

诺特定理

每种守恒定律都和一个连续变换对称性相联系，即每种连续对称性都可以对应一个守恒量。

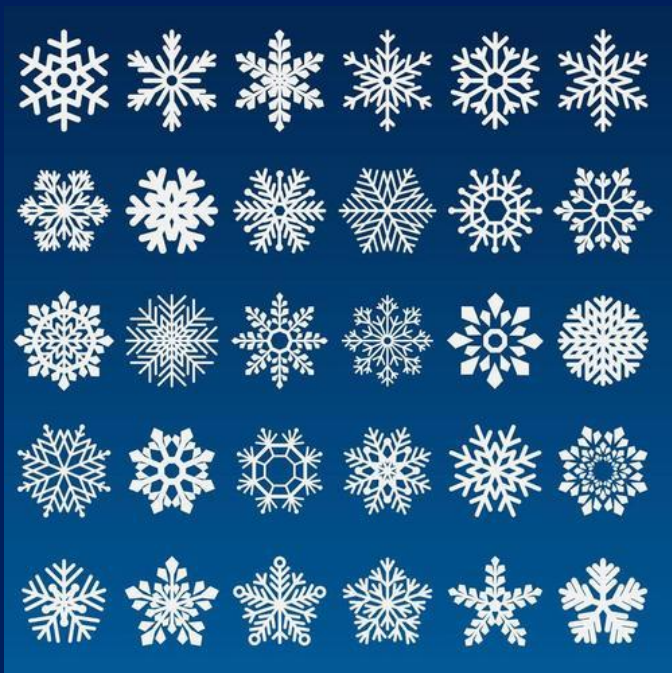


艾米·诺特

对称变换与守恒律

空间平移对称性	————→	动量守恒
空间旋转对称性	————→	角动量守恒
时间平移对称性	————→	能量守恒

对称性



对称性

对称性即不变性，如果系统在某种操作下不改变某一性质，则说系统具有一种对称性。

空间平移、空间旋转、时间平移对称性分别指，系统整体进行空间平移、旋转、或时间平移的操作后，物理规律不改变，相同的实验总能得到相同的结果。

根据哈密顿原理，进行相应的时空变换后，若作用量不变，则物理规律不会改变。

空间平移/旋转对称性

若要求拉格朗日量在 $q_\alpha \rightarrow q_\alpha + \varepsilon_\alpha$ 下不变, 即:

$$L(q_\alpha, \dot{q}_\alpha, t) = L(q_\alpha + \varepsilon_\alpha, \dot{q}_\alpha, t)$$

则: $\frac{\partial L}{\partial q_\alpha} = 0$, 根据拉格朗日方程可得:

$\frac{d}{dt}(\frac{\partial L}{\partial \dot{q}_\alpha}) = 0$, 即相应的广义动量为守恒量, 不随时间改变

q_α 直角坐标时, 守恒量为相应方向的动量, q_α 为角坐标时, 守恒量则为相应的角动量。 q_α 称为循环坐标或可遗坐标。

时间平移对称性

若要求拉格朗日量在 $t \rightarrow t + \Delta t$ 下不变, 即:

$$L(q_\alpha, \dot{q}_\alpha, t) = L(q_\alpha, \dot{q}_\alpha, t + \Delta t)$$

则: $\frac{\partial L}{\partial t} = 0$, 又:

$$\frac{dL(q_\alpha, \dot{q}_\alpha, t)}{dt} = \frac{\partial L}{\partial q_\alpha} \dot{q}_\alpha + \frac{\partial L}{\partial \dot{q}_\alpha} \ddot{q}_\alpha + \frac{\partial L}{\partial t}$$

时间平移对称性

$$\begin{aligned}\frac{\partial L}{\partial t} &= \frac{dL}{dt} - \sum_{\alpha} \left(\frac{\partial L}{\partial q_{\alpha}} \dot{q}_{\alpha} - \frac{\partial L}{\partial \dot{q}_{\alpha}} \ddot{q}_{\alpha} \right) \\ &= \frac{dL}{dt} - \sum_{\alpha} \left(\frac{d}{dt} \left(\frac{\partial L}{\partial \dot{q}_{\alpha}} \right) \dot{q}_{\alpha} - \frac{\partial L}{\partial \dot{q}_{\alpha}} \ddot{q}_{\alpha} \right) = \frac{d}{dt} \left(L - \sum_{\alpha} \frac{\partial L}{\partial \dot{q}_{\alpha}} \dot{q}_{\alpha} \right)\end{aligned}$$

$$\Rightarrow \sum_{\alpha} \frac{\partial L}{\partial \dot{q}_{\alpha}} \dot{q}_{\alpha} - L \text{ 为常数}$$

$$\sum_{\alpha} \frac{\partial L}{\partial \dot{q}_{\alpha}} \dot{q}_{\alpha} - L \equiv H \text{ 为体系的哈密顿量}$$

哈密顿量

由欧拉齐次函数定理, 若 T 为 \dot{q} 的 n 次齐次函数, 则:

$$\frac{\partial T}{\partial \dot{q}} \dot{q} = nT$$

当体系的动能函数为广义速度的二次齐次函数时, $\frac{\partial T}{\partial \dot{q}} \dot{q} = 2T$

$$H \equiv \sum_{\alpha} \frac{\partial L}{\partial \dot{q}_{\alpha}} \dot{q}_{\alpha} - L = \sum_{\alpha} \frac{\partial T}{\partial \dot{q}_{\alpha}} \dot{q}_{\alpha} - (T - V)$$

$$= 2T - T + V = T + V \quad \text{为体系的总机械能}$$

哈密顿量

更一般的情况下, $T = \frac{1}{2} m (\dot{\vec{r}})^2$

$$\dot{\vec{r}} = \sum_{\alpha} \frac{\partial \vec{r}}{\partial q_{\alpha}} \dot{q}_{\alpha} + \frac{\partial \vec{r}}{\partial t}$$

$$(\dot{\vec{r}})^2 = \left(\sum_{\alpha} \frac{\partial \vec{r}}{\partial q_{\alpha}} \dot{q}_{\alpha} + \frac{\partial \vec{r}}{\partial t} \right) \cdot \left(\sum_{\beta} \frac{\partial \vec{r}}{\partial q_{\beta}} \dot{q}_{\beta} + \frac{\partial \vec{r}}{\partial t} \right)$$

$$= \underbrace{\sum_{\alpha\beta} \frac{\partial \vec{r}}{\partial q_{\alpha}} \cdot \frac{\partial \vec{r}}{\partial q_{\beta}} \dot{q}_{\alpha} \dot{q}_{\beta}}_{T_2} + 2 \underbrace{\frac{\partial \vec{r}}{\partial t} \cdot \sum_{\alpha} \frac{\partial \vec{r}}{\partial q_{\alpha}} \dot{q}_{\alpha}}_{T_1} + \underbrace{\left(\frac{\partial \vec{r}}{\partial t} \right)^2}_{T_0}$$

$H = T_2 - T_0 + V$ 并不是体系的总机械能

但当体系具有时间平移不变性时, 仍为体系的守恒量,
称为广义能量