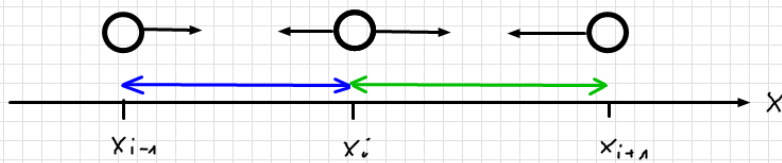


Feder-Masse-Schwinger

Indizierung:



Kräfte:



$$-\underbrace{[(x_i - x_{i-1}) - l_0]}_{\substack{\text{Federdehnung} \\ \text{pos. wenn gedehnt}}} \cdot k_{i-1} + \underbrace{[(x_{i+1} - x_i) - l_0]}_{\substack{\text{Federdehnung} \\ \text{pos. wenn gedehnt}}} \cdot k_i$$