todos

Pascal Huber

October 1, 2014

Contents

Dabei ist $\partial_{\vec{r}_i}\partial_{\vec{r}_j}V(\vec{r}_1,\ldots,\vec{r}_N)$ eine 3×3 -Matrix der Form

$$(\partial)_{r_{i_1}} \partial_{r_{j_1}} V(\ldots) \ldots \partial_{r_{i_1}} \partial_{r_{j_1}} V(\ldots) \vdots \partial_{r_{i_1}} \partial_{r_{j_1}} V(\ldots) \ldots \partial_{r_{i_1}} \partial_{r_{j_1}} V(\ldots)$$