Теорема Нётер

А. Н. Швец

8 апреля 2020 г.

1. Векторные поля и их фазовые потоки

Пусть M — гладкое многообразие с локальными координатами $x=(x_1,\dots,x_n)$. Дифференциальные операторы первого порядка

$$\mathbf{v} = \sum_{i=1}^{n} \xi_i(x) \partial_{x_i},\tag{1}$$

где $\partial_{x_i} = \partial/\partial x_i$, отождествляются, как известно, с векторными полями на M. Фазовый поток системы обыкновенных дифференциальных уравнений

$$\frac{dx_i}{d\varepsilon} = \xi_i(x), \quad i = 1, ..., n \tag{2}$$

есть однопараметрическое семейство отображений g^{ε} , отображающих начальное условие $x|_{0}$ в решение $x|_{\varepsilon}$ уравнений (2) в момент времени ε . При определённых предположениях о функциях $\xi_{i}(x)$ (в дальнейшем считаем их выполненными) фазовый поток существует, по крайней мере, при ε , достаточно близких к нулю.

Преобразования g^{ε} образуют однопараметрическую абелеву локальную группу Ли, поскольку, очевидно,

$$g^0 = \mathrm{id}$$
, $g^{\alpha+\beta} = g^\beta \circ g^\alpha$, $(g^\alpha)^{-1} = g^{-\alpha}$,

по крайней мере, при достаточно малых α , β . Группа *локальная*, поскольку групповая структура на множестве $G = \{g^{\varepsilon}\}$ определена, вообще говоря, лишь в окрестности единицы группы. В дальнейшем термин «локальный» применительно к группам будет опускаться. Убедитесь, что $g^{\varepsilon} = \exp(\varepsilon \mathbf{v}) = \sum_{k=0}^{\infty} \varepsilon^k \mathbf{v}^k / k!$.

Поле ${\bf v}$ называется инфинитезимальной образующей, или генератором группы ${\it G}$.

Действие групповых преобразований g^{ε} на M естественным образом продолжается до действия на $\mathcal{C}^1(M)$ — множество гладких функций на M:

$$(g^{\varepsilon}(f))(x) = f(g^{\varepsilon}(x)).$$

Тогда, дифференцируя по ε и полагая $\varepsilon = 0$, получим

$$\frac{d}{d\varepsilon}\Big|_{\varepsilon=0} f(g^{\varepsilon}(x)) = \mathbf{v}(f),\tag{3}$$

что и даёт право отождествить векторные поля с дифференциальными операторами первого порядка. Генератор, если можно так выразиться, осуществляет групповое преобразование при бесконечно малом ε :

$$g^{\varepsilon}(f) = f + \varepsilon \mathbf{v}(f) + o(\varepsilon).$$

Между прочим, для группы $g^{arepsilon}\colon x\mapsto x+arepsilon$ с генератором ∂_x получаем формулу Тейлора

$$f(x + \varepsilon) = \exp(\varepsilon \partial_x)(f(x)).$$

2. Вариационные симметрии лагранжевых систем

Пусть $M = \{x\}$ — конфигурационное многообразие лагранжевой системы, $M^* = \{(x, \dot{x})\}$ — его фазовое многообразие (то есть касательное расслоение к M), $L \colon \mathbb{R} \times M^* \to \mathbb{R}$ — лагранжиан, $\mathcal{L}[x] = \int L \, dt$ — соответствующий лагранжев интегральный функционал.

В предыдущем разделе мы установили соответствие между векторными полями \mathbf{v} на M и однопараметрическими группами $g^{\varepsilon} = \exp(\varepsilon \mathbf{v})$ преобразований M. Действие g^{ε} на координаты x продолжается согласованным образом до действия на скорости \dot{x} :

$$g^{\varepsilon}(x) = \hat{x}, \quad (g^{\varepsilon})^*(\dot{x}) = \hat{x}.$$

Здесь $(g^{\varepsilon})^*$ — дифференциал преобразования g^{ε} . Условия согласованности есть *условия* $\Pi \phi a \phi \phi a$:

$$(d\hat{x}_i = \hat{x}_i dt) \bmod (dx_i = \dot{x}_i dt), \quad i, j = 1, \dots, n, \tag{4}$$

выражающиеся в том, что производные по t при преобразованиях переходят снова в производные. Другими словами, требуется, чтобы под действием преобразования скорость \dot{x} гладкой кривой на M в её точке x переводилась преобразованием в скорость $\dot{\hat{x}}$ преобразованной кривой в её точке \hat{x} . Так определяется операция первого npodonжения группы G, $\mathbf{pr}^{(1)}$ G. Аналогичным образом можно построить и высшие продолжения группы G, групповые преобразования которых действуют согласованно на $(x, \dot{x}, \ddot{x}, \ddot{x}, \dots, x^{(n)})$.

Операция продолжения групповых преобразований g^{ε} переносится в силу (3) на генераторы:

$$\mathbf{pr}^{(1)} \mathbf{v} = \sum_{i=1}^{n} \xi_{i}^{(0)} \partial_{x_{i}} + \sum_{i=1}^{n} \xi_{i}^{(1)} \partial_{\dot{x}_{i}}, \quad \xi_{i}^{(0)} = \xi_{i}, \quad \xi_{i}^{(1)} = \dot{\xi}_{i}$$
 (5)

(проверьте, пользуясь условиями Пфаффа (4)!).

Заметим, что коэффициенты ξ векторного поля (5) (они называются *характеристиками*) зависят только от x. Ничто не мешает позволить им зависеть также от t, формулы продолжения (5) останутся теми же.

Дальнейшее обобщение заключается в том, чтобы позволить характеристикам ξ зависеть ещё и от скоростей. Можно показать, что и в этом случае формулы продолжения (5) останутся в силе. Однако здесь нужно заметить, что в формулах продолжения коэффициенты $\dot{\xi}$ будут уже зависеть от \ddot{x} , из-за чего станет невозможным определить действие группы $\exp(\varepsilon \, \mathbf{pr}^{(1)} \, \mathbf{v})$ ни на $M^* = \{(x, \dot{x})\}$, ни даже на $M^{(k)} = M^{(k)} = \{(x, \dot{x}, \ddot{x}, ..., x^{(k)})\}$ для некоторого конечного k. Тем не менее при определённых оговорках можно определить действие $\mathbf{pr}^{(1)} \, G$ на гладких кривых на M.

Конечно, можно обобщать понятие векторного поля и дальше. Можно позволить характеристикам зависеть от высших производных. Но такое обобщение не найдёт полезного применения в задачах теоретической механики, когда лагранжиан L зависит самое большее от первых производных. Можно рассмотреть более общие поля вида

$$\mathbf{v} = \sum_{i=1}^{n} \xi_i \partial_{x_i} + \tau \partial_t,$$

и получить для них формулы продолжения, обобщающие (5) (они оказываются более сложными). Но, как оказывается, такое обобщение ничего полезного уже не добавит, поскольку поля данного вида будут в некотором смысле задавать те же преобразования, что и поля с $\tau = 0$.

Они в этом смысле (который мы не уточняем) будут эквивалентны своим *эволюционным* представителям — полям вида

$$\tilde{\mathbf{v}} = \sum_{i=1}^{n} (\xi_i - \tau \dot{x}_i) \partial_{x_i}.$$

3. Теорема Нётер

Итак, рассмотрим обобщённое векторное поле вида (1), где функции ξ_i зависят от (t,x,\dot{x}) . Назовём его *полем обобщённой симметрии* лагранжевой задачи $\mathcal{L}[x] = \int L(t,x,\dot{x})\,dt$, если найдётся такая дифференциальная функция A, что

$$\mathbf{pr}^{(1)}\mathbf{v}(L) = \dot{A}. \tag{6}$$

В оправдание названия полей обобщённых симметрий заметим, что в своём инфинитезимальном действии такие поля прибавляют к лагранжиану калибровочное слагаемое $\varepsilon \dot{A}$, что означает добавление к функционалу $\mathcal L$ постоянного функционала $\varepsilon \int \dot{A} \, dt$ (добавка зависит лишь от значений функций x(t) на концах отрезка интегрирования, и, таким образом, не меняется при варьировании). Это, конечно, никак не сказывается на стационарных точках $\mathcal L$, следовательно, групповые преобразования переводят решения x(t) уравнений Эйлера — Лагранжа в решения.

Теорема (А. Е. Noether). Пусть $\mathbf{v} = \sum_{i=1}^n \xi_i \partial_{x_i}$ — поле обобщённой симметрии лагранжевой задачи $\mathcal L$ и

$$I(t, x, \dot{x}) = \sum_{i=1}^{n} \xi_{i} \frac{\partial L}{\partial \dot{x}_{i}} - A.$$

Тогда

$$\dot{I} = -\sum_{i=1}^{n} \xi_i \mathbf{E}_i(L). \tag{7}$$

Доказательство. Непосредственная проверка с учётом (6) и (5) (докажите!).

Теорема Нётер устанавливает соответствие между обобщёнными симметриями вариационных задач и законами сохранения (первыми интегралами) уравнений Эйлера — Лагранжа. Из теоремы непосредственно вытекает, что

$$\dot{I} = 0 \mod \mathbf{E}(L) = 0$$
,

и, следовательно, І является первым интегралом уравнений Эйлера — Лагранжа.

Приведённая здесь формулировка теоремы Нётер является более общей, нежели та, которая обычно приводится в учебниках по теоретической механике. В традиционных (слабых) формулировках ограничиваются обычными (не обобщёнными) полями симметрий, у которых характеристики не зависят от скоростей, а функция *А* равна нулю. При таком подходе могут получиться лишь первые интегралы, линейные по отношению к скоростям. Другие важные случаи первых интегралов (например, интеграл Якоби, см. задачу 2) не находят объяснения с позиций слабой теоремы Нётер. Сильная теорема связывает любые нетривиальные интегралы уравнений Эйлера — Лагранжа с соответствующими обобщёнными симметриями лагранжевой задачи. Эта связь между симметриями и законами сохранения является ключевой во всех лагранжевых задачах математической физики, не только в теоретической механике, но и в механике сплошных сред, квантовой теории поля, геометрии.

4. Задачи

- 1. Проверьте, что
 - При $g^{\varepsilon}\colon x\mapsto x+\varepsilon$ получается $\mathbf{v}=\partial_{x}$ генератор группы сдвигов аддитивной группы $\mathbb{R}.$
 - При $g^{\varepsilon}\colon x\mapsto e^{\varepsilon}x$ получается $\mathbf{v}=\sum_{i=1}^nx_i\partial_{x_i}$ генератор группы гомотетий мультипликативной группы $\mathbb{R}^+.$
 - При g^{ε} : $(x,y) \mapsto (x\cos \varepsilon y\sin \varepsilon, x\sin \varepsilon + y\cos \varepsilon)$ получается $\mathbf{v} = -y\partial_x + x\partial_y$ генератор группы поворотов SO(2).
- 2. Найдите поле обобщённой симметрии в случае наличия циклической координаты $(\partial L/\partial x_{\rm c}=0)$ и соответствующий в силу теоремы Нётер первый интеграл.
 - Покажите, что обобщённое поле $\mathbf{v} = -\sum_{i=1}^n \dot{x}_i \partial_{x_i}$ является полем вариационной симметрии лагранжевой задачи в автономном случае ($\partial L/\partial t = 0$). Найдите соответствующий первый интеграл. Между прочим, указанное поле служит эволюционным представителем поля ∂_t , которое, очевидно, сохраняет лагранжев функционал в автономном случае.
 - В задаче о движении точки на плоскости в центральном поле сил найдите первый интеграл, отвечающий поворотной симметрии задачи. Объясните механический смысл интеграла.
- 3. Пусть $L(x,y,\dot{x},\dot{y})=(\dot{x}^2+\dot{y}^2)/\varphi(x,y)$, где φ однородная функция степени 2 совокупности своих аргументов. Найдите две обобщённых вариационных симметрии задачи, и, пользуясь соответствующими двумя нётеровыми первыми интегралами, найдите движение. Подсказки: 1) теорема Эйлера об однородных функциях! 2) Исключите dt из условий постоянства нётеровых интегралов, получите уравнение первого порядка относительно y(x). Убедитесь, что полученное уравнение однородное, и решите его с помощью уместной в таких случаях подстановки. А какая подстановка уместна? Как известно, однородное уравнение первого порядка $\Phi(x,y,y')=0$ может быть переписано в равносильной форме через полный набор инвариантов однородности, в качестве которых можно взять u=y/x, p=y'=u+xu', то есть как $\tilde{\Phi}(u,u+xu')=0$. После подстановки переменные разделяются. 3) Когда найдена траектория, уже нетрудно найти закон движения.
- 4. Пусть $L=(\dot{x}^2+\dot{y}^2)/2+k/r^2$, где $r^2=x^2+y^2$. Рассмотрите группу преобразований $(t,x,y)\mapsto (e^{2\varepsilon}t,e^\varepsilon x,e^\varepsilon y)$, убедитесь, что групповые преобразования сохраняют функционал $\int L\,dt$. Найдите генератор группы, затем его эволюционный представитель. Проверьте, что эволюционный представитель является обобщённой вариационной симметрией лагранжевой задачи (совпадение? не думаю). Найдите соответствующий нётеров интеграл. Решите задачу, пользуясь нётеровым интегралом совместно с интегралом Якоби (траекториями движения должны получиться cnupanu Komca, Cotes spirals, в полярных координатах имеющие в типичном случае вид наподобие $r=a/\cos(b\theta+c)$).
- 5. В задаче о движении точки на плоскости по инерции, $T = (\dot{x}^2 + \dot{y}^2)/2$ найдите наиболее общий вид первого интеграла, пользуясь (7). Найдите также общий вид обобщённой симметрии этой задачи.
- 6. Выведите формулу продолжения (5) 1) для обычных полей (характеристики зависят только от x), 2) для обобщённых полей (характеристики зависят от x, \dot{x}) этот пункт для желающих отличиться.