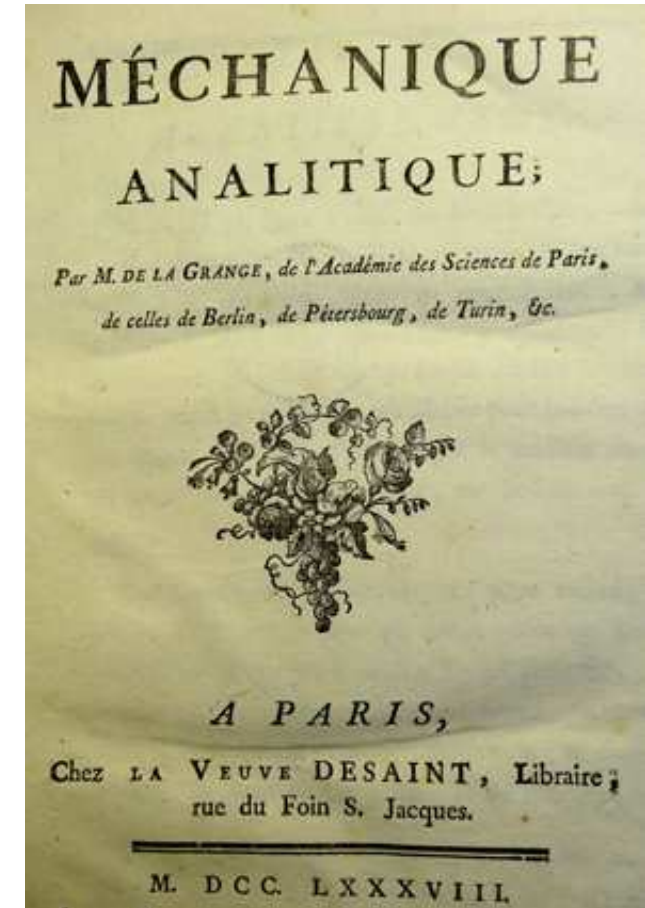
Methodus E65



Calc. Integralis E342



Lagr. Mécanique



3. Optimization

2. Diff. Equations

1. Statics

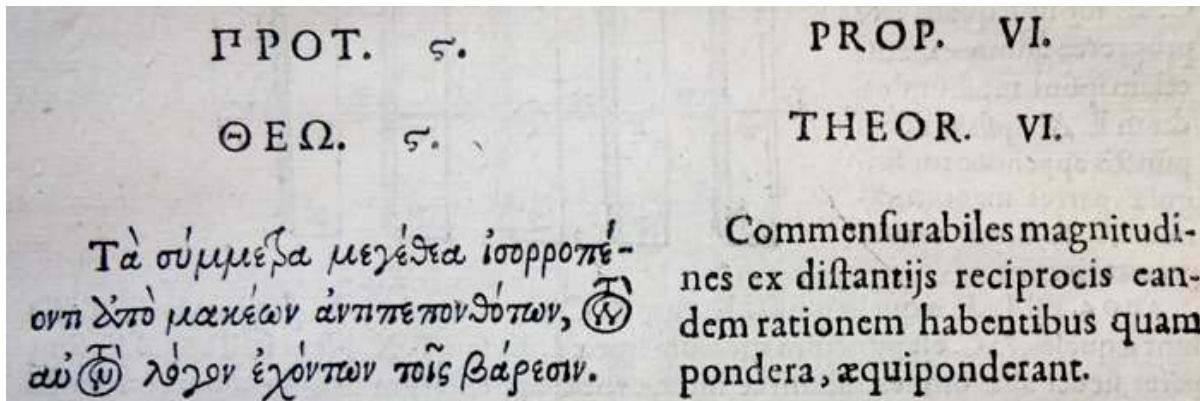
4. Dynamics

“Parmi tant de chefs-d’œuvre que l’on doit à son génie, sa *Mécanique* est sans contredit le plus grand, le plus remarquable et le plus important” (Delambre 1813).

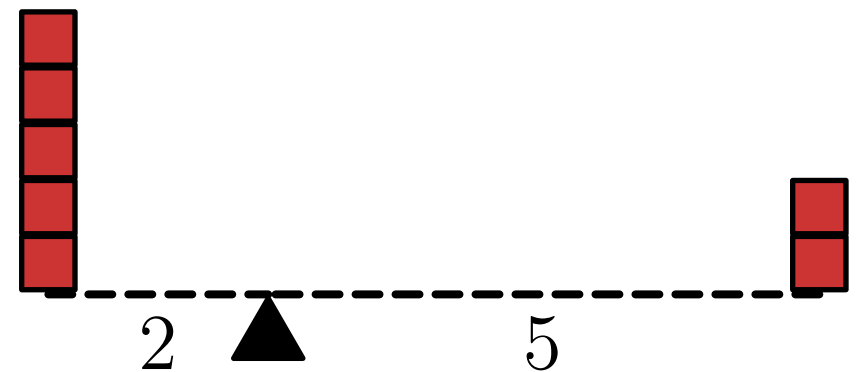
1. Statics.



(Opera omnia, printed 1615 (Paris, ed. David Rivault, BGE Ka459))



(Opera omnia, printed 1615 (Paris, ed. David Rivault, BGE Ka459))



Archimedes' original proof:

ἔστω σύμμετρα μεγέθη τὰ A, B , ὧν κέντρα τὰ A, B , καὶ μᾶκος ἔστω τι τὸ EA , καὶ ἔστω, ὡς τὸ A ποτὶ τὸ B , οὕτως τὸ $ΔΓ$ μᾶκος ποτὶ τὸ $ΓΕ$ μᾶκος· δεικτέον, ὅτι τοῦ ἐξ ἀμφοτέρων τῶν A, B συγκειμένου μεγέθους κέντρον ἐστὶ τοῦ βάρους τὸ $Γ$.

ἐπεὶ γὰρ ἐστίν, ὡς τὸ A ποτὶ τὸ B , οὕτως τὸ $ΔΓ$ ποτὶ τὸ $ΓΕ$, τὸ δὲ A τῷ B σύμμετρον, καὶ τὸ $ΓΔ$ ἄρα τῷ $ΓΕ$ σύμμετρον, τουτέστιν εὐθεία τῆ εὐθεία· ὥστε τῶν $ΕΓ, ΓΔ$ ἐστὶ κοινὸν μέτρον. ἔστω δὴ τὸ N , καὶ κείσθω τῆ μὲν $ΕΓ$ ἴσα ἑκατέρα τῶν $ΔΗ, ΔΚ$, τῆ δὲ $ΔΓ$ ἴσα ἡ $ΕΛ$. καὶ ἐπεὶ ἴσα ἡ $ΔΗ$ τῆ $ΓΕ$, ἴσα καὶ ἡ $ΔΓ$ τῆ $ΕΗ$. ὥστε καὶ ἡ $ΛΕ$ ἴσα τῆ $ΕΗ$. διπλασία ἄρα ἡ μὲν $ΔΗ$ τῆς $ΔΓ$, ἡ δὲ $ΗΚ$ τῆς $ΓΕ$. ὥστε τὸ N καὶ ἑκατέραν τῶν $ΔΗ, ΗΚ$ μετρῆι, ἐπειδήπερ καὶ τὰ ἡμίσεια αὐτῶν. καὶ ἐπεὶ ἐστίν, ὡς τὸ A ποτὶ τὸ B , οὕτως ἡ $ΔΓ$ ποτὶ $ΓΕ$, ὡς δὲ ἡ $ΔΓ$ ποτὶ $ΓΕ$, οὕτως ἡ $ΔΗ$ ποτὶ $ΗΚ$. διπλασία γὰρ ἑκατέρα ἑκατέρας· καὶ ὡς ἄρα τὸ A ποτὶ τὸ B , οὕτως ἡ $ΔΗ$ ποτὶ $ΗΚ$. ὁσαπλασίων δὲ ἐστίν ἡ $ΔΗ$ τῆς N , τοσαυταπλασίων ἔστω καὶ τὸ A τοῦ Z . ἐστίν ἄρα, ὡς ἡ $ΔΗ$ ποτὶ N , οὕτως τὸ A ποτὶ Z . ἐστὶ δὲ καὶ, ὡς ἡ $ΚΗ$ ποτὶ $ΔΗ$, οὕτως τὸ B ποτὶ A . δι' ἴσον ἄρα ἐστίν, ὡς ἡ $ΚΗ$ ποτὶ N , οὕτως τὸ B ποτὶ Z . ἰσάκεις ἄρα πολλαπλασίων ἐστὶν ἡ $ΚΗ$ τῆς N καὶ τὸ B τοῦ Z . ἰδείχθη δὲ τοῦ Z καὶ τὸ A πολλαπλάσιον εἶναι· ὥστε τὸ Z τῶν A, B κοινόν ἐστὶ μέτρον. διαιρηθείσας οὖν τῆς μὲν $ΔΗ$ εἰς τῆς τῆς N ἴσας, τοῦ δὲ A

εἰς τὰ τῷ Z ἴσα, τὰ ἐν τῆ $ΔΗ$ τμήματα ἰσομεγέθη τῆ N ἴσα ἐσσεῖται τῷ πλήθει τοῖς ἐν τῷ A τμημάτεσσιν ἴσοις εἶναι τῷ Z . ὥστε, ἂν ἐφ' ἕκαστον τῶν τμημάτων τῶν ἐν τῆ $ΔΗ$ ἐπιτεθῆ μέγεθος ἴσον τῷ Z τὸ κέντρον τοῦ βάρους ἔχον ἐπὶ μέσῳ τοῦ τμήματος, τὰ τε πάντα μεγέθη ἴσα ἐντὶ τῷ A , καὶ τοῦ ἐκ πάντων συγκειμένου κέντρον ἐσσεῖται τοῦ βάρους τὸ E . ἄρτιά τε γὰρ ἐστὶ τὰ πάντα τῷ πλήθει, καὶ τὰ ἐφ' ἑκάτερα τοῦ E ἴσα τῷ πλήθει διὰ τὸ ἴσαν εἶμεν τὰν $ΛΕ$ τῆς $ΗΕ$. ὁμοίως δὲ δειχθήσεται, ὅτι κἂν, εἰ καὶ ἐφ' ἕκαστον τῶν ἐν τῆ $ΚΗ$ τμημάτων ἐπιτεθῆ μέγεθος ἴσον τῷ Z κέντρον τοῦ βάρους ἔχον ἐπὶ τοῦ μέσου τοῦ τμήματος, τὰ τε πάντα μεγέθη ἴσα ἐσσεῖται τῷ B , καὶ τοῦ ἐκ πάντων συγκειμένου κέντρον τοῦ βάρους ἐσσεῖται τὸ $Δ$. ἐσσεῖται οὖν τὸ μὲν A ἐπικείμενον κατὰ τὸ E , τὸ δὲ B κατὰ τὸ $Δ$. ἐσσεῖται δὴ μεγέθη ἴσα ἀλλήλοις ἐπ' εὐθείας κείμενα, ὧν τὰ κέντρα τοῦ βάρους ἴσα ἀπ' ἀλλήλων διέστακεν, [συγκείμενα] ἄρτια τῷ πλήθει· δῆλον οὖν, ὅτι τοῦ ἐκ πάντων συγκειμένου μεγέθους κέντρον ἐστὶ τοῦ βάρους ἡ διχοτομία τῆς εὐθείας τῆς ἐχούσας τὰ κέντρα τῶν μέσων μεγεθῶν. ἐπεὶ δ' ἴσαι ἐντὶ ἡ μὲν $ΛΕ$ τῆς $ΓΔ$, ἡ δὲ $ΕΓ$ τῆς $ΔΚ$, καὶ ὅλα ἄρα ἡ $ΔΓ$ ἴσα τῆς $ΓΚ$. ὥστε τοῦ ἐκ πάντων μεγέθους κέντρον τοῦ βάρους τὸ $Γ$ σημείον. τοῦ μὲν ἄρα A κειμένου κατὰ τὸ E , τοῦ δὲ B κατὰ τὸ $Δ$, ἰσορροπησοῦντι κατὰ τὸ $Γ$.

Archimedes' original proof:

ἔστω σύμμετρα μεγέθη τὰ A, B , ὧν κέντρα τὰ A, B , καὶ μᾶκος ἔστω τι τὸ EA , καὶ ἔστω, ὡς τὸ A ποτὶ τὸ B , οὕτως τὸ $ΔΓ$ μᾶκος ποτὶ τὸ $ΓΕ$ μᾶκος· δεικτέον, ὅτι τοῦ ἐξ ἀμφοτέρων τῶν A, B συγκειμένου μεγέθους κέντρον ἐστὶ τοῦ βάρους τὸ $Γ$.

ἐπεὶ γάρ ἐστιν, ὡς τὸ A ποτὶ τὸ B , οὕτως τὸ $ΔΓ$ ποτὶ τὸ $ΓΕ$, τὸ δὲ A τῷ B σύμμετρον, καὶ τὸ $ΓΔ$

ἄρα τῷ $ΓΕ$

ὥστε τῶν E

N , καὶ κείσθαι

τὰ δὲ $ΔΓ$

καὶ ἡ $ΔΓ$

πλασία ἄρα

ὥστε τὸ N

δήπερ καὶ τ

ποτὶ τὸ B ,

$ΓΕ$, οὕτως

ἐκατέρας· κ

ποτὶ HK .

ταπλασίων

$ΔH$ ποτὶ N

KH ποτὶ $ΔH$, οὕτως τὸ B ποτὶ A · δι' ἴσον ἄρα ἐστίν, ὡς ἡ KH ποτὶ N , οὕτως τὸ B ποτὶ Z · ἰσάκεις ἄρα πολλαπλασίων ἐστὶν ἡ KH τῆς N καὶ τὸ B τοῦ Z . ἰδείχθη δὲ τοῦ Z καὶ τὸ A πολλαπλάσιον ἔόν· ὥστε τὸ Z τῶν A, B κοινόν ἐστὶ μέτρον. διαιρεθείσας οὖν τῆς μὲν $ΔH$ εἰς τὰς τῆς N ἰσᾶς, τοῦ δὲ A

εἰς τὰ τῷ Z ἴσα, τὰ ἐν τῇ $ΔH$ τμήματα ἰσομεγέθηα τῇ N ἴσα ἐσσεῖται τῷ πλήθει τοῖς ἐν τῷ A τμημάτεσσιν ἴσοις ἐούσιν τῷ Z . ὥστε, ἂν ἐφ' ἕκαστον τῶν τμημάτων τῶν ἐν τῇ $ΔH$ ἐπιτεθῆ μέγεθος ἴσον τῷ Z τὸ κέντρον τοῦ βάρους ἔχον ἐπὶ μέσον τοῦ τμήματος, τὰ τε πάντα μεγέθη ἴσα ἐντὶ τῷ A , καὶ τοῦ ἐκ πάντων συγκειμένου κέντρον ἐσσεῖται τοῦ βάρους τὸ E .

ὡς τὰ ἐφ'

ἴμεν τὰν

ν, εἰ κα

θῆ μέγε

τοῦ μέ

ἐσσεῖται

τρον τοῦ

A ἐπι

ἐσσεῖται

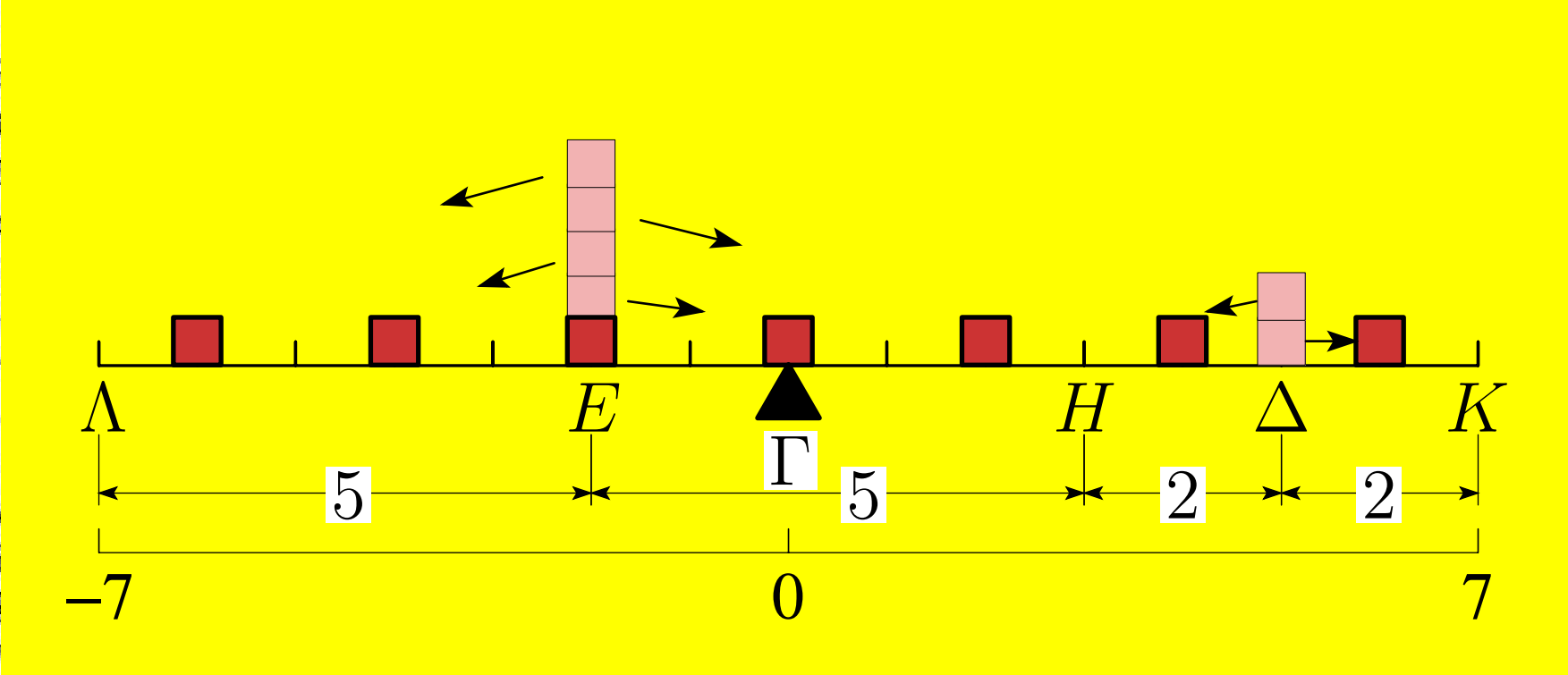
κ, ὧν τὰ

εν, [συγ-

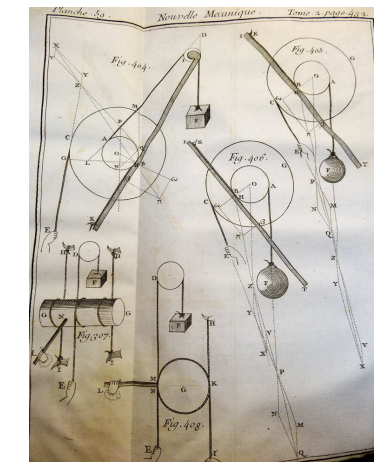
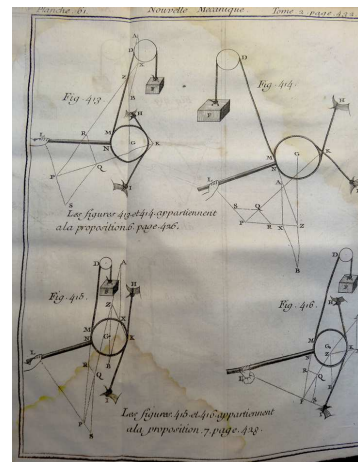
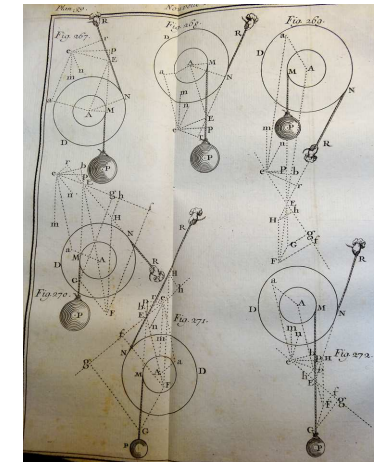
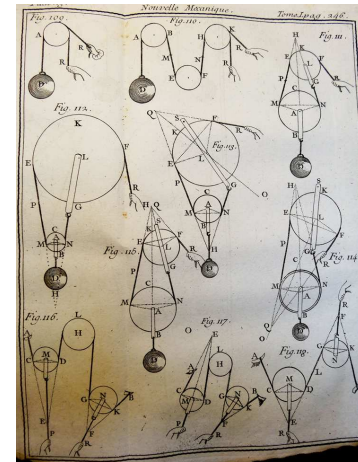
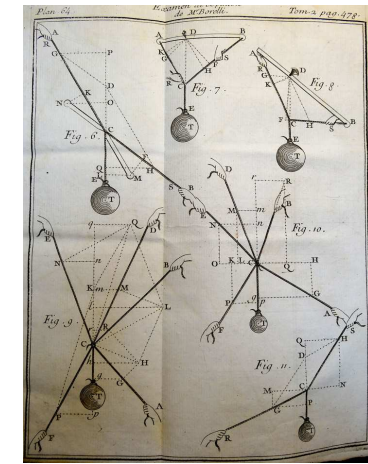
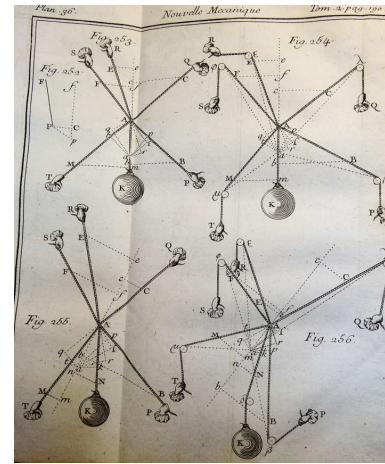
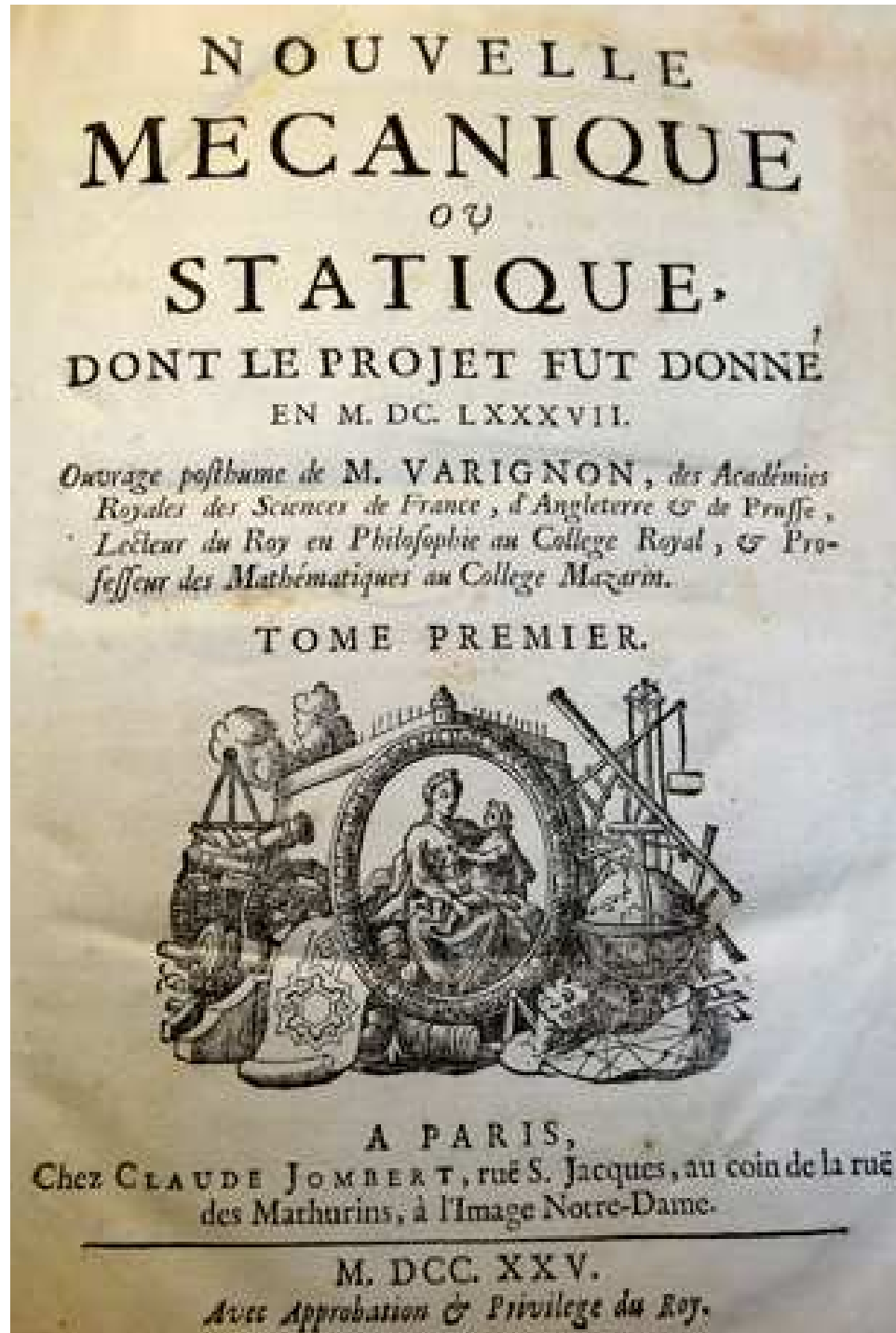
τοῦ ἐκ

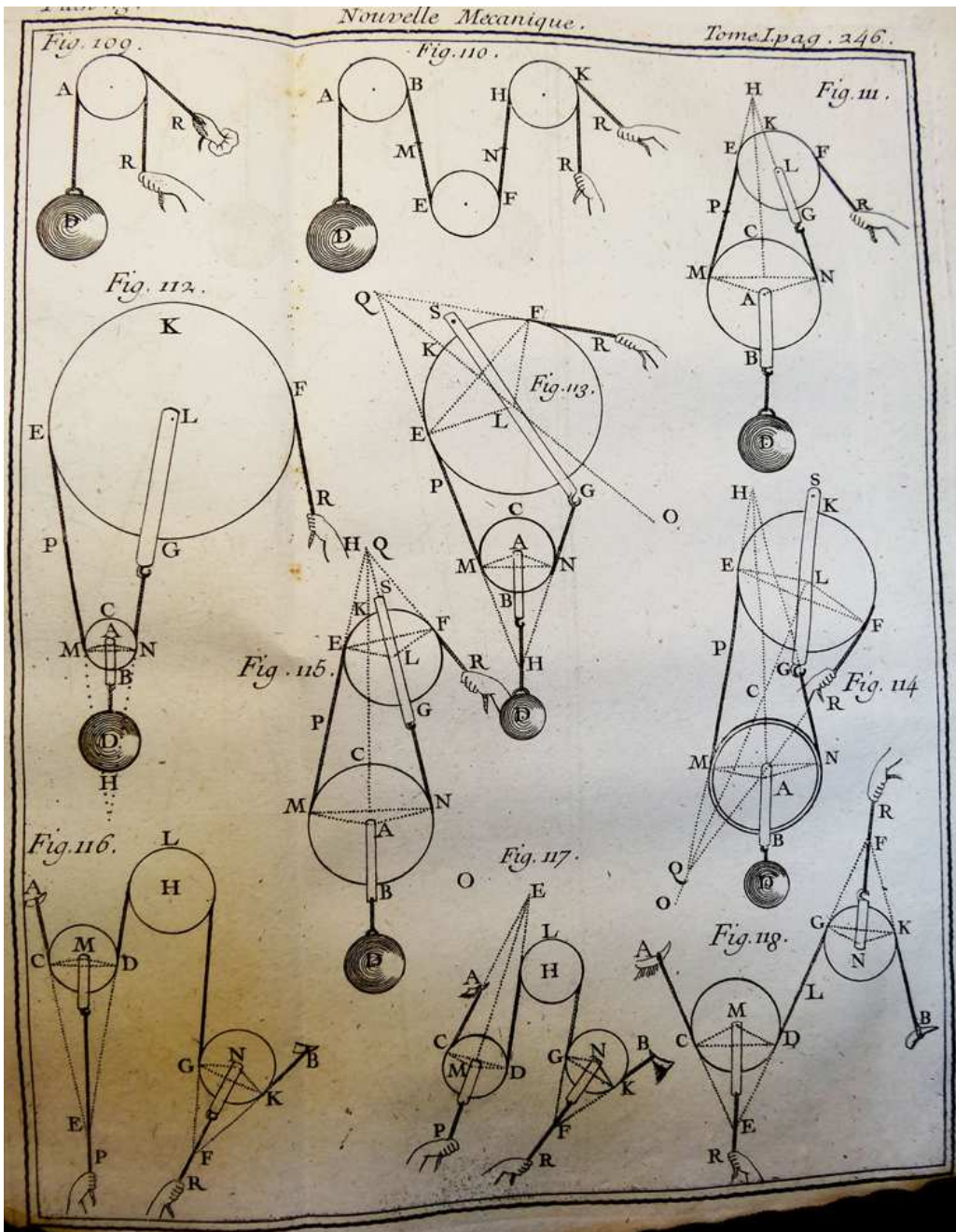
τοῦ βάρ-

ρος ἡ διχοτομία τῆς εὐθείας τῆς ἐχούσας τὰ κέντρα τῶν μέσων μεγεθῶν. ἐπεὶ δ' ἴσαι ἐντὶ ἡ μὲν $ΔΕ$ τῇ $ΓΔ$, ἡ δὲ $ΕΓ$ τῇ $ΔΚ$, καὶ ὅλα ἄρα ἡ $ΔΓ$ ἴσα τῇ $ΓΚ$ · ὥστε τοῦ ἐκ πάντων μεγέθους κέντρον τοῦ βάρους τὸ $Γ$ σημείον. τοῦ μὲν ἄρα A κειμένου κατὰ τὸ E , τοῦ δὲ B κατὰ τὸ $Δ$, ἰσορροπησοῦντι κατὰ τὸ $Γ$.

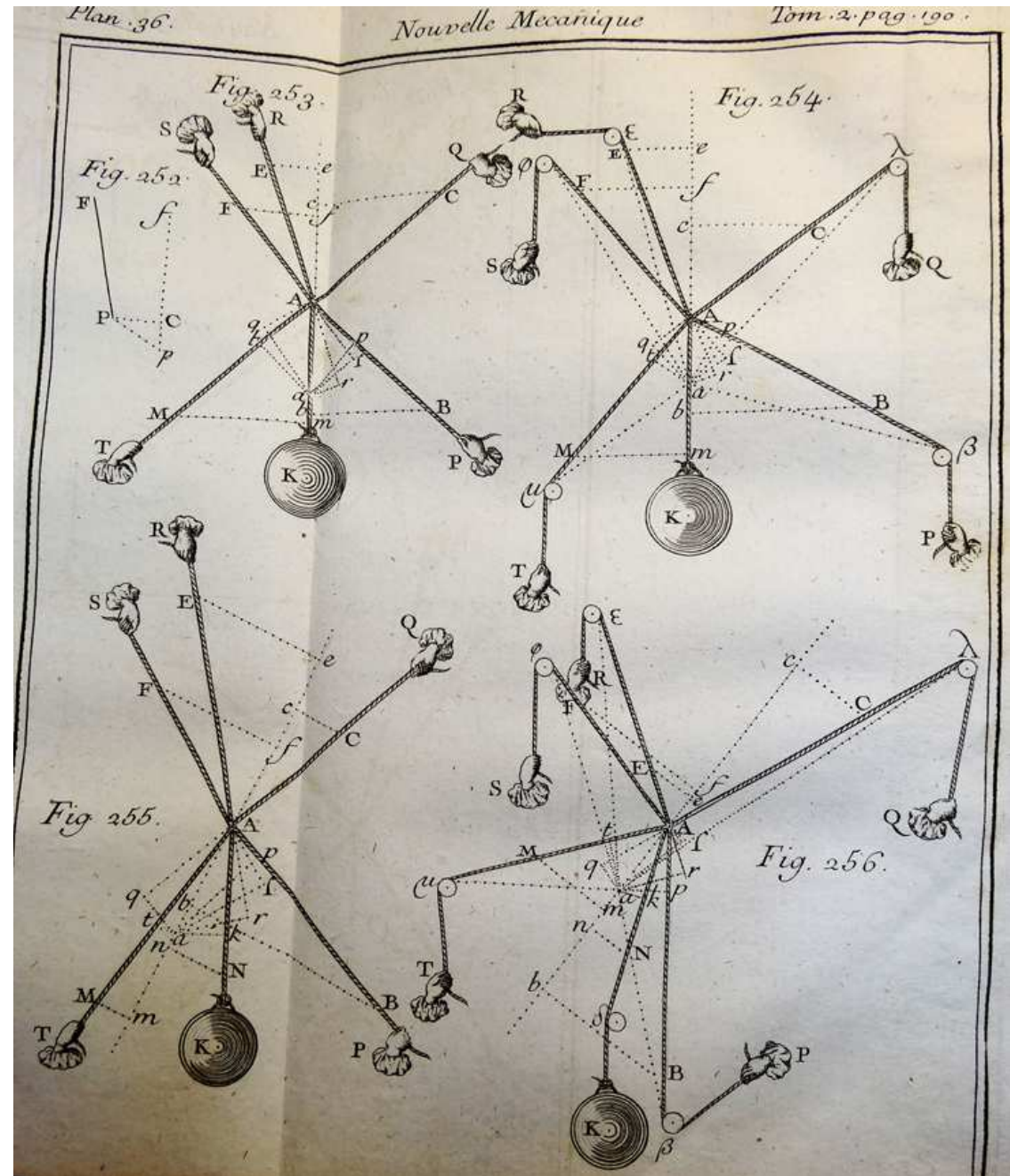


P. Varignon (work started 1687, publ. posthum. 1725):

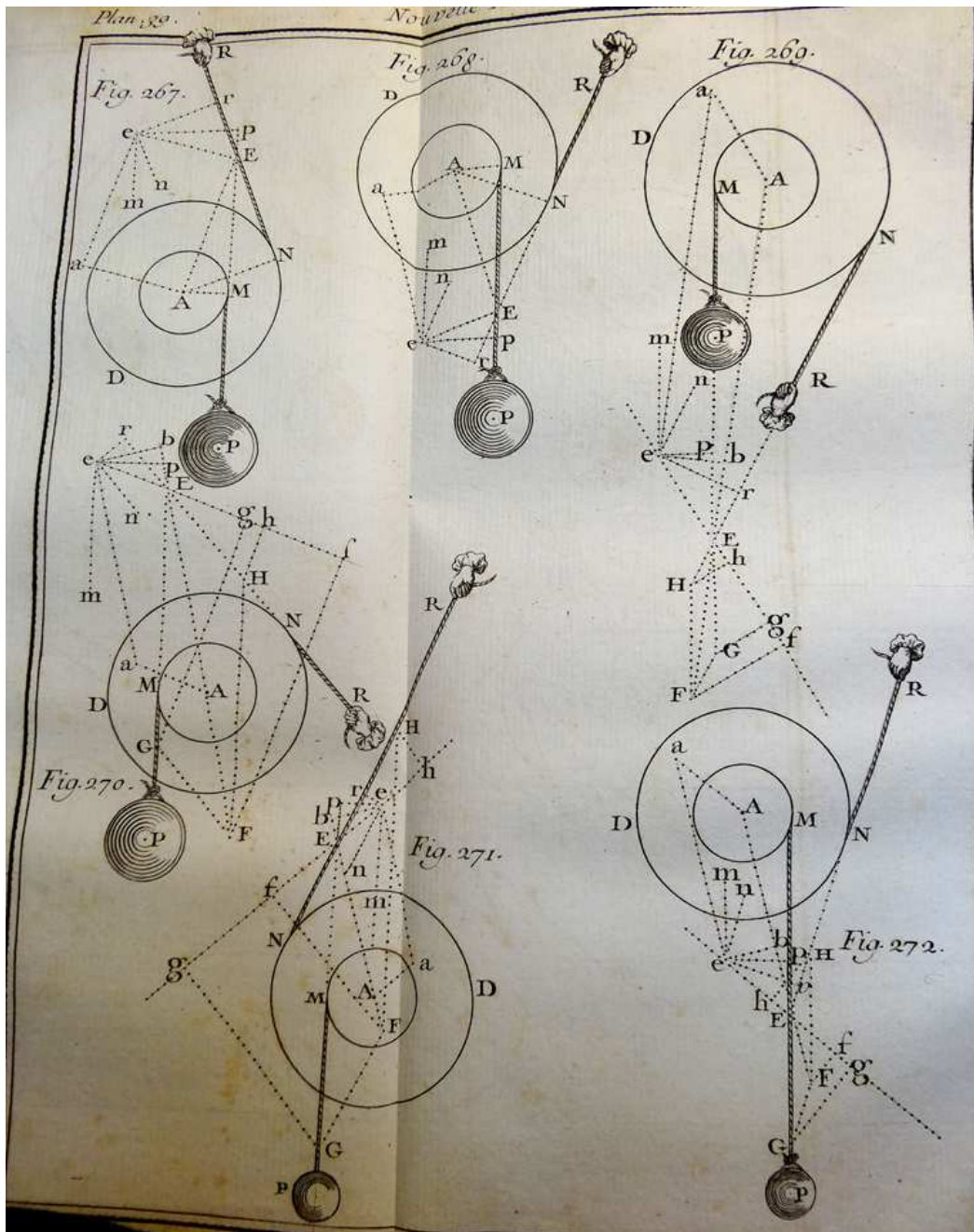




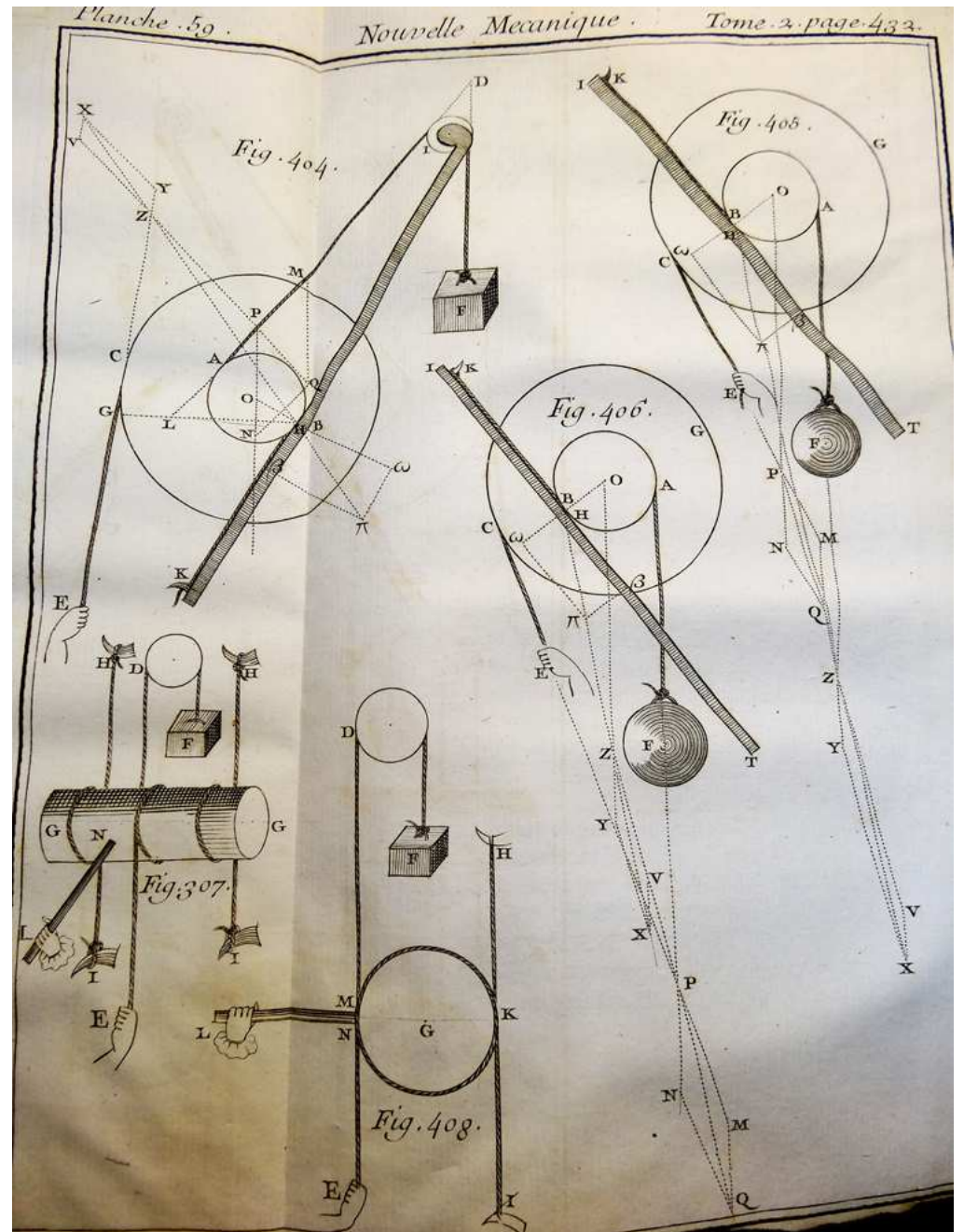
Varignon 1725, plate 13



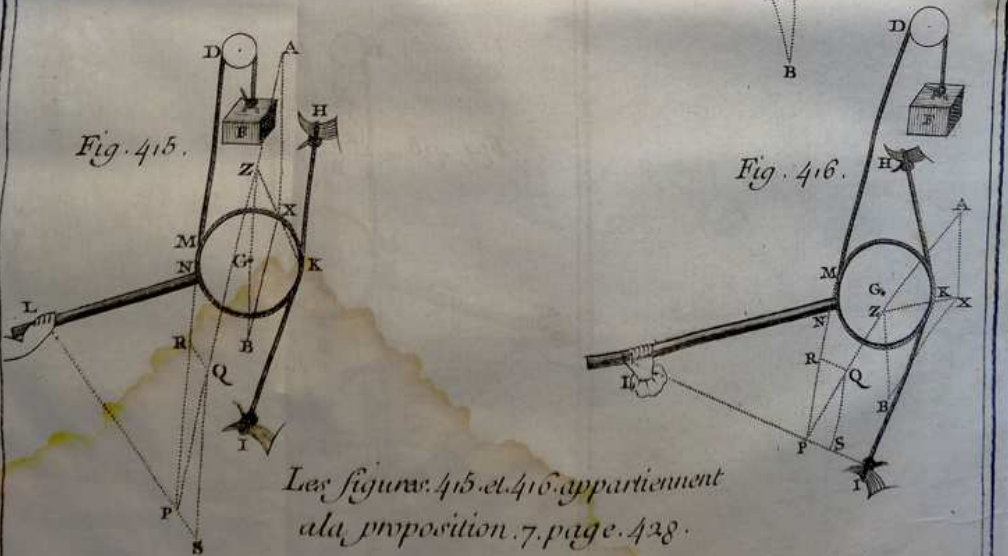
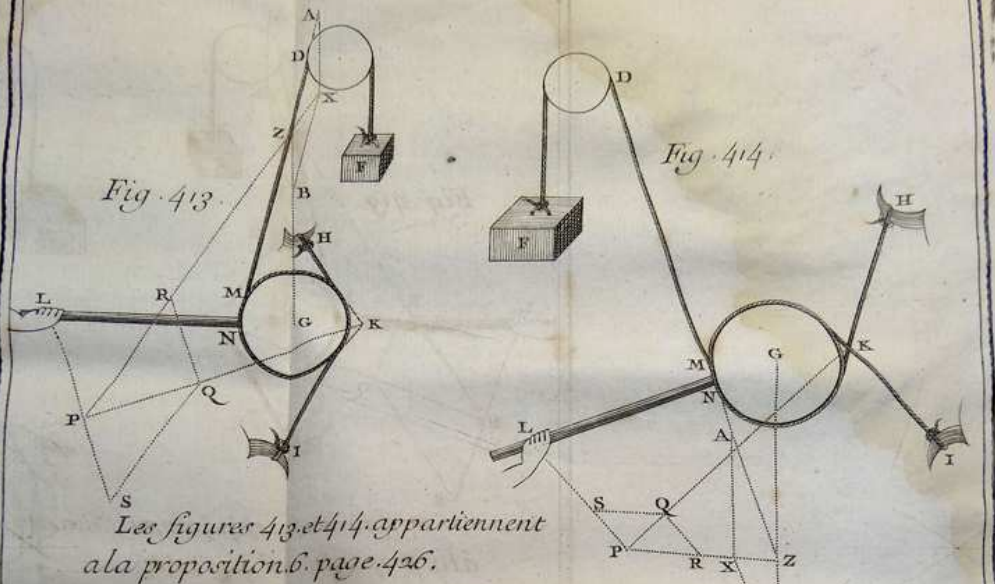
Varignon 1725, plate 36



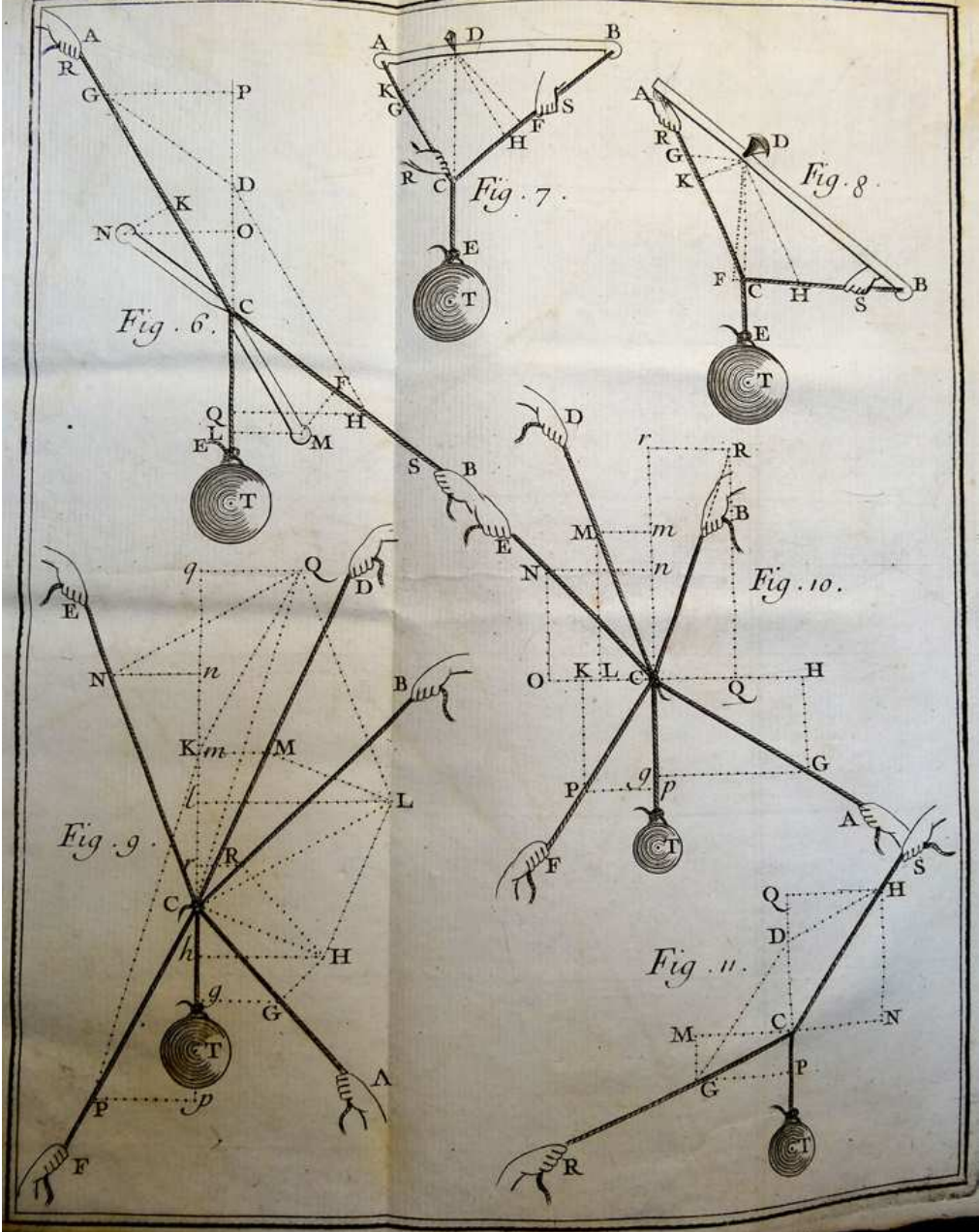
Varignon 1725, plate 39



Varignon 1725, plate 59



Varignon 1725, plate 61



Varignon 1725, plate 64

Joh. Bernoulli's letter (Febr. 26, 1715) (301 years!)

[No.173. J.Bernoulli an P.Varignon; Basel, 26.Februar 1715.]

[Kopie Stockholm]

Bâle ce 26 fevr.1715

Monsieur,

Outre la lettre que M.Christ me remit de votre part avec la
connoissance des tems de 1715, dont vous l'aviez chargé pour

(Joh. Bernoulli's letter, page 1; courtesy M. Mattmueller, Basel)

cepen-

dant permettez moy que je vous reproche ici une nonchalance qui
vous est arrivée assez souvent en ce que vous portez quelques
fois votre jugement un peu trop à la legere, sans examiner, si
ce que vous croyez etre une objection en est veritablement une;

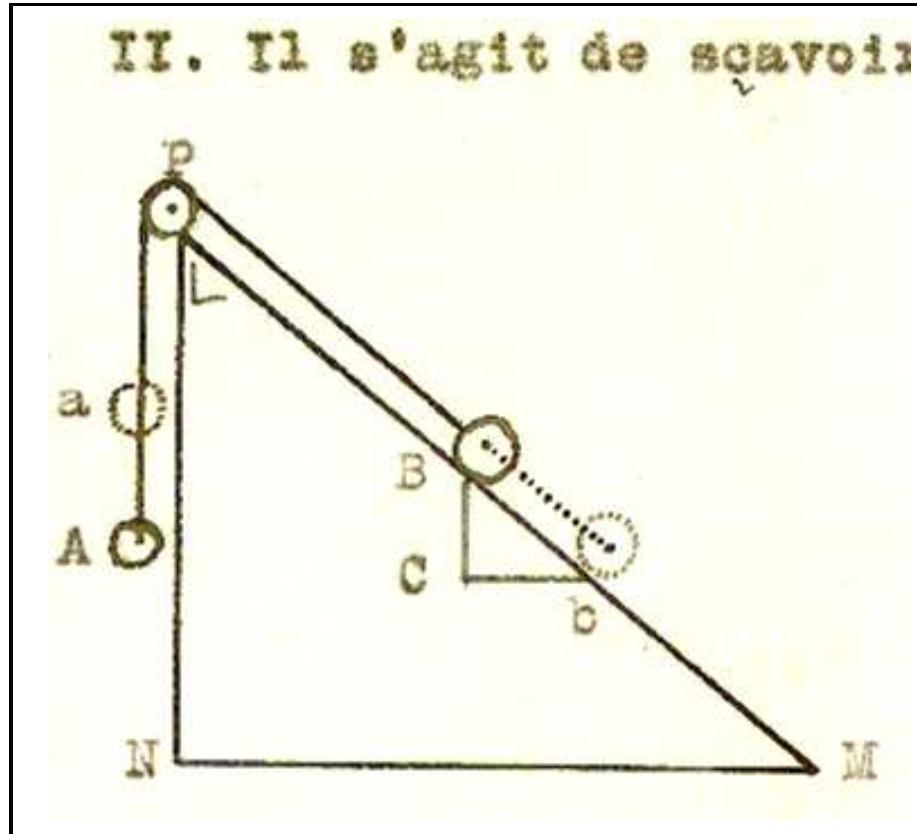
Joh. Bernoulli's letter, page 3:

Votre projet d'une nouvelle mécanique fourmille d'un grand nombre d'exemples, dont quelques uns à en juger par les figures paroissent assez compliqués; mais je vous deffie de m'en propose un à votre choix, que je ne resolve sur le champ et comme en jouant par ma dite regle. J'ose meme avancer que tous ces exemples

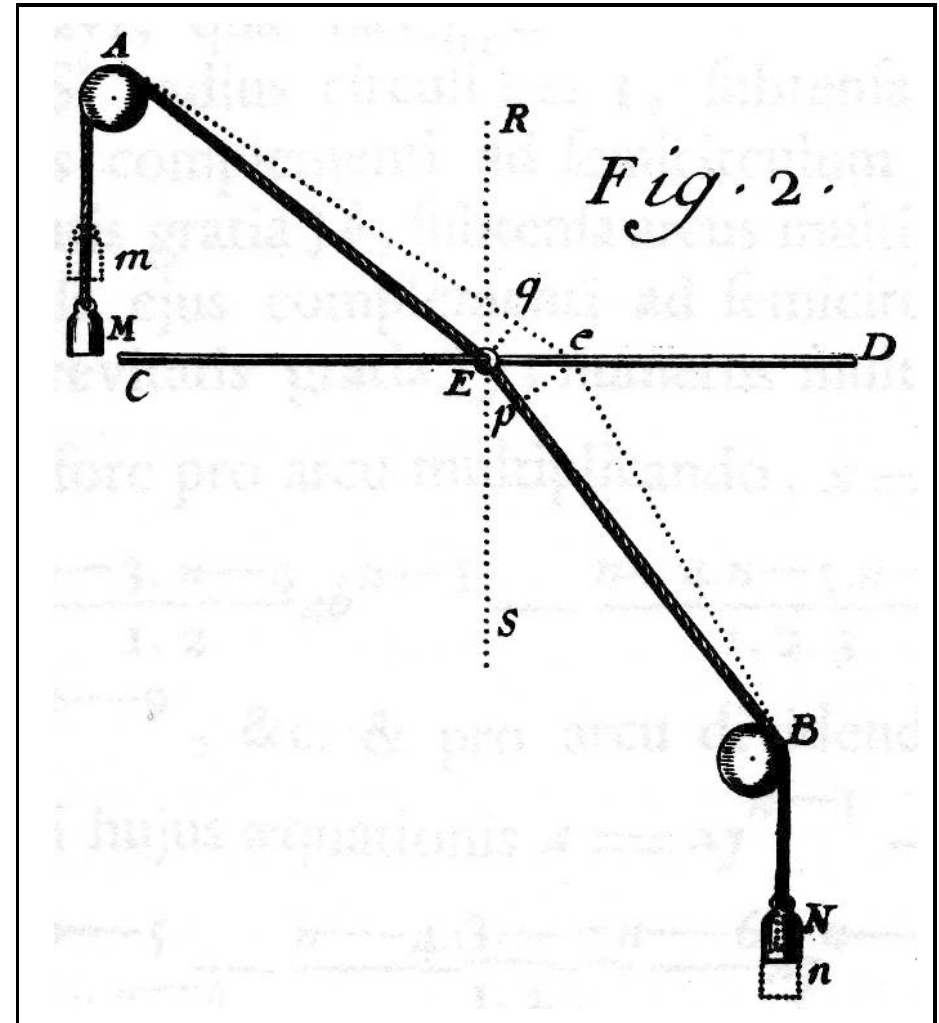


“Your project ... is crowded with examples, some of which appear quite complicated; but I challenge you to select any of your choice, and I’ll solve it immediately and like playing with my rule.”
I even dare to say, that all your examples ...

Idea: perform small displacement by “vitesse virtuelle” ($\times dt$):



(Joh. Bernoulli's letter, page 8)



(Joh. Bernoulli's "Disquisitio Catoptrico-Dioptrica")

(Acta 1701, p. 19; Opera I, p. 369, 386)

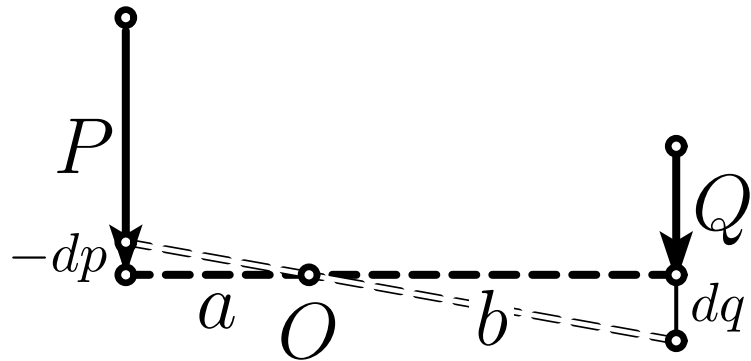
“ex communis centri gravitatis maximo descendo”

donec selon mon principe, que $A \times Aa = B \times BC$

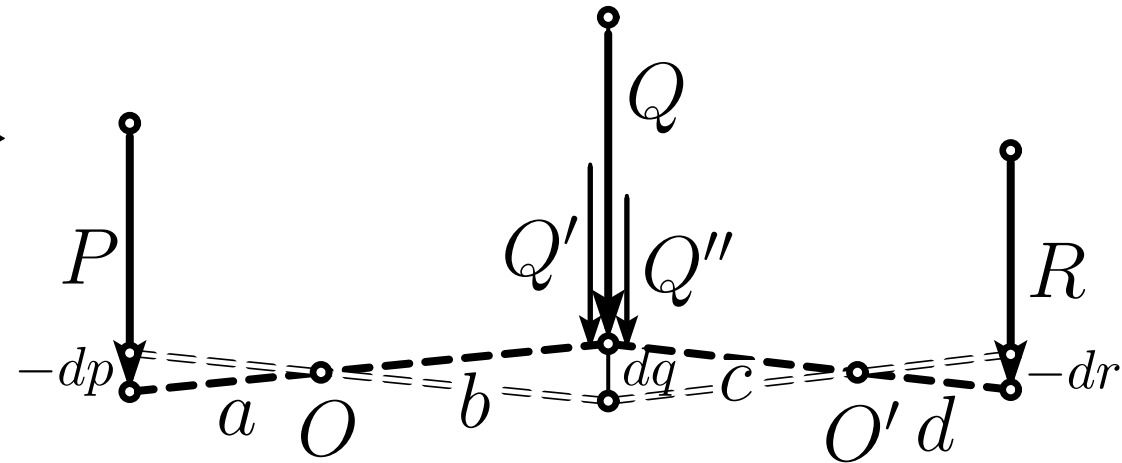
(Joh. Bernoulli's letter, page 6; courtesy M. Mattmueller, Basel)

Bernoulli's "regle" in Lagrange 1788: (except the pictures!!)

Archimedes: $P \cdot a = Q \cdot b$



\rightarrow



Bernoulli: $-P \cdot dp = Q \cdot dq$

$$\Rightarrow Pdp + Qdq = 0.$$

$$Pdp + Q'dq = 0$$

and $Q''dq + Rdr = 0;$

$$\Rightarrow Pdp + Qdq + Rdr = 0$$

etc. \Rightarrow **any** machine: **“general formula for equilibrium”**:

$$Pdp + Qdq + Rdr + \dots = 0$$

General theorem of equilibria:

$P dp + Q dq + R dr + \dots = 0.$
formule générale de l'équilibre d'un

Bernoulli's rule as published by Lagrange 1788

PROPOSITION GENERALE.

THEOREME XL.

En tout équilibre de forces quelconques, en quelque maniere qu'elles soient appliquées, & suivant quelques directions qu'elles agissent les unes sur les autres, ou médiatement, ou immédiatement, la somme des Energies affirmatives sera égale à la somme des Energies négatives prises affirmativement.

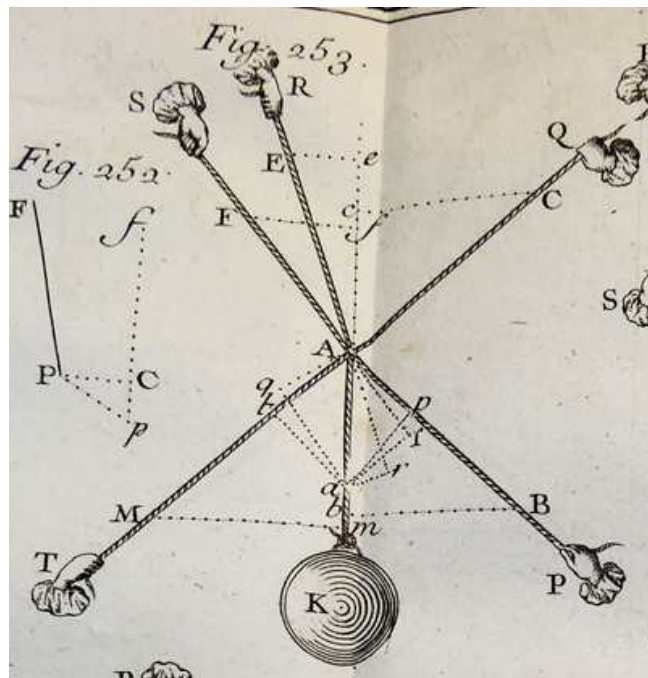
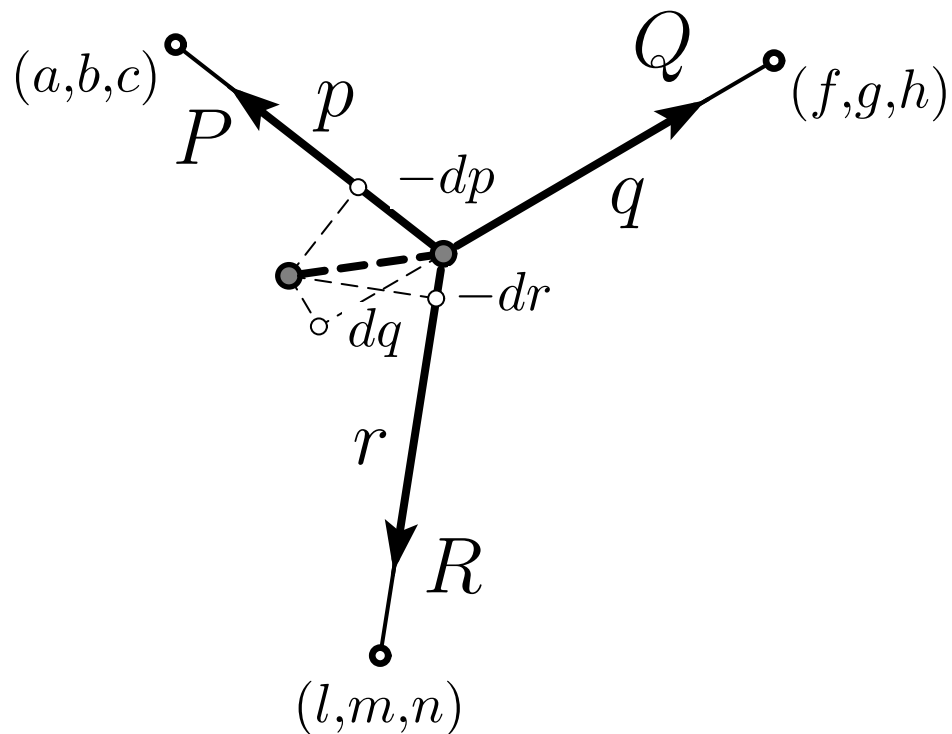
Bernoulli's regle as published by Varignon 1725



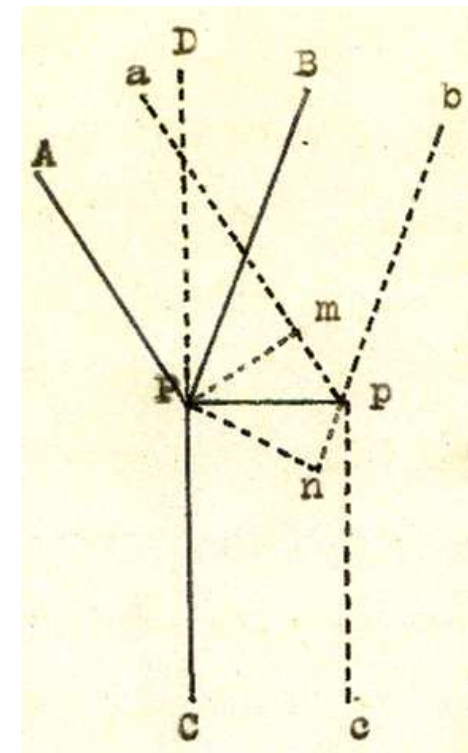
bien entendu je forme cette proposition generale en disant qu'er
tout équilibre des forces quelconques en quelque maniere, qu'elle
soient appliquées et suivant quelques directions, qu'elles
agissent les unes sur les autres ou mediatement ou immediatement
la somme des energies affirmatives sera égale à la somme des
energies negatives prises affirmativement; Cette proposition fou

Joh. Bernoulli's original text

First example treated by Lagrange (in sect. V):



same problem in Varignon (Plate 36)



... in Bernoulli (p. 8)

Compute $Pdp + Qdq + Rdr$:

$$p = \sqrt{(x-a)^2 + (y-b)^2 + (z-c)^2}, \Rightarrow dp = \frac{1}{p} \cdot ((x-a)dx + (y-b)dy + (z-c)dz),$$

$$Xdx + Ydy + Zdz = 0$$

$$dx, dy, dz \text{ indep. } \Downarrow$$

$$X = 0, \quad Y = 0, \quad Z = 0.$$

$$X = P \frac{x-a}{p} + Q \frac{x-f}{q} + R \frac{x-l}{r}$$

$$Y = P \frac{y-b}{p} + Q \frac{y-g}{q} + R \frac{y-m}{r}$$

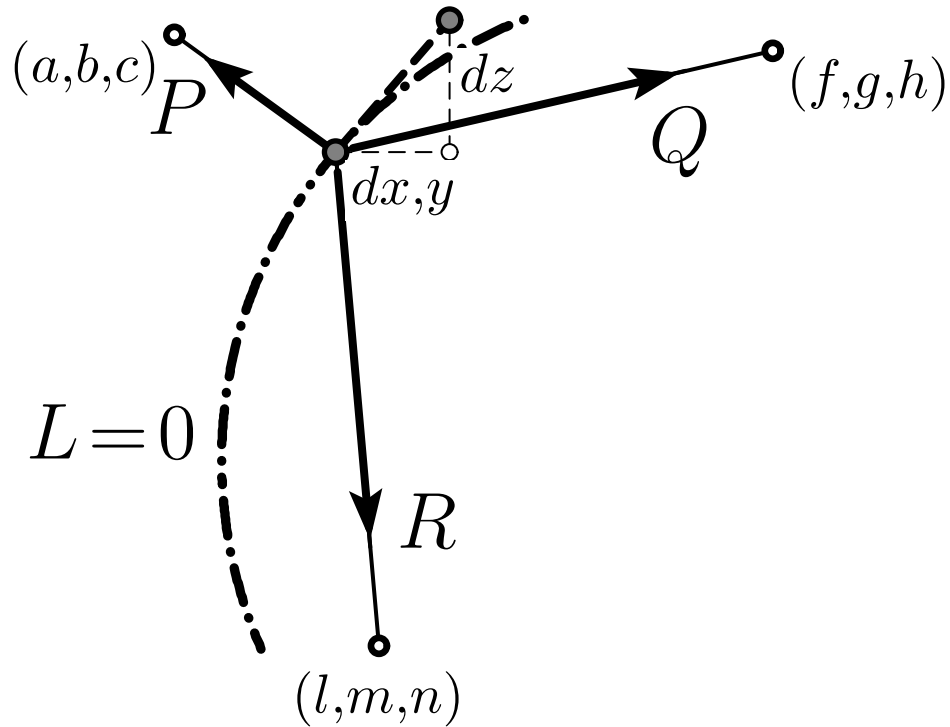
$$Z = P \frac{z-c}{p} + Q \frac{z-h}{q} + R \frac{z-n}{r}$$

Constrained position : (to surface $L = 0$) \Rightarrow

$$X dx + Y dy + Z dz = 0 \quad (\text{a})$$

dx, dy, dz **not** indep. because

$$\frac{\partial L}{\partial x} dx + \frac{\partial L}{\partial y} dy + \frac{\partial L}{\partial z} dz = 0. \quad (\text{b})$$



(a)+(b) is linear system,

\Rightarrow **Intermezzo.....**

Intermezzo: Misc. Taurinensia, vol. I, (1759):

Lagrange's opus 1:

MISCELLANEA

PHILOSOPHICO -- MATHEMATICA

SOCIETATIS PRIVATAE

TAURINENSIS

TOMUS PRIMUS.



AUGUSTÆ TAURINORUM,

EX TYPOGRAPHIA REGIA.

MDCCLIX.

18

RECHERCHES

SUR LA METHODE

DE MAXIMIS, ET MINIMIS

PAR M. LOUIS DE LA GRANGE.

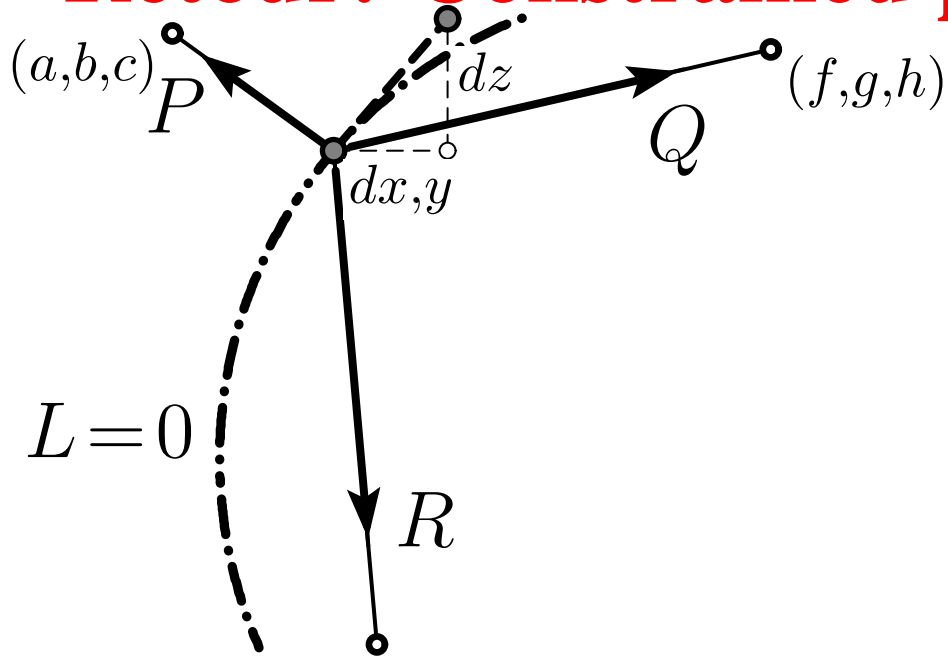
I. **L**ES Géomètres savent depuis long-tems, que lorsque la première différentielle d'une variable quelconque disparoit sans que la seconde disparoisse en même tems, elle devient toujours un *maximum*, ou un *minimum*; & en particulier elle est un *maximum*, si la différentielle seconde est négative, & un *minimum*, si cette différentielle est positive. Si la différentielle secon-

... plusieurs variables ...

Soit posé $C - \frac{B^2}{A} = a, E - \frac{BD}{A} = b, F - \frac{D^2}{A} = c,$

(“Gaussian” elimination at matrix $\begin{pmatrix} A & B & D \\ B & C & E \\ D & E & F \end{pmatrix}$)

Retour: Constrained position : (to surface $L = 0$) \Rightarrow



$$X dx + Y dy + Z dz = 0 \quad (\text{a})$$

$$\frac{\partial L}{\partial x} dx + \frac{\partial L}{\partial y} dy + \frac{\partial L}{\partial z} dz = 0. \quad (\text{b})$$

Je multiplie d'abord

ajoute toutes ensemble

$$\underbrace{\left(X + \lambda \frac{\partial L}{\partial x} \right) dx + \left(Y + \lambda \frac{\partial L}{\partial y} \right) dy + \left(Z + \lambda \frac{\partial L}{\partial z} \right) dz}_{= 0 \text{ for all } dx \text{ and } dy \text{ (indep.)}} = 0 \quad \underbrace{= 0}_{\text{(determ. } \lambda)}$$

$$X + \lambda \frac{\partial L}{\partial x} = 0, \quad Y + \lambda \frac{\partial L}{\partial y} = 0 \quad \text{and} \quad Z + \lambda \frac{\partial L}{\partial z} = 0.$$

Is the same as applying virtual vel. argument **without const.** to

$$X dx + Y dy + Z dz + \lambda dL = 0.$$

Additional constraints $M = 0, N = 0$ etc.... :

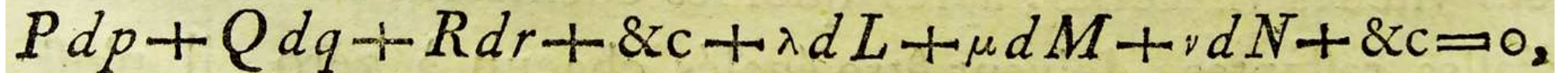
add additional terms $\mu dM, \nu dN$ etc... (same linear algebra)

(“Il n’est pas difficile de prouver par la théorie de **l’élimination des équations linéaires** ...”)

(Lagrange 1788)

⇒ **“équation générale” for ALL problems of equilibria:**

$$Pdp + Qdq + Rdr + \dots + \lambda dL + \mu dM + \nu dN + \dots = 0$$



$Pdp + Qdq + Rdr + \&c + \lambda dL + \mu dM + \nu dN + \&c = 0,$

Lagrange 1788 (Section IV): **“Méthode très-simple”**

Lagrange 1811 (Section IV): **“Méthode des Multiplicateurs”:**

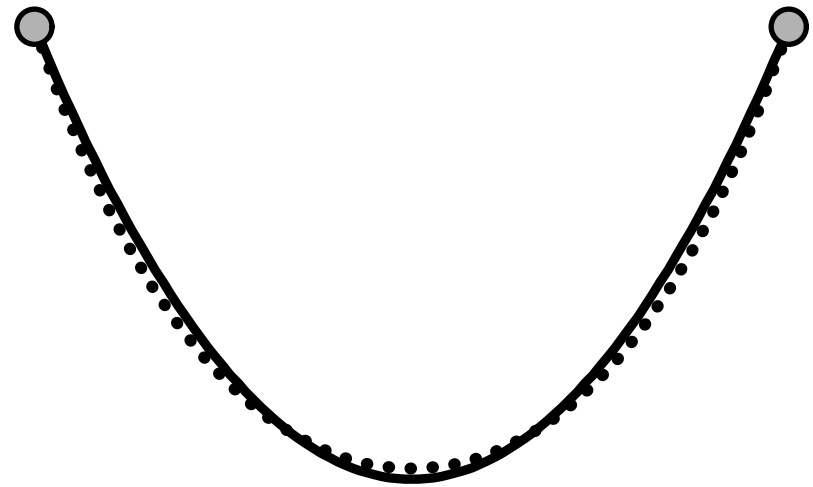


Lagrange 1811, Heading of §1, sect. IV.

Example: The Catenary.

“une chaînette suspendue par deux clous contre un mur se place presque *ad unguem* au-dessus d’une parabole”

(G. Galilei, *Discorsi* 1638, deuxième journée, p.186)



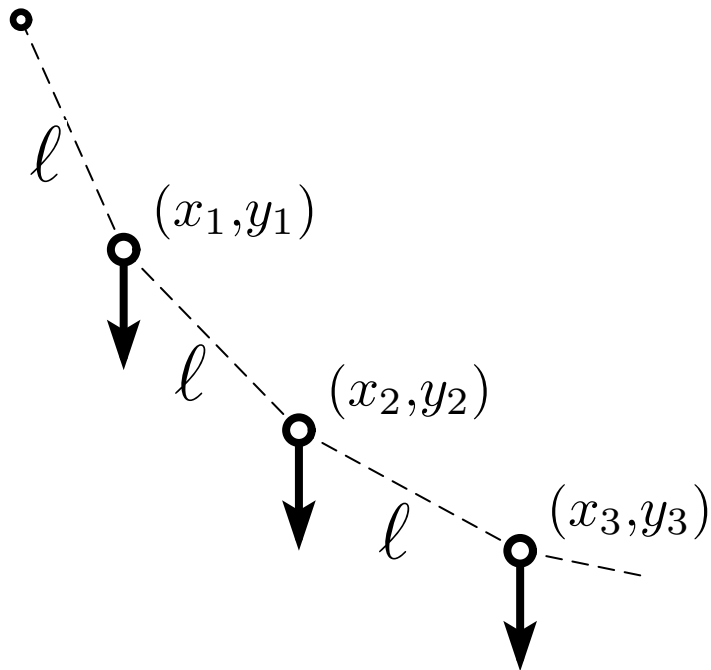
... la ligne de la corde ou chaîne pendante, ... (qui) renferme des propriétés singulières et remarquables. Je l’avois considérée autre fois dans ma jeunesse, n’ayant que 15 ans, et j’avois démontré au P. Mersenne, que ce n’estoit pas une Parabole ...

(Lettre de Huygens à Leibniz, le 9 oct. 1690)

“Les efforts de mon frere furent sans succès, pour moi, je fus plus heureux, car je trouvai l’adresse (...). Il est vrai que cela me couta des meditations qui me déroberent le repos d’une nuit entière (...).”

(Joh. Bernoulli, voir *Briefwechsel*, vol. 1, p. 98)

Solution by Lagrange:



$$(x_1 - x_0)^2 + (y_1 - y_0)^2 - \ell^2 = 0$$

$$(x_2 - x_1)^2 + (y_2 - y_1)^2 - \ell^2 = 0$$

$$(x_3 - x_2)^2 + (y_3 - y_2)^2 - \ell^2 = 0$$

...

$$P dp + Q dq + R dr + \dots + \lambda dL + \mu dM + \nu dN + \dots = 0,$$

$$dy_1 + dy_2 + \dots + \lambda_0 \cdot d((x_1 - x_0)^2 + (y_1 - y_0)^2 - \ell^2) + \lambda_1 \cdot d(\dots) + \dots = 0$$

diff. and collect coefficients of dx_2, dy_2, \dots

$$\lambda_2(x_3 - x_2) = \lambda_1(x_2 - x_1)$$

$$\lambda_2(y_3 - y_2) = \lambda_1(y_2 - y_1) + \frac{1}{2}$$

$$\frac{y_3 - y_2}{x_3 - x_2} = \frac{y_2 - y_1}{x_2 - x_1} + \text{const.}$$

$$a \cdot p = s$$

$$a \cdot dp = \sqrt{1 + p^2} dx \quad (*)$$

$$a \cdot dp = \sqrt{1 + p^2} dx \quad (*)$$

Questo è un'equazione differenziale ...

facciamo un piccolo **intermezzo...**

vediamo il primo lavoro della collaborazione dei fratelli

Giacomo e Giovanni ...

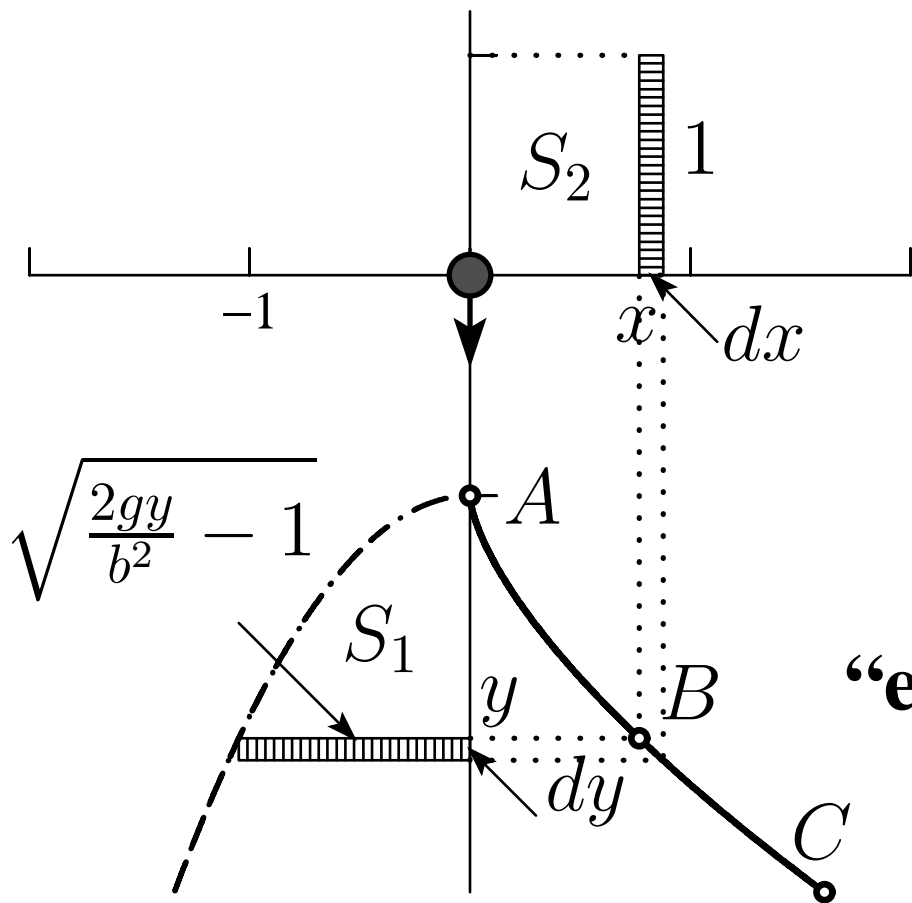
2. Differential Equations.

Problem of the Isochrone. ($\iota\sigma\omicron\varsigma$ =equal, $\chi\rho\omicron\nu\omicron\varsigma$ =time)

Leibniz 1687, sol. Huygens 1687, Leibniz 1689: “Demonstratio Synthetica”!!

Search curve ABC : falling body: equal time diff. \Leftrightarrow equal altitude diff.!!

Sol: Jakob, Acta 1690:



Galilei:
$$\frac{dx^2 + dy^2}{dt^2} = 2gy$$

desire:
$$\frac{dy^2}{dt^2} = b^2$$

divide:
$$dx = \sqrt{\frac{2gy}{b^2} - 1} dy.$$

“ergo & horum **integralia** æquantur”

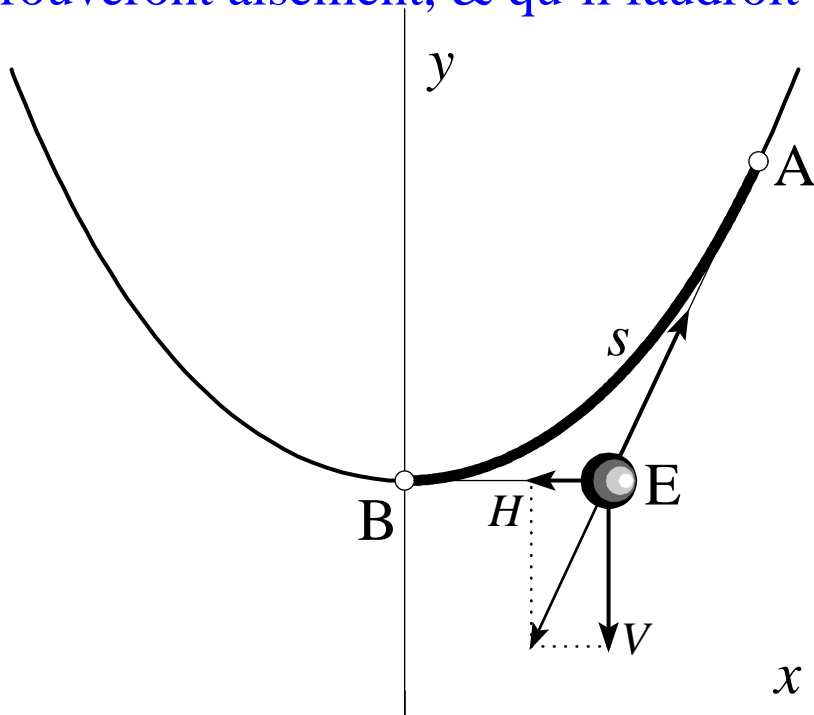
$$x = \frac{b^2}{3g} \left(\frac{2gy}{b^2} - 1 \right)^{3/2} .$$

first use of term “integral”, first practical differential equation solved, “by separation of variables”.

Solution of the Catenary.

Acta 1691, p. 274, *Opera* I, p. 48 (“demonstrationem lubens omitto”)

“Je ne mets point ici la démonstration, parce que ceux qui entendent ces matières, la trouveront aisément, & qu’il faudroit trop de discours pour la faire comprendre aux autres.”



$$ap = s \quad \text{with} \quad p = \frac{dy}{dx}$$

$$a dp = ds = \sqrt{1 + p^2} dx. \quad (*)$$

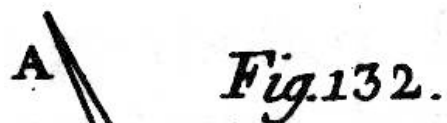
“ergo & horum integralia æquantur..”

$$a \int \frac{dp}{\sqrt{1 + p^2}} = \int dx$$

Today: $\operatorname{arsinh}(p) = \frac{x - x_0}{a}$

$$p = \sinh\left(\frac{x - x_0}{a}\right)$$

$$y = K + a \cosh\left(\frac{x - x_0}{a}\right).$$



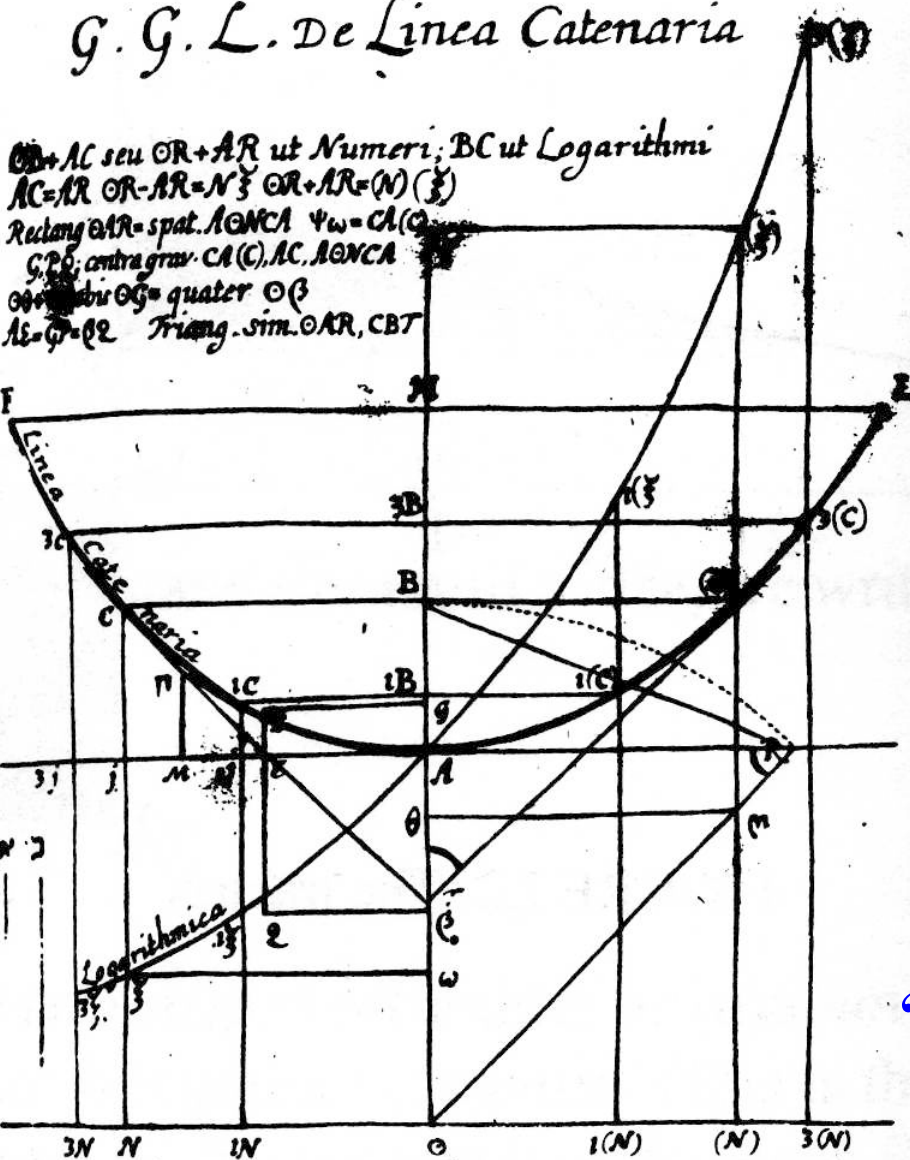
(Lectio XXXVIII, *Opera* III, p.498)

... but sinh, cosh, arsinh, arcosh were not yet known.

Johann's demonstratio: (Lect. XII, XXXVIII, *Opera* III, p. 428, 494)

G. G. L. De Linea Catenaria

AC seu OR+AR ut Numeri; BC ut Logarithmi
 AC=AR OR-AR=N § OR+AR=(N) (§)
 Rectang OAR= spat. AONCA $\Psi\omega=CA(C)$
 G.P.P; contragrav. CA(C), AC, AONCA
 OQ=div OG= quater O β
 Ai=Q=Q β Triang. sim. OAR, CBT



Idea: multiply (*) with p :

$$ap dp = \sqrt{1 + p^2} p dx = \sqrt{1 + p^2} dy$$

can integrate:

$$a \int \frac{p dp}{\sqrt{1+p^2}} = \int dy \Rightarrow a \sqrt{1 + p^2} = y$$

solve for p : $p = \frac{dy}{dx} = \frac{\sqrt{y^2 - a^2}}{a}$

separatione: $\int \frac{dx}{a} = \int \frac{dy}{\sqrt{y^2 - a^2}}$

“erit, per naturam Logarithmicæ”

$$\frac{x}{a} = \log\left(\frac{y}{a} + \sqrt{\frac{y^2}{a^2} - 1}\right)$$

“cum solutione Dni. Leibnitii conveniat”.

take expo (did not yet exist...) and solve

$$\Rightarrow y = a \left(\frac{e^{\frac{x}{a}} + e^{-\frac{x}{a}}}{2} \right).$$

(Leibniz, Acta 1691)

Exponential function.

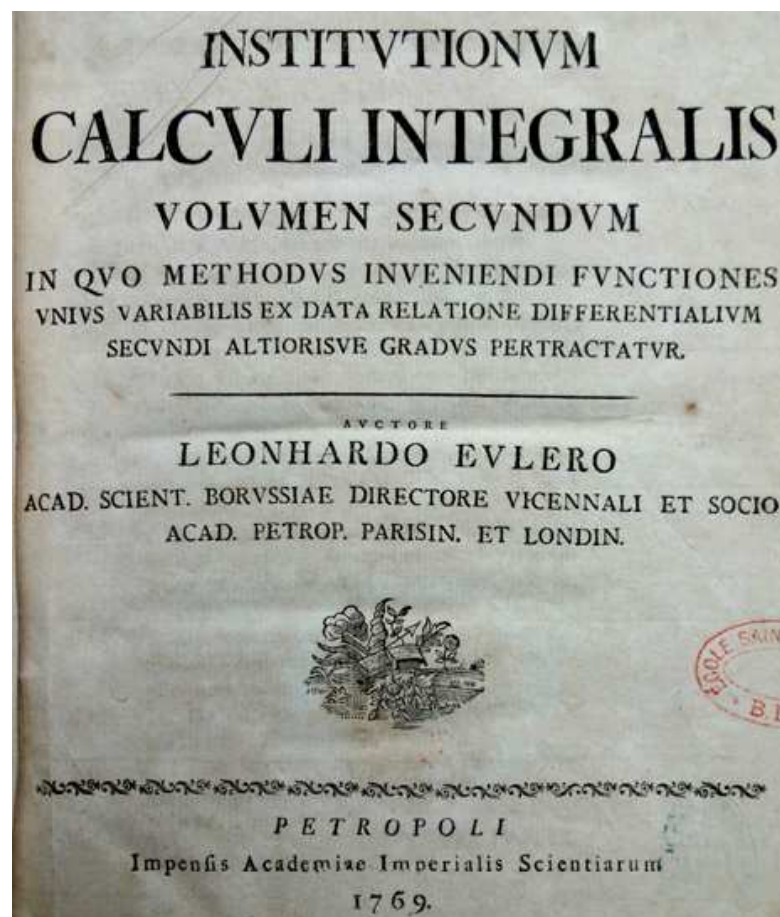
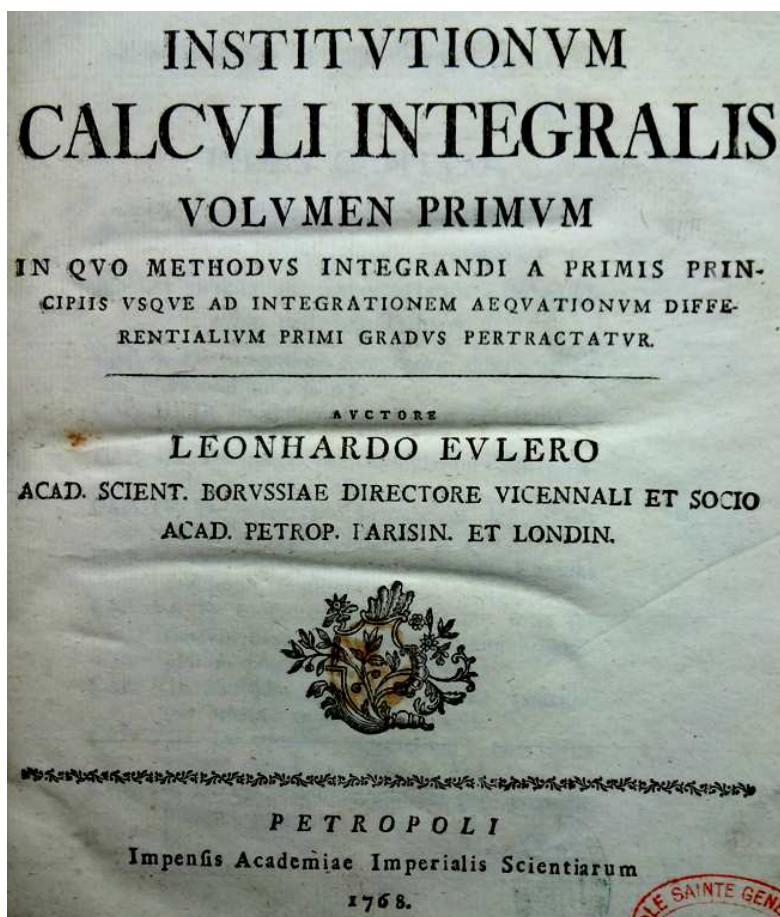
Johann Bernoulli, *Principia Calculi Exponentialium, seu Percurrentium*, Acta 1697 (Mart), p. 125, *Opera* I, p. 179–187.

Proud of being, together with Leibniz, the solver of the *Catenary* problem, and mixed with harsh attacks against Bernard Nieuwentijt (the paper quotes “Hugenius” 5 times, “Leibnitius” 10 times, and “Nieuwentiitius” 12 times!) he explains the use of the *exponentialium* $x^v = y$ and their rules. (The use of the base $e = 2.71828\dots$ is due to Euler’s *Mechanica* **E15 & E16**, 1736)

“Le Calcul exponentiel donné par moi, qui est-ce qui en avoit écrit quelque chose ? En trouvoit-on quelque chose chez Fermat, qu’on appelle ici *premier calculateur des infiniments petits*.” (Joh. Bernoulli, *Remarques sur le livre intitulé “Analyse des infinimens petits...”* par Mr. Stone, de la Société Royale de Londres, 1735, *Opera* IV, p. 169)

... 75 years later: Leonhard Euler (1707–1783):

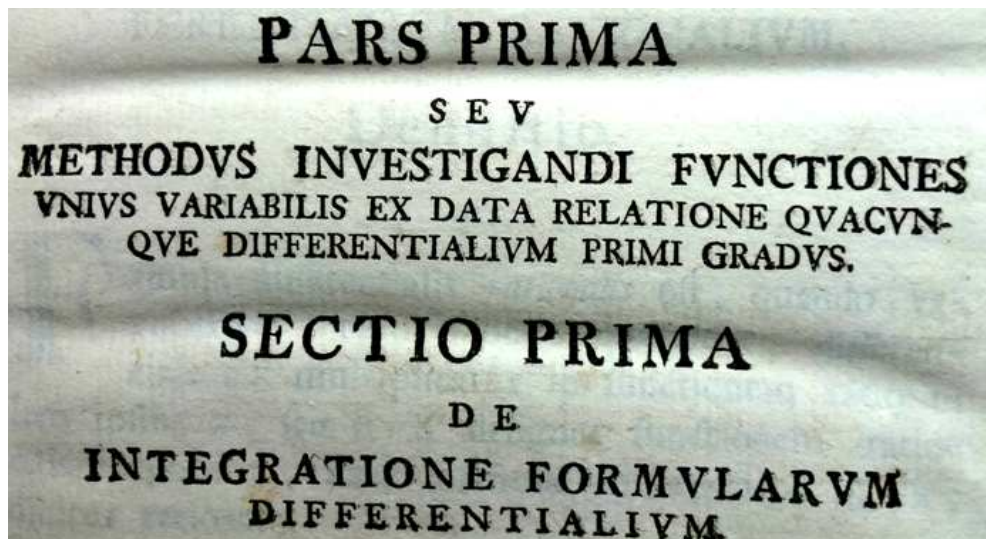
Dès mon arrivée ici, l'Académie Impériale a bien voulu se charger de l'impression de mon ouvrage sur le Calcul intégral... (Euler's letter to Lagrange, Jan. 9, 1767)



E342,E366,E385: Institutiones Calculi Integralis 1768/69/70

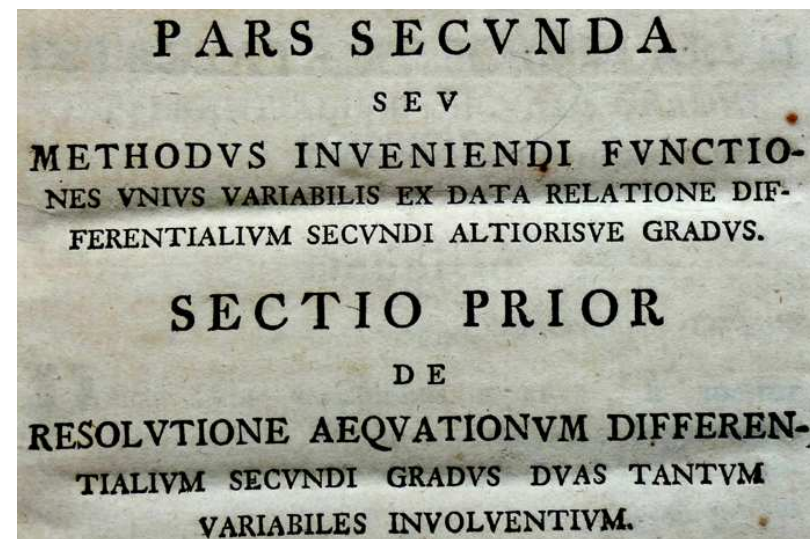
250 anni fa !!!

E342

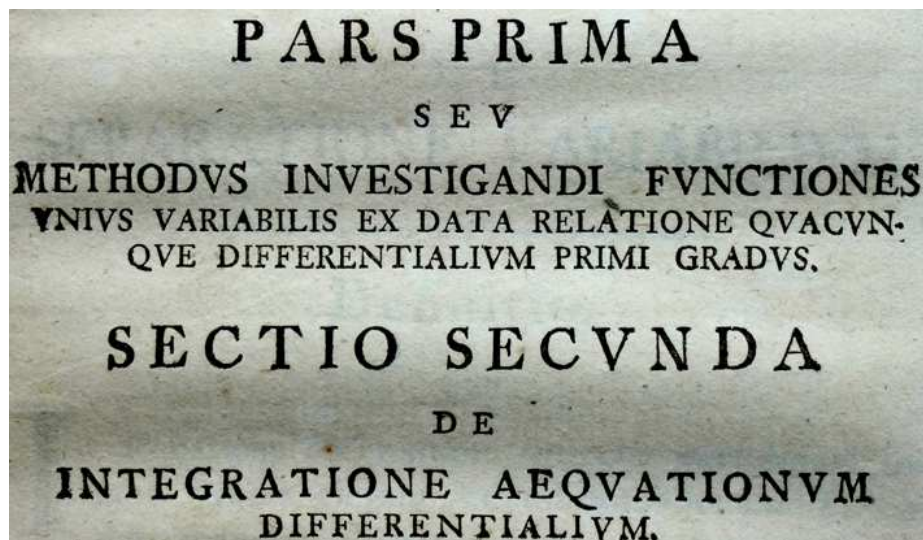


§40–§396: Integr. of Functions

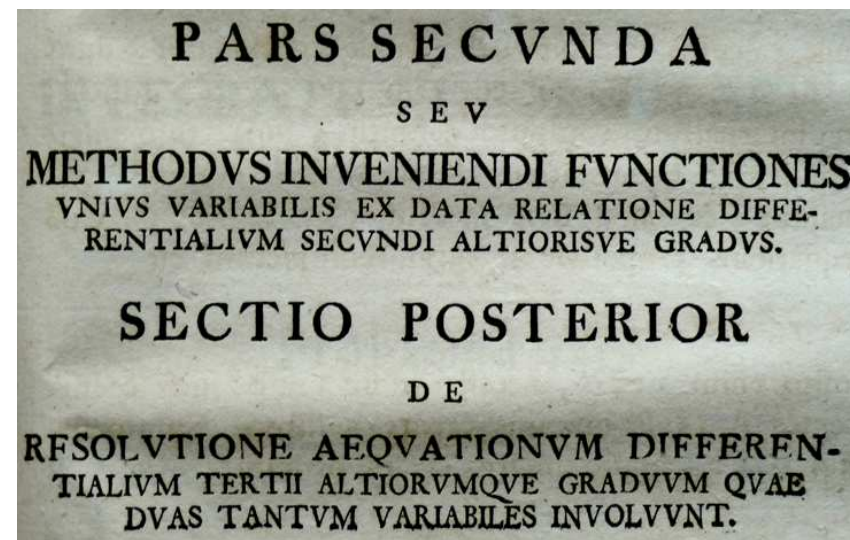
E366



§706–§1099: Second Order DEs



§397–§667: First Order Diff.eqns.



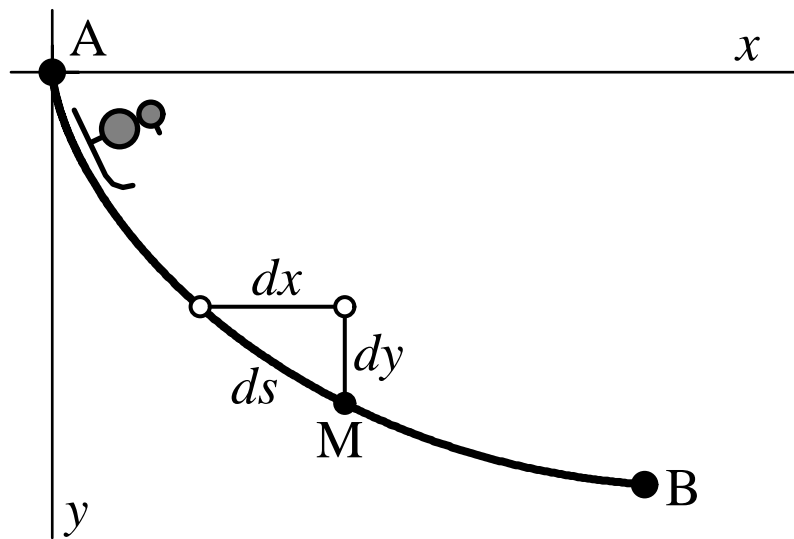
§1100–§1275: 3rd & Higher O.

In all “Sectio”: first analytic, then numeric (per approximationem).

3. Optimization

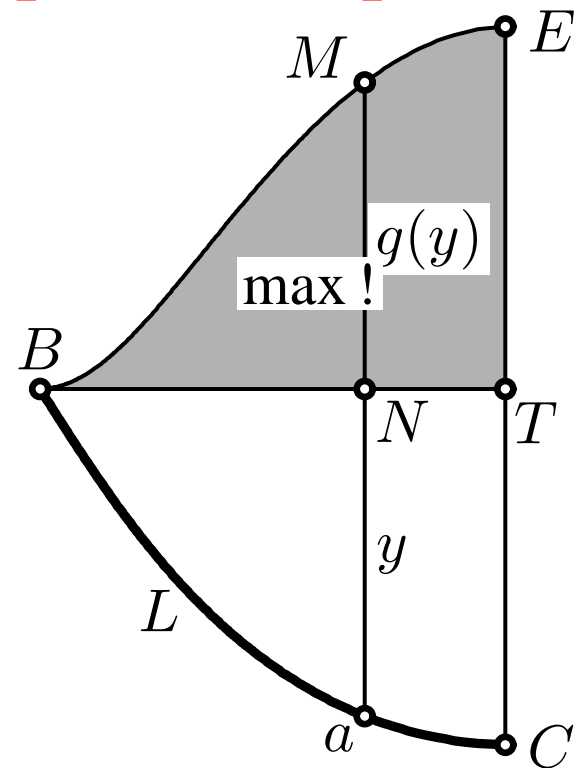
Variational Problems:

Joh. Bernoulli 1696:
“**Problema novum**”:
(Brachystochrone)



Given points A, B
find curve AMB
such that M gliding
“quam gravitate”, arrives in
“brevissimo tempore” at B .

Jak. Bernoulli 1697:
“**Propositione reciproca**”:
(isoperimetric problem)



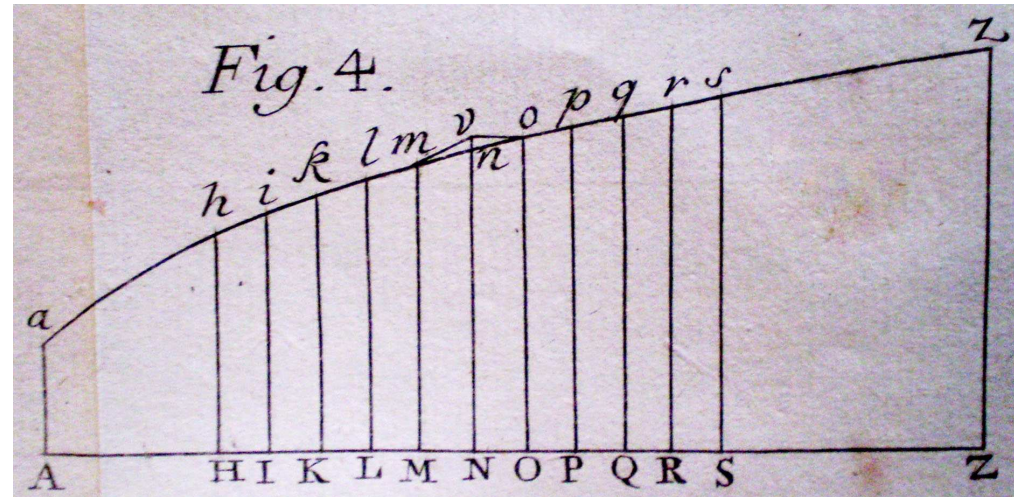
Given points B and C
given function $g(y) : aN \mapsto MN$
find curve BaC of **given length L** ,
with area $BMETNB$ maximal.

Euler's *Methodus inveniendi lineas curvas* (1744):

$$J = \int_a^b Z(x, y, p) dx = \text{min! vel max!} \quad \text{where } p = \frac{dy}{dx}$$

Euler's Solution.

1. Approximate curve by polygon



2. Approx. Integral by -sum ("Riemann")

$$Z dx + Z' dx + Z'' dx + Z''' dx + \&c.$$

and diff. w.r. to ν ;

3. Set derivative

$$(P + N' dx - P')$$
 to zero;

4. **inverse Euler method** \Rightarrow

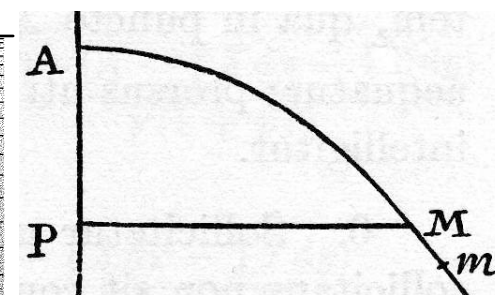
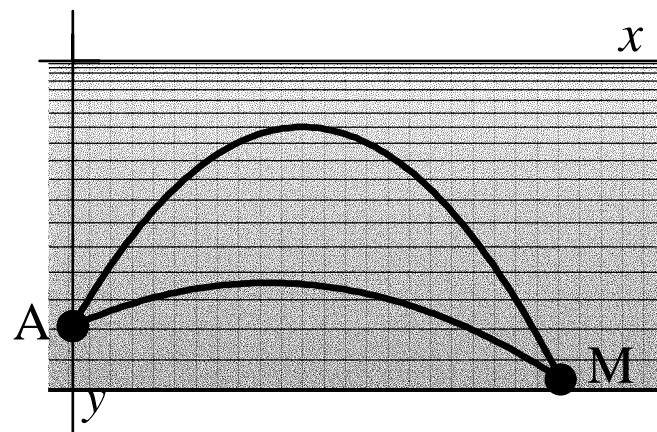
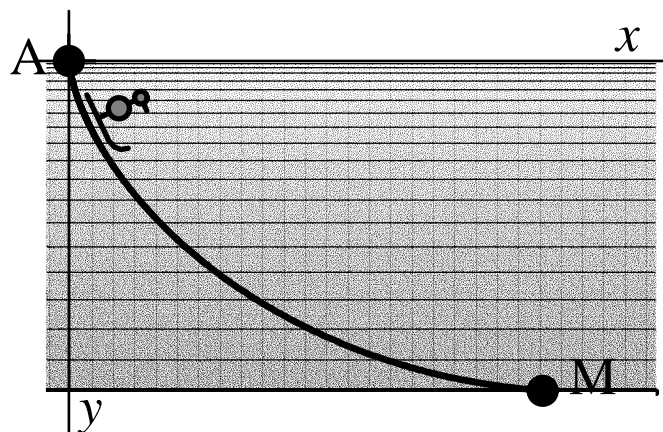
$$N - \frac{dP}{dx} = 0$$

$$\left(N = \frac{\partial Z}{\partial y}, P = \frac{\partial Z}{\partial p} \right).$$

A first integration: (*Methodus*, E65, Cap. II, Art. 30, Schol. I):

“in functione Z omnino non insit x ..” \Rightarrow $Z - p \cdot P = \text{Const.}$

Exemplum: “Mobile per quam gravitate” from A to M ($u = \sqrt{y}$):



Drawing by Euler

Least time: (Cap. II, Art. 35)

$$\int \frac{ds}{u} = \int \frac{\sqrt{1+p^2}}{\sqrt{y}} dx = \min!$$

$$\Rightarrow \sqrt{y} = c \frac{1}{\sqrt{1+p^2}} = c \sin \alpha$$

“curva satisfaciens Cyclois”

Least action: (Additamentum II)

$$\int u ds = \int \sqrt{y} \sqrt{1+p^2} dx = \min!$$

$$\Rightarrow y = c(1+p^2)$$

“Manifestum ... aequationem esse pro Parabola.”

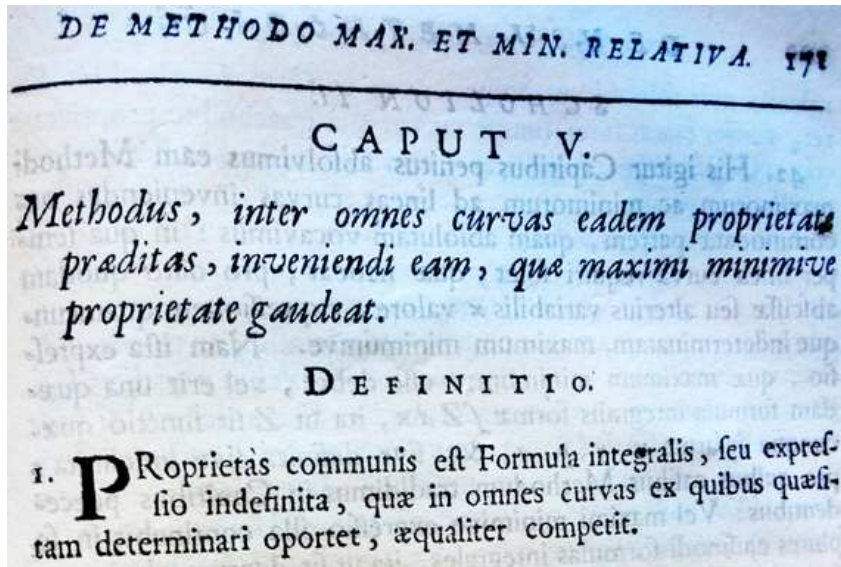
quin, ope principiorum sanioris Metaphysicæ, ad majorem evidentiam evehi queat; quod negotium aliis, qui Metaphysicam profitentur, relinquo.

(The very end of E65)

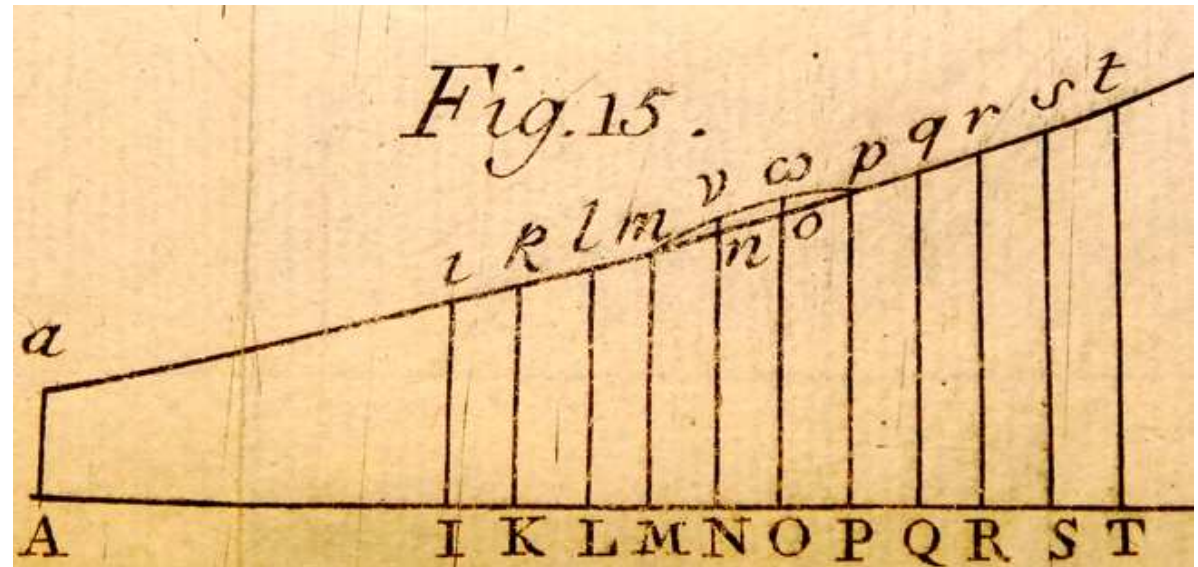
Isoperimetric Problems: (with “proprietas præditas”)

$$J = \int_a^b Z(x, y, p) dx = \text{minmax!} \quad \text{with} \quad \int_a^b L(x, y, p) dx = 0.$$

Euler’s *Methodus*, Chap. V: entirely new theory (16 pages), changing values of y **two-by-two** to respect the constraint:



Begin of Euler’s “Caput V”



Drawing in Euler’s Caput V

Isoperimetric Problems: (with “proprietas prædita”)

$$J = \int_a^b Z(x, y, p) dx = \text{minmax!} \quad \text{with} \quad \int_a^b L(x, y, p) dx = 0.$$

§ III.

Lagrange 1811:

Analogie des problèmes de ce genre avec ceux de maximis et minimis.

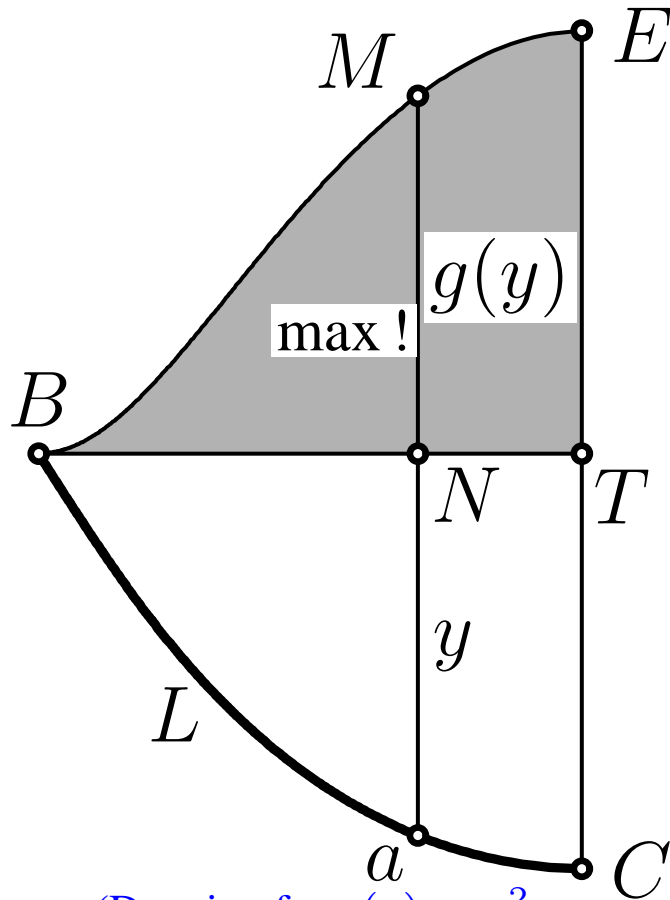
Heading of §3 in Section IV of Lagrange (1811)

Lagrange 1788 (Sect. V): **Solve without constraints**

$$J = \int_a^b [Z(x, y, p) + \lambda L(x, y, p)] dx = \text{minmax.}$$

Many examples. Here (Euler, §41 of **E65**, Caput V):

Solution of Jakob's Challenge by Lagrange multipliers:



(Drawing for $g(y) = y^2$
Integral calculated numerically)

$$\int_0^1 (g(y) + \lambda(\sqrt{1+p^2} - L)) dx = \max!$$

Euler's diff. equation $Z - p \cdot \frac{\partial Z}{\partial p} = \text{Const}$ becomes:

$$g(y) + \frac{\lambda}{\sqrt{1+p^2}} = C + \lambda L.$$

separation of variables:

$$\int \frac{g(y) + K}{\sqrt{\lambda^2 - (g(y) + K)^2}} dy = x + c.$$

Bernoulli 1718:

Questo problema:

- Fratelli Bernoulli 20 anni
- Euler 1744 20 pagine
- Lagrange 1788 In tribus lineis!!

Remark. This problem gave rise for the first explicit ...

DEFINITION.

On appelle ici *Fonction* d'une grandeur variable, une quantité composée de quelque manière que ce soit de cette grandeur variable & de constantes.

(Bernoulli 1718)

4. Dynamics

Lagrange 1760, opus 7: (Misc. Taurinensia, vol. II.)

196
*Application de la Méthode précédente à la solution
de différens Problèmes de Dynamique.*

PAR M. DE LA GRANGE.

M. Euler dans une Addition à son excellent Ouvrage qui a pour titre *Methodus maximorum &c.* a démontré ce Principe que, dans les trajectoires que des corps décrivent par des forces centrales, l'intégrale de la vitesse multipliée par l'élément de la courbe fait toujours un *maximum*, ou un *minimum*.

Je me propose ici de généraliser ce même Principe, & d'en faire voir l'usage pour résoudre avec facilité toutes les questions de Dynamiques.

PRINCIPE GÉNÉRAL.

Soient tant de corps qu'on voudra M, M', M'' &c. qui agissent les uns sur les autres d'une manière quelconque, & qui soient, de plus, si l'on veut, animés par des forces centrales proportionnelles à des fonctions quelconques des distances; que s, s', s'' &c. dénotent les espaces parcourus par ces corps dans le tems t , & que u, u', u'' &c. soient leurs vitesses à la fin de ce tems; la formule $Mfuds + M'f'u'ds' + M''f'u''ds'' + \&c.$ sera toujours un *maximum*, ou un *minimum*.

I.

PROBLEME I. Trouver le mouvement d'un corps M attiré vers tant de centres fixes qu'on voudra par des forces P, Q, R &c. exprimées par des fonctions quelconques des distances.

Starts right away with “Principe Général” for **several** bodies

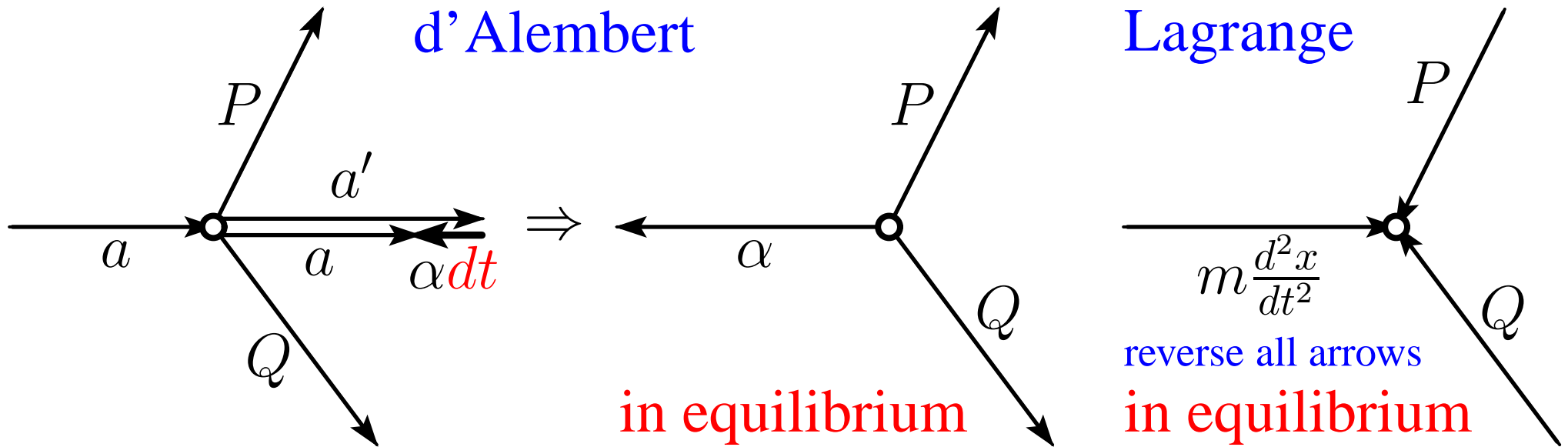
$$M \int u ds + M' \int u' ds' + M'' \int u'' ds'' + \dots = \text{maxmin!}$$

“and to use it for solving easily all questions of dynamics.”

Lagrange 1788: Use d'Alembert's Principle (Paris 1743):

tres. Décomposés les Mouvements a, b, c &c. imprimés à chaque Corps, chacun en deux autres $a, \alpha; b, \beta; c, \gamma$ &c. qui soient tels, que si l'on n'eût imprimé aux Corps que les Mouvements a, b, c &c. ils eussent pû conserver ces Mouvements sans se nuire réciproquement; & que si on ne leur eût imprimé que les Mouvements α, β, γ &c. le système fut demeuré en repos; il est clair que a, b, c seront les Mou-

Si plusieurs corps tendent à se mouvoir avec des vitesses & des directions, qu'ils soient forcés de changer à cause de leur action mutuelle, on peut regarder ces mouvements comme composés de ceux que les corps prendront réellement, & d'autres mouvements qui sont détruits; d'où il suit que ces derniers doivent être tels que les corps animés de ces seuls mouvements se fassent équilibre. Tel est le Principe que M. d'Alembert a donné, & dont



“Le *Traité de Dynamique* de M. d'Alembert, ... parut en 1743, ... Cette méthode réduit toutes les loix du mouvement des corps à celles de leur équilibre, & ramene ainsi la Dynamique à la Statique” (Lagrange 1788, *Seconde Partie*, p. 179)

Way to general formula for all problems of dynamics:

“Dans la première partie de cet Ouvrage,
nous avons réduit toute la Statique à une seule formule générale...”

$$P dp + Q dq + R dr + \&c = 0.$$

formule générale de l'équilibre d'un

Bernoulli's rule as written by Lagrange 1788, part I



“On pourra donc aussi réduire à une formule générale toute la Dynamique; ...”

$$\mathcal{S} \left(\frac{d^2 x}{dt^2} \delta x + \frac{d^2 y}{dt^2} \delta y + \frac{d^2 z}{dt^2} \delta z + P \delta p + Q \delta q + R \delta r + \&c. \right) m = 0,$$

General equation for dynamics, Lagrange 1788, Part II

“... mais cette méthode ... a l'avantage d'être tirée des premiers principes de la Mécanique [... but this method has the advantage of having been obtained from the first principles of mechanics]”
(end of Part II, Sec. I).

So-called “Newton’s Equations” (Lagrange 1788, Section III):

Suppose that, as above,

$$P\delta p + Q\delta q + R\delta r + \dots = X\delta x + Y\delta y + Z\delta z$$

et. citée), cette formule devient

$$\begin{aligned} & \mathcal{S} \left(\frac{d^2 x}{dt^2} + X \right) m \delta x + \mathcal{S} \left(\frac{d^2 y}{dt^2} + Y \right) m \delta y \\ & + \mathcal{S} \left(\frac{d^2 z}{dt^2} + Z \right) m \delta z = 0; \end{aligned}$$

Et de-là on tire sur le champ ces trois équations générales,

$$\mathcal{S} \left(\frac{d^2 x}{dt^2} + X \right) m = 0,$$

$$\mathcal{S} \left(\frac{d^2 y}{dt^2} + Y \right) m = 0,$$

$$\mathcal{S} \left(\frac{d^2 z}{dt^2} + Z \right) m = 0,$$

Retain original coordinates : Example: Elastic pendulum.

$$x = r \cos \varphi, \quad y = r \sin \varphi$$

$$d'A-B: \ddot{x} \delta x + \ddot{y} \delta y + R \delta r + \Phi \delta \varphi = 0$$

$$\text{Potential: } U = \lambda \frac{(1-r)^2}{2} + r \cos \varphi;$$

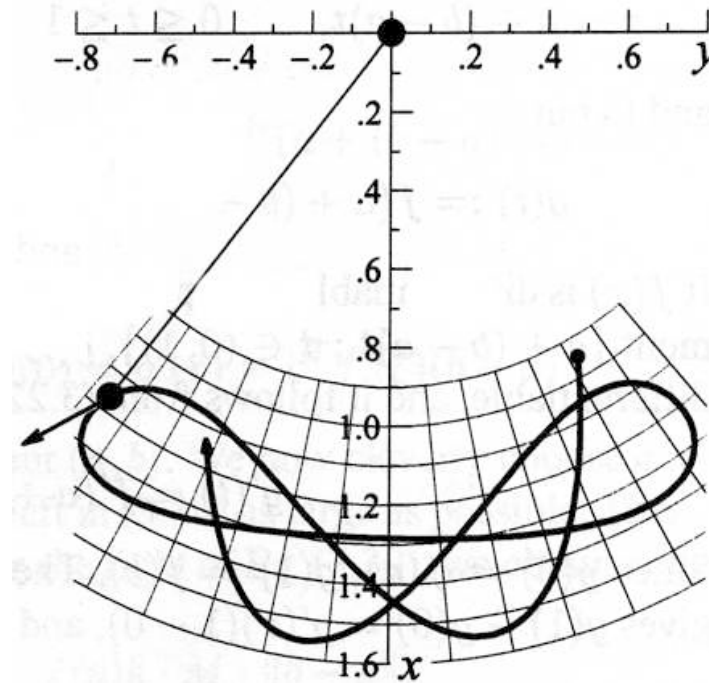
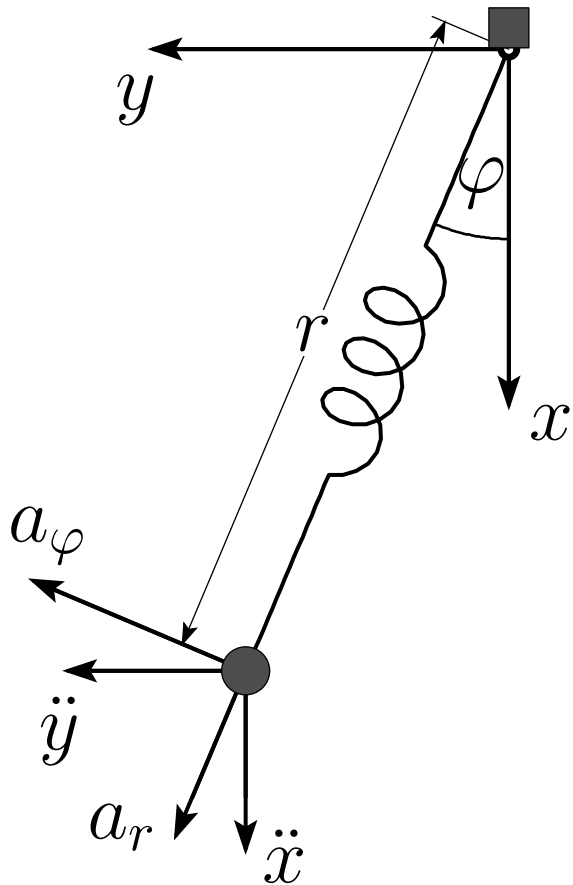
$$R = \lambda(1-r) + \cos \varphi, \quad \Phi = r \sin \varphi$$

$$\text{comp.: } a_r = \cos \varphi \ddot{x} + \sin \varphi \ddot{y} = \ddot{r} - r\dot{\varphi}^2$$

$$a_\varphi = r \cos \varphi \ddot{y} - r \sin \varphi \ddot{x} = 2r\dot{r}\dot{\varphi} + r^2\ddot{\varphi}$$

$$(\dots)\delta r = 0 \Rightarrow \ddot{r} = r\dot{\varphi}^2 + \lambda(1-r) + \cos \varphi$$

$$(\dots)\delta \varphi = 0 \Rightarrow \ddot{\varphi} = -\frac{2\dot{r}\dot{\varphi}}{r} - \frac{\sin \varphi}{r}$$



... e adesso facciamo qualche esercizi ...

