

Day 17. Integrable Systems

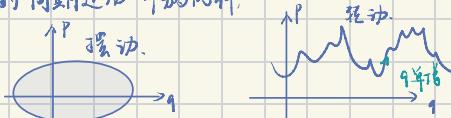
哈密顿方程的解集中，我们用正则变换将相流变成立。然后，我们拉普拉斯角，试图在相空间内构造匀速直线运动。对于常坐标系，这要求 Ω 为平行不旋转。 $\omega_{\theta} = \frac{\partial H}{\partial p} = \text{const.}$, $p = \text{const.}$

对于广义坐标，若可做如上操作 $(q, p) \rightarrow (\tilde{q}, \tilde{p})$: $H(q, p) \rightarrow H(\tilde{q}, \tilde{p})$ ，使新分量 $T_a = \text{const.}$, $\dot{q}^a = \dot{\tilde{q}}^a + \psi^a(t)$ ，则新运动将为可积系统。通常， $[T_a, T_b] = 0$ 。

反过来，若可找 S 个独立的互相对易的运动常数，则可证明该系统为可积系统。（e.g. 中子磁场中粒子 H, T_3, T^2 ）。

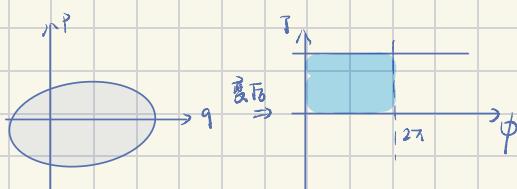
可以看 4 ，完全可积系统的轨迹为 $T_a(q, p) = \text{const}$ 描绘的超曲面。若运动的中有关节，则超曲面为 $S^1 \times S^1 \times \dots \times S^1$ 。（“不要环面”）。

不同的“周期运动”可分为两种：

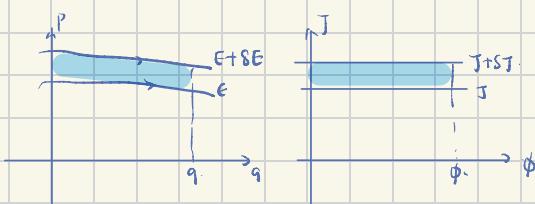


本章假设多自由度时 $W(q, \dot{q}, t)$ 为常数，从而可分析讨论每一自由度上周期运动。

下面开始找 T_a ，对一个自由度，考虑一周期内相流自身（或与轴）所围面积。 $A(E) = \oint p(q, E) dq = 2\pi J \Rightarrow J = \frac{1}{2\pi} \oint p dq$ 。



对于非相对论性又有 $J(E) = \frac{1}{2\pi} \oint dq \sqrt{2m(E - V(q))}$.



视角差异：毛链 (q, p) 与钟形 T_3 而上两条极相切相流。在 (q, p) 面上面积差

$$\Delta A = \int_0^q (p + \delta p) dq - \int_0^q p dq = \int_0^q \delta p dq,$$

$$\text{而 } \delta p = \delta p(q, E(T)) = \delta p(q, T) = \frac{\partial p(q, T)}{\partial J} \cdot \delta J.$$

$$\therefore \Delta A = \int_0^J \frac{\partial p(q, T)}{\partial J} \cdot \delta J \cdot dq = \frac{1}{2\pi} \cdot \delta J \cdot \int_0^{2\pi} p(q, T) dq.$$

而在另外一侧的 (q, T) 平面上， $\Delta A = \int_0^q \delta J \cdot dq = \delta J$. [类似 $(p, q) \rightarrow (J, q)$].

$$\begin{cases} \Delta A = \delta J \cdot \frac{\partial}{\partial J} \int_0^q p(q, T) dq \\ \Delta A = \delta J \cdot q \end{cases} \Rightarrow q = \phi(q, T) = \frac{\partial}{\partial J} \int_0^q p(q, T) dq.$$

另一方面，直觉提出 $\frac{\partial}{\partial q} \int_0^q p(q, T) dq = p$. 这两个结果直接说明 $F_2(q, T) = \int_0^q p(q', T) dq' = W(q, T)$.

$$(W - F_1(q, q)) = \int_0^q p(q', T) dq' - q$$

从而在一个周期中， $\Delta F_2 = \Delta W = \int p(q, T) dq = 2\pi J$. $\Delta F_1 = 0$.

2型生成函数的作用量。

由于我们的资本率 $\alpha(t)$ 的和流动可做分量变. 每个自由度上都做周期运动. $\Rightarrow \dot{\varphi} = \frac{1}{2\pi} \oint P d\varphi = \frac{1}{2\pi} \oint \frac{\partial W(\varphi, t)}{\partial \varphi} d\varphi$. 由于丁的简单式. $\dot{\varphi}$ 在周期中被积没).

$\therefore \dot{\varphi} = \dot{\varphi}(t) - W(\varphi, t) = W(\varphi, \alpha(t)) = W(\varphi, t)$. 由于每个自由度上都有自己的生成函数 $W_i(\varphi^i, t)$. 从而 $\dot{\varphi}_i$ 和 $\dot{\varphi}$ 一起成为总生成函数 $W = \sum_i W_i(\varphi^i, t)$.

从而 $\dot{\varphi} = \frac{\partial W(\varphi, t)}{\partial \varphi} = \dot{\varphi}(t) - \frac{\partial W}{\partial \varphi} = \dot{\varphi}(t) - \frac{\partial W}{\partial \varphi} - \frac{\partial W}{\partial \varphi} = \frac{\partial}{\partial \varphi} \left(\frac{\partial W}{\partial \varphi} \right) = \frac{\partial}{\partial \varphi} \int \frac{\partial W}{\partial \varphi} d\varphi$. 对于相位的贡献也有: $\oint P d\varphi = n_0 \cdot 2\pi T_0 \Rightarrow \dot{\varphi} = \frac{\partial}{\partial \varphi} \int n_0 \cdot 2\pi T_0 = 2\pi n_0$.

从而看出 $\dot{\varphi}$ 确实经过了 n_0 周.

弦在垂直 H 合时的可积性. 若 H 的各叶可被视作微扰处理. (a). 不做假设似周期运动 (b). 在每个周期内. H 变化很小. 则可用上述方法处理. 具体而言. 设 H 依赖于 $\lambda(t)$. 定义入(t) 为变化的特征时间为 $\frac{1}{\lambda} = 1/\lambda(t)$. 积分做大的周期运动的周期为 T . 如下 $T = 1/\lambda(t)$ 称为“绝热条件”.

完全追踪这样变化不快的运动困难. 我们关注在入(t) 变化中 λ 似不变量 (“绝热不变量”).

对于 $H = H(\varphi, p, \lambda)$ 的系统. 给定一个入. 都可找出对应的生成 $W(\varphi, t, \lambda)$ 或生成 $F(\varphi, t, \lambda) = W(\varphi, t, \lambda) - \dot{\varphi}T$. 变换后. $K = K(t, \lambda)$. 若取入 = 入(t). 形式上有:

$p = \frac{\partial W(\varphi, t, \lambda(t))}{\partial \varphi} \quad \dot{\varphi} = \frac{\partial W(\varphi, t, \lambda(t))}{\partial T} \quad T = \frac{1}{2\pi} \oint P d\varphi$ [注意: 此时丁并非平滑坐标. 中并非平行轴坐标. 这是一种近似 / 一种形式的准子. 在这个情形下有效]

$K(\varphi, t, \lambda) = H(t, \lambda(t)) + \frac{\partial W(\varphi, t, \lambda(t))}{\partial t} = H(t, \lambda(t)) + \frac{\partial W(\varphi, t, \lambda(t))}{\partial \lambda(t)} \frac{\partial \lambda(t)}{\partial t} = H(t, \lambda(t)) + \lambda(\dot{\varphi}, t, \lambda(t), \dot{\lambda}(t))$ 从这可以看出 $\dot{\lambda}(t) = \frac{\partial \lambda}{\partial t}$ 反之. $\dot{\lambda}(t) = \frac{\partial \lambda}{\partial t}$ 时. 有 $\lambda(t) = \lambda(t, \lambda(t))$. 因此 $K(\varphi, t, \lambda) = W(\varphi, t, \lambda)$

从而使用新的力学作用变量的运动方程. $\ddot{\varphi} = -\frac{\partial K(\varphi, t, \lambda)}{\partial \varphi} = -\dot{\lambda} \frac{\partial \lambda}{\partial \varphi}$. $\ddot{\lambda} = 0 \Rightarrow \dot{\lambda} = 0$. 而 $\lambda = \lambda(t)$. 我们希望研究丁在一个周期内增加.

由于入近似在一周期内不变. 从而 $\langle \dot{\varphi} \rangle = -\langle \lambda \frac{\partial \lambda}{\partial \varphi} \rangle = -\dot{\lambda} \langle \frac{\partial \lambda}{\partial \varphi} \rangle = -\frac{1}{2\pi} \int_0^{2\pi} \frac{\partial \lambda(\varphi, t, \lambda)}{\partial \varphi} d\varphi = -\frac{1}{2\pi} [\lambda(2\pi, t, \lambda) - \lambda(0, t, \lambda)]$

下面用小波方: $\Lambda = \frac{\partial W(\varphi, t, \lambda)}{\partial \lambda} = \frac{\partial F(\varphi, t, \lambda)}{\partial \lambda} = \frac{\partial F(\varphi, t, \lambda) - \dot{\varphi}T}{\partial \lambda} = \frac{\partial F(\varphi, t, \lambda)}{\partial \lambda}$ 而 F 为中的周期函数. $\Rightarrow \Lambda(\varphi, t, \lambda)$ 为中的周期解 $\Rightarrow \langle \dot{\varphi} \rangle = 0$

从而作用变量为绝热不变量. 我们还可讨论角度的变动. $\dot{\varphi} = \frac{\partial \lambda}{\partial T} = \omega(T, \lambda) + \frac{\partial \Lambda(\varphi, t, \lambda)}{\partial T}$ 在入与中类对称直接积分. 则应反映角速度的平均变化.

记 $A(T, \lambda) = \langle \frac{\partial \Lambda(\varphi, t, \lambda)}{\partial T} \rangle \Rightarrow \langle \dot{\varphi} \rangle = \omega(T, \lambda) + A(T, \lambda)$. 若入的变化历经一个循环. 循环之入(T) = $\lambda(0)$. 则在这一段时间内角速度的平均变化.

$\langle \Delta \varphi \rangle = \int_0^T \omega(T, \lambda) dt + \int_{\lambda(0)}^{\lambda(T)} A(T, \lambda) d\lambda$

来自角速度变化-Hamilton Angle

之前定义的角速度再接变化. 也可以用接变量 $\tilde{W}(\varphi, t, \lambda) = W(\varphi, t, \lambda) - \dot{\varphi}T$.

从而 $\frac{\partial \tilde{W}(\varphi, t, \lambda)}{\partial \lambda} = \frac{\partial W}{\partial \lambda} - \frac{\partial \dot{\varphi}T}{\partial \lambda} + \frac{\partial \omega}{\partial \lambda} \Rightarrow \Lambda = \frac{\partial \tilde{W}}{\partial \lambda} - \dot{\varphi} \frac{\partial T}{\partial \lambda}$

da (入而强-微弱-这都忽略)

从而 $\Delta \varphi = \int_{\lambda(0)}^{\lambda(T)} \langle \frac{\partial \Lambda}{\partial \lambda} \rangle d\lambda = \frac{1}{2\pi} \int_{\lambda(0)}^{\lambda(T)} \langle \Lambda \rangle d\lambda = \frac{1}{2\pi} \left(\int_{\lambda(0)}^{\lambda(T)} \frac{\partial \tilde{W}}{\partial \lambda} d\lambda - \int_{\lambda(0)}^{\lambda(T)} \dot{\varphi} T d\lambda \right) = -\frac{1}{2\pi} \int_{\lambda(0)}^{\lambda(T)} \langle \dot{\varphi} \cdot T \rangle d\lambda (T, \lambda)$.

$\alpha(\varphi, t, \lambda)$ 有一个表达式: $\dot{\varphi} = \alpha(\varphi, t, \lambda) + \frac{\partial \Lambda}{\partial \lambda} \cdot \lambda$ 而 $[\alpha, H]_{S^1, T^1} = W(T, \lambda)$. 与前面对比. $\frac{\partial \Lambda(\varphi, t, \lambda)}{\partial \lambda} = \frac{\partial \alpha(\varphi, t, \lambda)}{\partial \lambda}$.

$\Rightarrow \Delta \varphi = \int_{\lambda(0)}^{\lambda(T)} \langle -\dot{\varphi} \cdot T \rangle d\lambda$