

§ § ルジャンドル変換のまとめ

$$dU = TdS - PdV + \mu dN \quad \Leftrightarrow \quad dU = \frac{\partial U}{\partial S} dS + \frac{\partial U}{\partial V} dV + \frac{\partial U}{\partial N} dN$$

$$\therefore \quad T = \frac{\partial U}{\partial S}, \quad -P = \frac{\partial U}{\partial V}, \quad \mu = \frac{\partial U}{\partial N}$$

つまり, $S \leftrightarrow T, \quad V \leftrightarrow P, \quad N \leftrightarrow \mu$ 共役な, 示量変数 \leftrightarrow 示強変数 の組み合わせで変換が可能!!

例えば, $U[S, V, N] \rightarrow F[T, V, N]$ の変換は, $\frac{\partial U[S, V, N]}{\partial S} = T$ の関係があって可能となる!

ルジャンドル変換とは 凸関数 $f[x]$ から凸関数 $g\left[\frac{\partial f}{\partial x}\right]$ への変換

※ 変換後の関数 g にもう一度ルジャンドル変換をすると f が復元できる

$$f[x, y, z] \xrightarrow{x \text{ でルジャンドル変換}} g\left[\frac{\partial f}{\partial x}, y, z\right] \xrightarrow{\frac{\partial f}{\partial x} \text{ でルジャンドル変換}} f[x, y, z]$$

つまり, ルジャンドル変換により情報は失われない.

ルジャンドル変換の方法

$$g\left[\frac{\partial f}{\partial x}, y, z\right] = f[x, y, z] - \frac{\partial f}{\partial x} \cdot x$$

例1 $f[x] = x^2 + 2 \rightarrow \frac{\partial f}{\partial x} = 2x \equiv p \rightarrow \therefore x = \frac{p}{2}$

$$\rightarrow g[p] = f[x] - \frac{\partial f}{\partial x} \cdot x = f[x] - p \cdot x = x^2 + 2 - px = \left(\frac{p}{2}\right)^2 + 2 - p \cdot \frac{p}{2} = -\frac{p^2}{4} + 2 \quad //$$

例2 $g[p]$ を p についてルジャンドル変換してみよう

$$g[p] = -\frac{p^2}{4} + 2 \rightarrow \frac{\partial g}{\partial p} = -\frac{p}{2} \equiv z \rightarrow \therefore p = -2z$$

$$\rightarrow f[z] = g[p] - \frac{\partial g}{\partial p} \cdot p = -\frac{p^2}{4} + 2 - z \cdot (-2z) = -z^2 + 2 + 2z^2 = z^2 + 2 \quad // \text{元に戻った!!}$$

例3 ラグランジュ関数 $L[x, y]$ からハミルトン関数 $H[x, p]$ へのルジャンドル変換

$$\frac{\partial L[x, y]}{\partial y} \equiv p \text{ として, } H[x, p] = L[x, y] - \frac{\partial L[x, y]}{\partial y} \cdot y = L[x, y] - p \cdot y = L[x, y(x, p)] - p \cdot y(x, p)$$

または,

$$-\frac{\partial L[x, y]}{\partial y} \equiv p \text{ として, } H[x, p] = L[x, y] + \frac{\partial L[x, y]}{\partial y} \cdot y = L[x, y] + p \cdot y = L[x, y(x, p)] + p \cdot y(x, p)$$

のどちらかである.

$$y = \dot{x} = \frac{dx}{dt}, \quad p = \frac{\partial L[x, \dot{x}]}{\partial \dot{x}} \quad \text{とすると, } L[x, \dot{x}] \text{ から } H[x, p] \text{ へ変換される.}$$