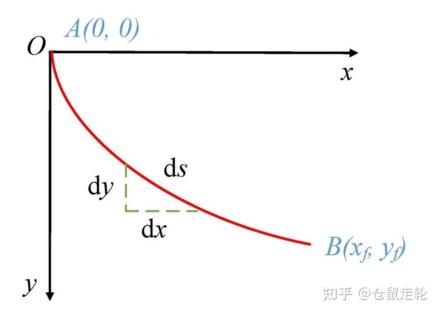
变分法简介



1. 起源

1696年约翰·伯努利提出最速降线问题: 设A和B是铅直平面上不在同一铅直线上的两点,在所有连接A和B的平面曲线中,求出一条曲线,使仅受重力作用且初速度为零的质点从A点到B点沿这条曲线运动时所需时间最短。



最速降线示意图 (图片来自网络)

我们知道,用微积分的方法,时间可以表示为:

$$t=\int_a^b \mathrm{d}t = \int_a^b rac{\sqrt{\mathrm{d}^2 x + \mathrm{d}^2 y}}{\sqrt{2gy}}$$

那么怎样选取函数,使这个积分最小?

2. 预备定理

考虑一个积分:

$$\int_a^b M(x)h(x)\mathrm{d}x=0$$

其中 h(x) 为任意函数,满足 h(a)=h(b)=0。若该等式恒成立,则 M(x) 在[a,b]上为零函数,证明如下:

$$\Rightarrow h(x) = -M(x)(x-a)(x-b)$$

则
$$\int_{a}^{b}M(x)h\left(x
ight) \mathrm{d}x=\int_{a}^{b}-M^{2}(x)\left(x-a
ight) \left(x-b
ight) \mathrm{d}x$$

因为
$$-(x-a)(x-b)>0$$
,而 $M^2(x)\geq 0$,则 $M^2(x)\equiv 0$

同理,考虑积分 $\int_a^b M(x) \eta(x) + N(x) \xi(x) \mathrm{d}x = 0$,则有 $M^2(x) + N^2(x) \equiv 0$ 。

3. 变分法基本方法

令 $Y(x)=y(x)+\epsilon\eta(x)$,其中 y(x) 表示真实的路径, Y(x) 表示所有可能的路径, ϵ 是一个常数, $\eta(x)$ 表示任意的一个非常小的连续扰动函数,但要满足 $\eta(a)=\eta(b)=0$ 。

4. Euler方程的推导

考虑一个积分

$$I(\epsilon)=T(Y)=\int_{x1}^{x2}F\left(x,Y,Y'\right)\mathrm{d}x=\int_{x1}^{x2}F\left(x,y+\epsilon\eta,y'+\epsilon\eta'\right)\mathrm{d}x$$
,当 $\epsilon=0$,所有的路径收敛到真实的路径,则积分的结果出现极值,该点的微分为零。

$$\mathbb{P} \frac{\mathrm{d}I(\epsilon)}{\mathrm{d}\epsilon}|_{\epsilon=0} = 0$$

$$\Rightarrow U = y + \epsilon \eta$$
; $V = y' + \epsilon \eta'$

$$\text{III} \ \frac{\partial F}{\partial \epsilon} = \frac{\partial F}{\partial x} \frac{\partial x}{\partial \epsilon} + \frac{\partial F}{\partial U} \frac{\partial U}{\partial \epsilon} + \frac{\partial F}{\partial V} \frac{\partial V}{\partial \epsilon} = \frac{\partial F}{\partial U} \eta + \frac{\partial F}{\partial V} \eta'$$

当 $\epsilon = \mathbf{0}$,U和V分别收敛到y与y',

那么
$$rac{\mathrm{d}I}{\mathrm{d}\epsilon} = \int_{x1}^{x2} rac{\partial F}{\partial y} \eta + rac{\partial F}{\partial y'} \eta' \mathrm{d}x = \int_{x1}^{x2} \left[rac{\partial F}{\partial y} - rac{\mathrm{d}}{\mathrm{d}x} \left(rac{\partial F}{\partial y'}
ight)
ight] \eta \mathrm{d}x + rac{\partial F}{\partial y'} \eta ert_{x1}^{x2}$$

因为
$$\frac{\partial F}{\partial y'}\eta|_{x1}^{x2}=0$$

所以有
$$\frac{\partial F}{\partial y} - \frac{\mathrm{d}}{\mathrm{d}x} \left(\frac{\partial F}{\partial y'} \right) \equiv 0$$

这就是变分法中的Euler方程的第一种形式。

我们让 \mathbf{F} 对 \mathbf{x} 求全导数:

$$\frac{\mathrm{d}F}{\mathrm{d}x} = \frac{\partial F}{\partial x} + \frac{\partial F}{\partial y} \frac{\partial y}{\partial x} + \frac{\partial F}{\partial y'} \frac{\partial y'}{\partial x} = \frac{\partial F}{\partial x} + y' \frac{\partial F}{\partial y} + y'' \frac{\partial F}{\partial y'}$$

考虑
$$rac{\mathrm{d}}{\mathrm{d}x}\Big(y'rac{\partial F}{\partial y'}\Big)=y''rac{\partial F}{\partial y'}+y'rac{\mathrm{d}}{\mathrm{d}x}\Big(rac{\partial F}{\partial y'}\Big)$$

$$\text{III}\ \tfrac{\mathrm{d}F}{\mathrm{d}x} = \tfrac{\partial F}{\partial x} + y' \left[\tfrac{\partial F}{\partial y} - \tfrac{\mathrm{d}}{\mathrm{d}x} \Big(\tfrac{\partial F}{\partial y'} \Big) \right] + \tfrac{\mathrm{d}}{\mathrm{d}x} \Big(\tfrac{\partial F}{\partial y'} \Big)$$

于是
$$rac{\partial F}{\partial x} - rac{\mathrm{d}}{\mathrm{d}x} \Big(F - y' rac{\partial F}{\partial y'} \Big) \equiv 0$$

这就是Euler方程的第二种形式。

5. 最速降线问题与摆线等时性

回到最初的问题,质点所用的时间为
$$\int_{x_a}^{x_b}rac{\sqrt{\mathrm{d}^2x+\mathrm{d}^2y}}{\sqrt{2gy}}=\int_{x_a}^{x_b}rac{\sqrt{1+y'^2}}{\sqrt{2gy}}\mathrm{d}x$$

$$F\left(x,y,y'
ight)=rac{\sqrt{1+y'^2}}{\sqrt{2gy}}$$

根据第二种形式,简化后有:

$$y\left(1+y'^2\right)=k$$
 (k 为常数)

令
$$y=rac{k}{2}(1-coos heta)$$
,则 $y'=rac{\mathrm{d}y}{\mathrm{d}x}=rac{\mathrm{d}y}{\mathrm{d} heta}rac{\mathrm{d} heta}{\mathrm{d}x}=rac{k}{2}sin hetarac{\mathrm{d} heta}{\mathrm{d}x}$,带入整理得:

$$\frac{\mathrm{d}\theta}{\mathrm{d}x} = \frac{2}{k(1-\cos\theta)}$$
 ,分离变量积分得:

 $x=rac{k}{2}(heta-sin heta)+x_0$,若坐标轴建立在原点,则 $x_0=0$ 于是路径的参数方程为:

$$\left\{egin{aligned} x = rac{k}{2}(heta - sin heta) \ y = rac{k}{2}(1 - coos heta) \end{aligned}
ight.$$

可以看出路径方程是一条摆线。

摆线的等时性:若一质点从此段摆线任意点出发,在重力作用下沿摆线向下滑,则此质点到达最低点C($\theta=\pi$)所需的时间与出发点的位置无关。

터菌
$$t=\int_{ heta_0}^{\pi}rac{a\sqrt{2(1-cos heta)}}{\sqrt{2ga(cos heta_0-cos heta)}}\mathrm{d} heta=\sqrt{rac{a}{g}}\int_{ heta_0}^{\pi}rac{sinrac{ heta_0}{2}}{\sqrt{cos^2ig(rac{ heta_0}{2}ig)-cos^2ig(rac{ heta}{2}ig)}}\mathrm{d} heta$$

令
$$u=rac{\cosrac{ heta}{2}}{\cosrac{ heta_0}{2}}$$
 ,带入积分得:

$$t=2\sqrt{rac{a}{g}}\int_0^1rac{1}{\sqrt{1-u^2}}\mathrm{d}u=2\sqrt{rac{a}{g}}arcsinu|_0^1=\pi\sqrt{rac{a}{g}}$$
,它 是一个与初始位置无关的常数,于是我们证明了摆线的等时性。

6. 多变量的变分问题

$$I(\epsilon) = T(G_1(x), \dots, G_n(x)) = \int_{x_1}^{x_2} F(x, G_1(x), \dots, G_n(x), G_1'(x), \dots, G_n'(x)) dx$$

其中
$$G_i(x) = g_i(x) + \epsilon \eta_i(x)$$

$$\frac{\mathrm{d}I(\epsilon)}{\mathrm{d}\epsilon}|_{\epsilon=0} = 0 \Rightarrow \frac{\partial F}{\partial g_i} - \frac{\mathrm{d}}{\mathrm{d}x} \left(\frac{\partial F}{\partial g_i}\right) \equiv 0$$

7. 有条件的变分问题

在两个变量的变分法中,若有 $H\left(g_1\left(x\right),g_2\left(x\right),x\right)=0$,则不能说明上面推得的关系,

8. 多重积分的变分问题

$$I\left(\epsilon
ight)=\iint_{D}F\left(x_{1},x_{2},y,rac{\partial y}{\partial x_{1}},rac{\partial y}{\partial x_{2}}
ight)\mathrm{d}x_{1}\mathrm{d}x_{2}$$

$$rac{\mathrm{d}I(\epsilon)}{\mathrm{d}\epsilon} = \iint_D \left[rac{\partial F}{\partial y} rac{\partial y}{\partial \epsilon} + rac{\partial F}{\partial y_{x_1}} rac{\partial y_{x_1}}{\partial \epsilon} + rac{\partial F}{\partial y_{x_2}} rac{\partial y_{x_2}}{\partial \epsilon}
ight] \mathrm{d}x_1 \mathrm{d}x_2$$

根据格林公式,
$$\iint_D \left(rac{\partial P}{\partial x_1} + rac{\partial Q}{\partial x_1}
ight) = \int_c P \mathrm{d}x_2 - Q \mathrm{d}x_1$$

令
$$P = \phi A$$
 , $Q = \phi B$,其中 ϕ 、 A 、 B 均是 x_1 、 x_2 的函数,则

$$\iint_D A rac{\partial \phi}{\partial x_1} + B rac{\partial \phi}{\partial x_2} \mathrm{d}x_1 \mathrm{d}x_2 = - \iint_D \left(rac{\partial A}{\partial x_1} + rac{\partial B}{\partial x_2}
ight) \phi \mathrm{d}x_1 \mathrm{d}x_2 + \int_c \left(A \mathrm{d}x_1 - B \mathrm{d}x_2
ight) \phi$$

再令
$$\phi=rac{\partial y}{\partial \epsilon}$$
 , $A=rac{\partial F}{\partial y_{x_1}}$, $B=rac{\partial F}{\partial y_{x_2}}$, 当 $\epsilon=0$,上式线积分为0,于是

$$rac{\mathrm{d}I(\epsilon)}{\mathrm{d}\epsilon}=\iint_{D}\left[rac{\partial F}{\partial y}-rac{\partial A}{\partial x_{1}}-rac{\partial B}{\partial x_{2}}
ight]\phi\mathrm{d}x_{1}\mathrm{d}x_{2}=0$$
 , (1)

$$\frac{\partial F}{\partial y} - \frac{\partial A}{\partial x_1} - \frac{\partial B}{\partial x_2} = \frac{\partial F}{\partial y} - \frac{\partial^2 F}{\partial y_{x_1} \partial_{x_1}} - \frac{\partial^2 F}{\partial y_{x_2} \partial_{x_2}} = 0$$

编辑于 2022-11-15 00:46 · IP 属地重庆

变分法 最速降线问题

▲ 赞同 2

● 添加评论

◢ 分享 ● 喜欢

★ 收藏

🖴 申请转载

写下你的评论...



还没有评论,发表第一个评论吧

推荐阅读

变分法基本问题

变分法的基本概念函数的变分如图 所示,在 [a,b] 区间上定义了一个函 数,其曲线形状如绿色线条,现在 考虑对这条曲线进行一定程度的扰 动,变为了一条虚线。于是这两条 曲线在区间 [a,b] 两个端…

Celer...

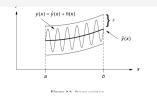
发表于重温高等数...



变分法(1)

inver...

发表于某数学的i...



变分法笔记(1)——古典变分问题 的例子

Fiddi...

发表于Fiddi...

变分法的应用和变分问题求解方 法(略去证明,只术不道,极…

引子 源头问题与当今应用 变分法基 本原理 变分问题求解方法1.引子过 去遇到的问题——求函数极值,但有 时我们需要对自变量也是函数的特 殊函数求极值。 这种特殊函数即 "函数的函数",称为泛…

微尘-黄含... 发表于数学学习,...