

# Transformaciones de Legendre y Ecuaciones de Hamilton

## UNIVERSIDAD NACIONAL AUTONOMA DE HONDURAS

Nargin Avila 20131001569

David Rosales 20131008482

Kevin Rico 20131000823

Pabel Cardenas 20131006034

16 de febrero de 2016

## 1. Introduccion

El presente informe trata sobre como aplicar el metodo hamiltoniano para resolver algunos problemas de mayor dificultad en mecanica clasica y otras areas de la fisica como por ejemplo la termodinamica donde en este informe es mostrado como un ejemplo del uso de las ecuaciones de Hamilton.

Ademas analizaremos las diferencias que hay entre el uso del metodo lagrangiano y el metodo hamiltoniano usando la poderosa herramienta matematica de las transformaciones Legendre aplicando coordenadas y velocidades generalizadas.

## 2. Objetivos

*Comparar el metodo de solucion de problemas en mecanica clasica entre las ecuaciones de Hamilton y Lagrange*

*Hacer un analisis y representacion del metodo hamiltoniano usando la herramienta matematica adecuada para resolver problemas de mecanica clasica*

## 3. Mecanica Hamiltoniana

La mecanica hamiltoniana fue formulada en 1833 por William R. Hamilton.

### 3.1. Resena historica

William R. Hamilton (14 Agosto de 1805-2 Septiembre de 1865) matematico, fisico y astronomo irlandes, que contribuyo grandemente en el desarrollo de la fisica; optica, dinamica y el algebra. Uno de sus ultimos trabajos en la mecanica cuantica fue un concepto fundamental llamado Hamiltoniano.

### 3.2. Creaciones intelectuales de Hamilton

- Teorema de Hamilton de la hodografa
- Teorema de Coyley-Hamilton

- Ecuacion de Hamilton-Jacobi
- Camino Hamiltoniano

### 3.3. Que es la mecanica Hamiltoniana?

Al igual que la version lagrangiana, la mecanica hamiltoniana es equivalente a la newtoniana, aunque es mucho mas flexible en su eleccion de coordenadas. Al igual que el metodo lagrangiano, que se centro en la funcion Lagrangiano  $L$ . Este metodo se centra en la funcion hamiltoniana  $H$ . Este metodo es mejor en muchos aspectos que el metodo lagrangiano. Nos lleva de la mecanica clasica a la mecanica cuantica de una manera muy natural. Centrados en la idea de que la mecanica Hamiltoniana nos ayuda a describir sistemas fisicos, como en fisica moderna, astrofisica, la fisica del plasma y el diseno de aceleradores de particulas. Entonces partiremos de funcion de origen el Hamiltoniano  $H$  que en su mayoria de casos es la energia total. Primero partimos de la ecuacion ya conocida como ecuacion de Lagrange:

$$\frac{d}{dt} \left( \frac{dL}{dq_i} \right) - \frac{dL}{dq_i} = 0$$

Como el tiempo avanza la funcion  $\alpha$  cambia, y lo hace por dos razones, porque esta depende de  $t$  y  $t$  cambia porque  $q$  y  $\dot{q}$  (coordenadas generalizadas) cambian a medida evoluciona el sistema. Entonces:

$$\frac{d}{dt} L(q_1 \dots q_n, \dot{q}_1 \dots \dot{q}_n, t) = \sum \frac{\partial L}{\partial q_i} \dot{q}_i + \sum \frac{\partial L}{\partial \dot{q}_i} \ddot{q}_i + \frac{\partial L}{\partial t} \quad (1)$$

Sabemos que:

$$\frac{\partial L}{\partial q_i} = \frac{d}{dt} p_i = \dot{p}_i \quad (2)$$

Sustituyendo en (1)

$$\frac{d}{dt} L = \sum (\dot{p}_i \dot{q}_i + p_i \ddot{q}_i) + \frac{\partial L}{\partial t} = \frac{d}{dt} \sum (p_i \dot{q}_i) + \frac{\partial L}{\partial t} \quad (3)$$

En varios sistemas el lagrangiano no depende del tiempo

$$\frac{\partial L}{\partial t} = 0$$

Entonces la ecuacion (3) puede escribirse como:

$$\frac{d}{dt} L = \frac{d}{dt} \sum (p_i \dot{q}_i)$$

$$0 = \sum (p_i \dot{q}_i) - L$$

Finalmente entonces:

$$H = \sum_{i=1}^n p_i \dot{q}_i - L$$

Nos dice que la derivada temporal de la cantidad  $\sum p_i \dot{q}_i - L$  es cero y representada por su propio simbolo  $H$ . Esto nos dice algo muy importante, que si el hamiltoniano no depende del tiempo  $\frac{\partial L}{\partial t} = 0$  entonces el  $H$  se conserva.

### 3.4. Diferencia entre Hamiltoniano y Lagrangiano

La principal diferencia esta en sus argumentos

$$(q_1 \dots q_n, \dot{q}_1 \dots \dot{q}_n) \text{Lagrange}$$

$(q_1 \dots q_n, p_1 \dots p_n)$  Hamilton

Mediante esta diferenciación podemos llevar a cabo de otro modo la formulación de Hamilton. Para el cambio de base del sistema, ya que ahora vamos a deducir una formulación en coordenadas y momentos generalizados ( $q_i$  y  $p_i$ ), lo llevaremos a cabo mediante un proceso matemático llamado transformación de Legendre.

Comenzaremos considerando una función  $f(x, y)$  tal que el diferencial  $df$  tenga la forma:

$$\begin{aligned} df &= udx + vdy \\ u &= \frac{\partial f}{\partial x} \\ v &= \frac{\partial f}{\partial y} \end{aligned}$$

Basicamente pasamos de la base  $x, y$  a la  $u, v$ . Ahora definimos una función  $g$  a una función de  $u$  e  $y$  definido por la ecuación:

$$g = f - ux$$

La derivada de  $g$  es:

$$\begin{aligned} dg &= udx + vdy - udx - xdu \\ dg &= vdy - xdu \end{aligned}$$

Las nuevas relaciones son:

$$\begin{aligned} x &= -\frac{\partial g}{\partial u} \\ v &= \frac{\partial g}{\partial y} \end{aligned}$$

Esta transformación es muy frecuente en la termodinámica. Por ejemplo:

La entalpía  $X$  es una función de la entropía  $S$  y de la presión  $P$ , con las siguientes propiedades:

$$\begin{aligned} T &= \frac{\partial X}{\partial S} \\ V &= \frac{\partial X}{\partial P} \end{aligned}$$

De modo que:

$$dX = TdS + VdP$$

Donde  $T$ : Temperatura absoluta y,  $V$ : Volumen. Suele emplearse la entalpía en los fenómenos isentrópicos e isobáricos, pero son más frecuentes los fenómenos isotérmicos e isobáricos. En estos casos se trata de encontrar una función termodinámica que solamente involucre a  $T$  y  $P$ . Haciendo uso de la transformación de Legendre entonces encontramos la siguiente función que determina lo que queremos encontrar:

$$G = X - TS$$

con:

$$dG = -SdT + VdP$$

Siendo  $G$  la conocida función de Gibbs o energía libre, cuyas propiedades son determinadas en dicha ecuación.

Entonces haciendo una analogía entre las relaciones y el Hamiltoniano tenemos que:

$$H(p, q, t) = \sum_{i=1}^n \dot{q}_i p_i - L(q, \dot{q}, t) \quad (4)$$

La derivada con respecto al tiempo:

$$dH = \sum \frac{\partial H}{\partial q_i} dq_i + \sum \frac{\partial H}{\partial p_i} dp_i + \frac{\partial H}{\partial t} dt$$

La derivada del H en (4) es:

$$dH = \sum \dot{q}_i dp_i + \sum p_i dq_i - \sum \frac{\partial L}{\partial q_i} dq_i - \sum \frac{\partial L}{\partial \dot{q}_i} d\dot{q}_i - \frac{\partial L}{\partial t} dt$$

$$\text{como: } \frac{\partial L}{\partial q_i} = \dot{p}_i$$

entonces:

$$dH = \sum \dot{q}_i dp_i - \sum \dot{p}_i dq_i - \frac{\partial L}{\partial t} dt$$

Por comparacion entonces obtenemos:

$$\dot{q}_i = \frac{\partial H}{\partial p_i} \quad - \quad p_i = \frac{\partial H}{\partial \dot{q}_i} \quad - \quad \frac{\partial L}{\partial t} = \frac{\partial H}{\partial t}$$

**Estas son las ecuaciones canonicas de Hamilton.**

### 3.5. Hamiltoniano en ecuaciones canonicas de movimientos

$$H = L_2 - L_0$$

Donde :

$L_0$ : Parte de el Lagrangiano independiente de las velocidades generalizadas

$L_2$ : Parte homogenea de segundo grado en  $\dot{q}_i$

Si las ecuaciones que definen las coordenadas generalizadas no dependen del tiempo entonces:

$$L_2 = T \text{ y si las fuerzas derivan de un potencial conservado } V, \text{ entonces } L_0 = -V$$

Si se cumplen estas dos condiciones, el hamiltoniano sera automaticamente la energia total  $H = T + V = E$

Podemos ir mas alla. En gran cantidad de problemas, sucede que  $L_2$  es una funcion cuadratica de las velocidades generalizadas y  $L_0$  es una funcion lineal de las mismas variables con las siguientes dependencias funcionales especificas.

$$L(q_i, \dot{q}_i, t) = L_0(q, t) + \dot{q}_i^2 T_i(q, t)$$

Las transformadas algebraicas correspondientes a las pasos del 2 al 5 podran efectuarse al menos formalmente. Para ver eso colocamos las  $\dot{q}_i$  formando una matriz columna  $\dot{q}$ . Y podemos escribir el lagrangiano en forma:

$$L(q, \dot{q}, t) = L_0(q, t) + \tilde{\dot{q}}^T a + \frac{1}{2} \tilde{\dot{q}}^T T \dot{q}$$

Donde la matriz  $\tilde{\dot{q}}$  se ha escrito de forma explicita como la transpuesta de una unica matriz de la columna  $\dot{q}$ .

$$\frac{1}{2} \tilde{q}^T T \dot{q}_i = \frac{1}{2} (\dot{x}, \dot{y}, \dot{z}) \begin{pmatrix} m & 0 & 0 \\ 0 & m & 0 \\ 0 & 0 & m \end{pmatrix} \begin{pmatrix} \dot{x} \\ \dot{y} \\ \dot{z} \end{pmatrix} = \frac{m}{2} (\dot{x}^2 + \dot{y}^2 + \dot{z}^2)$$

Aquí  $a$  es una matriz de columnas y  $T$  es una matriz cuadrada. Los elementos de ambos están en funciones generales de  $q$  y  $t$ . Para ilustrar este formalismo, consideremos el caso especial donde  $q_i = (x, y, z)$  y  $T$  es la diagonal.

$$\tilde{q}a = (\dot{x}, \dot{y}, \dot{z}) \begin{pmatrix} a_x \\ a_y \\ a_z \end{pmatrix} = a_x \dot{x} + a_y \dot{y} + a_z \dot{z} = a \dot{r}$$

La notación hamiltoniana.  $H = \tilde{q}p - L$  se convierte en:

$$H = \tilde{q}(p - a) - \frac{1}{2}\tilde{q}T\dot{q} - L_0$$

Los momentos conjugados, considerado como una matriz de columna de  $p$  es entonces:

$$p = T\dot{q} + a$$

Puede ser invertida a la columna vector  $\dot{q}$ :

$$\dot{q} = T^{-1}(p - a)$$

Este paso presupone que existe  $T^{-1}$ , lo que lo hace normalmente en virtud de la propiedad definida positiva de la energía cinética. La ecuación correspondiente para  $\tilde{q}$  es:

$$\tilde{q} = (\tilde{p} - \tilde{a})T^{-1}$$

Para obtener la forma funcional correcta para el hamiltoniano, las dos ecuaciones anteriores deben ser utilizadas para reemplazar a  $\dot{q}$  y una  $\tilde{q}$  dando la forma general para el hamiltoniano:

$$H(q, p, t) = \frac{1}{2}(\tilde{p} - \tilde{a})T^{-1}(p - a) - L_0(q, t)$$

$$T^{-1} = \frac{\tilde{T}_c}{|T|}$$

Aquí  $\tilde{T}_c$  es la matriz adjunta cuyos elementos  $(T_c)_{jk}$  son el producto de  $(-1)^{j+k}$  por el menor complementario del elemento  $jk$  —ésimo de la matriz  $T$ , es decir el determinante de la matriz que se obtiene al suprimir en  $T$  la fila  $jk$  —ésima y la columna  $jk$  —ésima.  $T$  y  $T^{-1}$  Son diagonales.

$$T = \begin{pmatrix} m & 0 & 0 \\ 0 & m & 0 \\ 0 & 0 & m \end{pmatrix} \quad T^{-1} = \begin{pmatrix} \frac{1}{m} & 0 & 0 \\ 0 & \frac{1}{m} & 0 \\ 0 & 0 & \frac{1}{m} \end{pmatrix} \quad \tilde{T}_c = \begin{pmatrix} m^2 & 0 & 0 \\ 0 & m^2 & 0 \\ 0 & 0 & m^2 \end{pmatrix}$$

Consideremos primeramente el movimiento espacial de una partícula en un campo de fuerzas centrales, utilizando para las coordenadas generalizadas las coordenadas polares  $(r, \theta, \phi)$ . La energía potencial será una cierta función  $V(r)$  y la energía cinética es:

$$T = \frac{mv^2}{2} = \frac{m}{2}(\dot{r}^2 + r^2 \sin^2 \theta \dot{\phi}^2 + r^2 \dot{\theta}^2)$$

Esta claro que el hamiltoniano será igual a la energía total  $T + V$  y como  $T$  es diagonal, por simple inspección deducimos que la forma  $H$  es:

$$H(r, \theta, p_r, p_\theta, p_\phi) = \frac{1}{2m}(p_r^2 + \frac{p_\theta^2}{r^2} + \frac{p_\phi^2}{r^2 \sin^2 \theta}) + V(r)$$

Si para las coordenadas generalizadas tomamos las coordenadas cartesianas  $x_i$  de la partícula. La energía cinética tendría la forma:

$$T = \frac{mv^2}{2} = \frac{m\dot{x}\dot{x}}{2}$$

Y el hamiltoniano sería:

$$H(x_i, y_i) = \frac{p_i p_i}{2m} + V(r)$$

### 3.6. Procedimiento general a seguir para establecer las ecuaciones de Hamilton para cualquier sistema dado

1. Elegir las coordenadas generalizadas,  $q_1, \dots, q_n$ .

2. Escribir las energías cinética y potencial,  $T$  y  $U$ , en términos de las  $q$ 's y las  $\dot{q}$ 's

3. Encontrar los momentos generalizados  $p_1, \dots, p_n$ . (suponiendo que el sistema es conservativo, así que  $U$  es independiente de  $\dot{q}_i$  y podemos usar  $p_i = \frac{\partial T}{\partial \dot{q}_i}$ . En general, uno debe usar  $p_i = \frac{\partial L}{\partial \dot{q}_i}$ ).

4. Resolver para las  $\dot{q}$ 's en términos de las  $p$ 's y las  $q$ 's

5. Escribir el hamiltoniano  $H$  como una función de las  $p$ 's y las  $q$ 's. [siempre que las coordenadas sean «naturales» (relación entre coordenadas generalizadas y cartesianas subyacentes independiente del tiempo),  $H$  es justo la energía total  $H = T + U$ , pero cuando haya dudas, se debe usar  $H = \sum p_i \dot{q}_i - L$ .

6. Escribir las ecuaciones de Hamilton.

$$\dot{q}_i = \frac{\partial H}{\partial p_i} \quad \dot{p}_i = -\frac{\partial H}{\partial q_i} \quad [i = 1, \dots, n].$$

## 4. Conclusiones

*En base al formalismo matemático usado en esta presentación y a los resultados obtenidos se concluye que las ecuaciones de Hamilton en realidad obedecen a la transformación de Legendre entre las coordenadas  $(q, \dot{q})$  y  $(q, p)$*

*El hamiltoniano trabajándolo en su forma matricial se puede llevar a las diferentes representaciones en sistemas mecánicos de diferentes coordenadas para así tener una herramienta más simplificada de este método*