Канонични смени на променливите

Дефиниция 1. Смяната на променливите

$$(p_1,\ldots,p_n,q_1,\ldots,q_n) \rightarrow (u_1,\ldots,u_n,v_1,\ldots,v_n)$$

е канонична, ако

$$dp_1 \wedge dq_1 + \dots + dp_n \wedge dq_n = du_1 \wedge dv_1 + \dots + du_n \wedge dv_n.$$

Забележка. Със символа \wedge е означено външното произведение. Дефиниция 2. Смяната на променливите

$$(p_1,\ldots,p_n,q_1,\ldots,q_n) \rightarrow (u_1,\ldots,u_n,v_1,\ldots,v_n)$$

е канонична, ако:

(1)
$$\sum_{i=1}^{n} (u_{i,p_j}.v_{i,p_k} - u_{i,p_k}.v_{i,p_j}) = 0, \quad \forall j < k,$$

(2)
$$\sum_{i=1}^{n} (u_{i,p_j}.v_{i,q_k} - u_{i,p_k}.v_{i,q_j}) = \delta_{jk}, \quad \forall \ j \le k,$$

(3)
$$\sum_{i=1}^{n} (u_{i,q_j}.v_{i,q_k} - u_{i,q_k}.v_{i,q_j}) = 0, \quad \forall j < k,$$

където $u_{i,p_j}:=\frac{\partial u_i}{\partial p_i};\,v_{i,p_k}:=\frac{\partial v_i}{\partial p_k},\dots$ са съкратени означения за частните производни.

Ще докажем еквивалентността на горните две дефиниции като разгледаме попростия случай n=1 и общия случай n>1.

А. Нека **n=1.** Разглеждаме u = u(p,q), v = v(p,q). Тогава

$$du = \frac{\partial u}{\partial p} dp + \frac{\partial u}{\partial q} dq,$$
$$dv = \frac{\partial v}{\partial p} dp + \frac{\partial v}{\partial q} dq,$$

където сме означили $u_p:=\frac{\partial u}{\partial p},\,v_p:=\frac{\partial v}{\partial p},\dots$ Използвайки свойствата на външното произведение:

$$dp \wedge dp = 0,$$

$$dp \wedge dq = -dq \wedge dp,$$

получаваме

$$du \wedge dv = (u_p dp + u_q dq) \wedge (v_p dp + v_q dq)$$

$$= u_p v_p dp \wedge dp + u_p v_q dp \wedge dq + u_q v_p dq \wedge dp + u_q v_q dq \wedge dq$$

$$= (u_p v_q - u_q v_p) dp \wedge dq.$$

И тъй като смяната е канонична, то равенството $dp \wedge dq = du \wedge dv$ е изпълнено тогава и само тогава, когато $u_p v_q - u_q v_p = 1$.

В. Нека n>1. Разглеждаме u и v като функции на 2n променливи:

$$u_i = u_i(p_1, \dots, p_n, q_1, \dots, q_n), \quad v_i = v_i(p_1, \dots, p_n, q_1, \dots, q_n).$$

Тогава

$$du_i = \sum_{i,j=1}^n \left(\frac{\partial u_i}{\partial p_j} dp_j + \frac{\partial u_i}{\partial q_j} dq_j \right), \qquad dv_i = \sum_{i,k=1}^n \left(\frac{\partial v_i}{\partial p_k} dp_k + \frac{\partial v_i}{\partial q_k} dq_k \right).$$

Пресмятаме сумата

$$\sum_{i=1}^{n} du_{i} \wedge dv_{i} = \sum_{i,j=1}^{n} \left(\frac{\partial u_{i}}{\partial p_{j}} dp_{j} + \frac{\partial u_{i}}{\partial q_{j}} dq_{j} \right) \wedge \sum_{i,k=1}^{n} \left(\frac{\partial v_{i}}{\partial p_{k}} dp_{k} + \frac{\partial v_{i}}{\partial q_{k}} dq_{k} \right)$$

$$= \sum_{i,j,k=1}^{n} u_{i,q_{j}} v_{i,p_{k}} dq_{j} \wedge dp_{k} + \sum_{i,j,k=1}^{n} u_{i,p_{j}} v_{i,q_{k}} dp_{j} \wedge dq_{k}$$

$$+ \sum_{i,j,k=1}^{n} u_{i,p_{j}} v_{i,p_{k}} dp_{j} \wedge dp_{k} + \sum_{i,j,k=1}^{n} u_{i,q_{j}} v_{i,q_{k}} dq_{j} \wedge dq_{k}.$$

Търсим условията, за които $\sum_{i=1}^n du_i \wedge dv_i = \sum_{i=1}^n dp_i \wedge dq_i$. За целта приравняваме последните две събираеми на нула:

$$\sum_{i,j,k=1}^{n} u_{i,p_{j}} v_{i,p_{k}} dp_{j} \wedge dp_{k} = 0 \iff \sum_{i=1}^{n} (u_{i,p_{j}} v_{i,p_{k}} - u_{i,p_{k}} v_{i,p_{j}}) = 0, \quad \forall \ j < k,$$

$$\sum_{i,j,k=1}^{n} u_{i,q_{j}} v_{i,q_{k}} dq_{j} \wedge dq_{k} = 0 \iff \sum_{i=1}^{n} (u_{i,q_{j}} v_{i,q_{k}} - u_{i,q_{k}} v_{i,q_{j}}) = 0, \quad \forall \ j < k.$$

Получихме условия (1) и (3).

След това, в първото събираемо правим смяна $k \to j, \ j \to k$ и го събираме с второто:

$$\sum_{i,j,k=1}^{n} \left(u_{i,q_j} v_{i,p_k} dq_j \wedge dp_k + u_{i,p_j} v_{i,q_k} dp_j \wedge dq_k \right) = \sum_{i,j,k=1}^{n} \left(u_{i,p_j} v_{i,q_k} - u_{i,q_k} v_{i,p_j} \right) dp_j \wedge dq_k.$$

Забелязваме, че равенството $\sum_{i=1}^n du_i \wedge dv_i = \sum_{i=1}^n dp_i \wedge dq_i$ е в сила тогава и само тогава, когато заедно с (1) и (3) е изпълнено и

$$\sum_{i=1}^{n} (u_{i,p_j} v_{i,q_k} - u_{i,q_k} v_{i,p_j}) = \delta_{jk}, \quad \forall \ j \le k,$$

което е точно условието (2).

С това еквивалентността на двете дефиниции е доказана.

Теорема 1. Нека H(p,q) е хамилтониан и $(p,q) \to (u,v)$ е смяна на променливите, за която $\widetilde{H}(u,v) := H(p(u,v),q(u,v))$. Тогава хамилтоновите системи

(4)
$$\dot{p}_{i} = -\frac{\partial H(p,q)}{\partial q_{i}}$$

$$\dot{q}_{i} = \frac{\partial H(p,q)}{\partial p_{i}}$$

И

(5)
$$\begin{vmatrix} \dot{u}_i = -\frac{\partial \widetilde{H}(u, v)}{\partial v_i} \\ \dot{v}_i = \frac{\partial \widetilde{H}(u, v)}{\partial u_i} \end{vmatrix}$$

са еквивалентни тогава и само тогава, когато смяната е канонична.

Доказателство. Ще разгледаме случая n = 1. Нека

$$(6) p = p(u(p,q), v(p,q)),$$

$$(7) q = q(u(p,q), v(p,q)).$$

Диференцирайки (6) по p и q, получаваме

$$p_u u_p + p_v v_p = 1, p_u u_q + p_v v_q = 0.$$

Оттук следва, че

$$p_u = \frac{v_q}{u_p v_q - u_q v_p}, \qquad p_v = -\frac{u_q}{u_p v_q - u_q v_p}.$$

Аналогично за (7) получаваме

$$q_u u_p + q_v v_p = 0, q_u u_q + q_v v_q = 1,$$

откъдето следва, че

$$q_u = \frac{v_p}{u_p v_q - u_q v_p}, \qquad q_v = -\frac{u_p}{u_p v_q - u_q v_p}.$$

Означаваме $u_p v_q - u_q v_p$ с D.

Нека D = 1. Тогава смяната е канонична съгласно дефиниция 2. Системите (4) и (5) са еквивалентни, защото $q_u = v_p$, $q_v = -u_p$, $p_u = v_q$, $p_v = -u_q$.

Нека (4) и (5) са еквивалентни. От (5) следва, че:

$$\dot{u} = u_p \dot{p} + u_q \dot{q} = -u_p H_q + u_q H_p ,$$

 $\dot{v} = v_p \dot{p} + v_q \dot{q} = v_p H_q + v_q H_p .$

От друга страна

$$\dot{u} = -\frac{\partial \widetilde{H}(u,v)}{\partial v} = -\frac{\partial H(p(u,v),q(u,v))}{\partial v} = H_p p_v - H_q q_v,$$

$$\dot{v} = \frac{\partial \widetilde{H}(u,v)}{\partial u} = \frac{\partial H(p(u,v),q(u,v))}{\partial u} = H_p p_u - H_q q_u,$$

защото $\widetilde{H}(u,v) := H(p(u,v),q(u,v))$. Оттук получаваме, че

$$u_q = -p_v, \quad u_p = -q_v, \quad v_q = p_u, \quad v_p = -q_u,$$

което е изпълнено за D=1.

Теоремата е доказана.

В хода на доказателството на теоремата получихме и трета, еквивалентна на първите две, дефиниция за каноничност на смяна на променливите, а именно: канонична е тази смяна, която запазва каноничния вид на уравненията на Хамилтон.

Дефиниция 3. Нека $(p,q) \to (I,\varphi)$ е канонична смяна, такава че $H = \widetilde{H}(I)$, където $p = (p_1,\ldots,p_n), \ q = (q_1,\ldots,q_n), \ I = (I_1,\ldots,I_n), \ \varphi = (\varphi_1,\ldots,\varphi_n)$. В този случай I_1,\ldots,I_n се наричат променливи действие, а $\varphi_1,\ldots,\varphi_n$ - променливи вггл.

Ако сме успели да пресметнем променливи действие-ъгъл, то уравненията на Хамилтон се интегрират лесно:

$$\dot{I}_k = -\frac{\partial \widetilde{H}(I)}{\partial \varphi_k} = 0,$$

$$\dot{\varphi}_k = \frac{\partial \widetilde{H}(I)}{\partial I_k} = \omega_k(I),$$

където с ω_k сме означили k-тата "честота". Очевидно

$$I_k =$$
 константа,
$$\varphi_k = \omega_k(t-t_0) = ($$
линейна по времето t функция $).$

Гергана Конакчиева, georgiana@abv.bg Десислава Димитрова, desi dimitrova@mail.bg