

# 正则变换

相空间拓宽了我们的视角。类比于坐标变换，我们现在可以在相空间中寻求变换，但要求变换以后仍满足哈密顿正则方程。

$$\dot{\xi} = J \frac{\partial H}{\partial \xi}, \quad \dot{\eta} = J \frac{\partial \tilde{H}}{\partial \eta} \quad (1)$$

## 1 辛条件

如果变换  $\eta = \eta(\xi)$  不含时，则

$$\dot{\eta}_i = \frac{\partial \eta_i}{\partial \xi_j} \dot{\xi}_j = \frac{\partial \eta_i}{\partial \xi_j} J_{jk} \frac{\partial H}{\partial \xi_k} = \frac{\partial \eta_i}{\partial \xi_j} J_{jk} \frac{\partial \eta_l}{\partial \xi_k} \frac{\partial H}{\partial \eta_l} \quad (2)$$

因此，如果

$$\boxed{\frac{\partial \eta_i}{\partial \xi_j} J_{jk} \frac{\partial \eta_l}{\partial \xi_k} = J_{il}} \quad (3)$$

则  $\eta$  仍满足正则方程  $\dot{\eta}_i = J_{il} \partial H / \partial \eta_l$ 。上述条件也就是正则变换的条件，写成矩阵的形式即

$$\boxed{M J M^t = J, \quad M_{ij} = \frac{\partial \eta_i}{\partial \xi_j}} \quad (4)$$

这可以看成是辛矩阵的定义，因此正则变换其实也就是一种辛变换。辛条件也可以表示成

$$\frac{\partial \eta_i}{\partial \xi_j} J_{jk} = J_{ij} \frac{\partial \xi_k}{\partial \eta_j} \quad (5)$$

- 设  $\xi = (q, p)$ ,  $\eta = (Q, P)$ ，写出上述辛条件的具体表达式。

$$-\frac{\partial Q_i}{\partial p_j} = \frac{\partial q_j}{\partial P_i} \quad (6)$$

$$\frac{\partial P_i}{\partial q_j} = -\frac{\partial p_j}{\partial Q_i} \quad (7)$$

$$\frac{\partial Q_i}{\partial q_j} = \frac{\partial p_j}{\partial P_i} \quad (8)$$

$$-\frac{\partial P_i}{\partial p_j} = -\frac{\partial q_j}{\partial Q_i} \quad (9)$$

- 泊松括号在正则变换下不变。

$$[a, b]_\xi = J_{ij} \frac{\partial a}{\partial \xi_i} \frac{\partial b}{\partial \xi_j} = J_{ij} \frac{\partial a}{\partial \eta_k} \frac{\partial \eta_k}{\partial \xi_i} \frac{\partial b}{\partial \eta_l} \frac{\partial \eta_l}{\partial \xi_j} = J_{ij} \frac{\partial \eta_k}{\partial \xi_i} \frac{\partial \eta_l}{\partial \xi_j} \frac{\partial a}{\partial \eta_k} \frac{\partial b}{\partial \eta_l} = J_{kl} \frac{\partial a}{\partial \eta_k} \frac{\partial b}{\partial \eta_l} = [a, b]_\eta \quad (10)$$

- 保体积。这可以从辛条件直接得到：

$$J = \det \left( \frac{\partial \eta}{\partial \xi} \right) = 1 \quad (11)$$

注意：反过来则不成立，即保体积不一定给出辛条件。

- 例：\$Q = p, P = -q\$，则

$$M = \begin{bmatrix} 0 & 1 \\ -1 & 0 \end{bmatrix} \quad (12)$$

满足辛条件。这个正则变换可以将坐标变为动量，动量变为坐标。

- 例：\$Q = \alpha q, P = \alpha^{-1}p\$，则

$$M = \begin{bmatrix} \alpha & 0 \\ 0 & \alpha^{-1} \end{bmatrix} \quad (13)$$

满足辛条件 \$MJM^t = J\$。这个变换相当于作了一个重新标度。

- 例：\$Q = \ln \left( \frac{1}{q} \sin p \right), P = q \cot p\$，则

$$M = \begin{bmatrix} -\frac{1}{q} & \cot q \\ \cot q & -\frac{q}{\sin^2 p} \end{bmatrix} \quad (14)$$

满足辛条件。

- 例：一维谐振子。

$$H = \frac{1}{2}(p^2 + x^2) \quad (15)$$

设 \$x = f(P) \sin Q, p = f(P) \cos Q\$，则根据 \$[x, p] = 1\$ 可得 \$f(P) = \sqrt{2P}\$。这个变换得到了一个守恒量 \$P = E\$，这提示我们可以将任意一个守恒量变换为一种广义动量。

事实上，如果直接从泊松括号的不变性出发，我们也可以得到辛条件，即使对于含时的变换 \$\eta = \eta(\xi, t)\$ 也成立。因此，辛条件是正则变换的一般条件。

## 2 \*含时变换 \$\eta = \eta(\xi, t)\$?

根据变换前后的哈密顿正则方程不变，得

$$\dot{\eta}_i = \frac{\partial \eta_i}{\partial t} + \frac{\partial \eta_i}{\partial \xi_j} J_{jk} \frac{\partial H}{\partial \xi_k} = J_{ij} \frac{\partial \tilde{H}}{\partial \eta_j} \quad (16)$$

$$\dot{\xi}_i = \frac{\partial \xi_i}{\partial t} + \frac{\partial \xi_i}{\partial \eta_j} J_{jk} \frac{\partial \tilde{H}}{\partial \eta_k} = J_{ij} \frac{\partial H}{\partial \xi_j} \quad (17)$$

显然，辛条件本身无法保证两边相等，我们还需要令 \$\tilde{H} = H + G\$，再利用辛条件，得

$$\left. \frac{\partial \eta_i}{\partial t} \right|_{\xi} = J_{ij} \left. \frac{\partial G}{\partial \eta_j} \right|_{\eta}, \quad \left. \frac{\partial \xi_i}{\partial t} \right|_{\eta} = -J_{ij} \left. \frac{\partial G}{\partial \xi_j} \right|_{\xi} \quad (18)$$

如果 $G$ 可以表示成 $\partial_t U$ 的形式，则有

$$\eta_i = J_{ij} \frac{\partial U}{\partial \eta_j}, \quad \xi_i = -J_{ij} \frac{\partial U}{\partial \xi_j} \quad (19)$$

这与接下来要讲到的母函数的表达式是一致的。但要注意的：并非任意两个哈密顿量都可以通过正则变换联系起来。比如考虑正则变换 $\eta_i = \xi_i$ ，显然任意两个哈密顿量 $\tilde{H}(\eta, t)$ 与 $H(\xi, t)$ 是没有关系的，因此不存在一种母函数将其联系起来。

### 3 生成函数

我们可以从生成函数的角度来理解正则变换。利用拉格朗日量可以相差一个全微分，我们就得到

$$pdq - Hdt = PdQ - \tilde{H}dt + dU_1 \quad (20)$$

我们就发现 $U_1(q, Q, t)$ 可以作为一种生成函数。再通过勒让德变换，可以进一步得到其它几种生成函数。

$$dU_1 = pdq - PdQ + (\tilde{H} - H)dt \quad (21)$$

$$dU_2 = -qdp - PdQ + (\tilde{H} - H)dt \quad (22)$$

$$dU_3 = pdq + QdP + (\tilde{H} - H)dt \quad (23)$$

$$dU_4 = -qdp + QdP + (\tilde{H} - H)dt \quad (24)$$

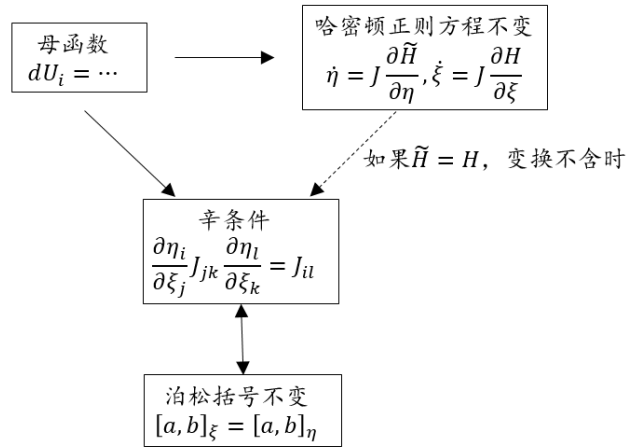


图 1: 正则变换几种表述之间的关系。

- 利用生成函数证明辛条件。比如对于 $U_1$ ，有

$$\frac{\partial p}{\partial Q} = \frac{\partial^2 U_1}{\partial Q \partial q} = -\frac{\partial P}{\partial q} \quad (25)$$

- 证明 $\partial U_i / \partial t$ 的结果与 $i$ 无关。

$$\frac{\partial U_2}{\partial t} = \frac{\partial (U_1 - pq)}{\partial t} \Big|_{p, Q} = \frac{\partial U_1}{\partial t} + \frac{\partial U_1}{\partial q} \frac{\partial q}{\partial t} - p \frac{\partial q}{\partial t} = \frac{\partial U_1}{\partial t} \quad (26)$$

其他类似。

- 证明哈密顿正则方程不变。

$$\dot{\eta}_i = \frac{\partial \eta_i}{\partial t} + \frac{\partial \eta_i}{\partial \xi_j} J_{jk} \frac{\partial \eta_l}{\partial \xi_k} \frac{\partial H}{\partial \eta_l} = \frac{\partial \eta_i}{\partial t} + J_{il} \frac{\partial H}{\partial \eta_l} \quad (27)$$

利用母函数 $U_1$ 和 $U_3$ ，可以得到

$$\begin{aligned} \dot{Q}_i &= \frac{\partial}{\partial P_i} \left( \frac{\partial U_{3,4}}{\partial t} + H \right) = \frac{\partial \tilde{H}}{\partial P_i} \\ \dot{P}_i &= -\frac{\partial}{\partial Q_i} \left( \frac{\partial U_{1,2}}{\partial t} + H \right) = -\frac{\partial \tilde{H}}{\partial Q_i} \end{aligned} \quad (28)$$

- 例：  $U = qQ$ 。  $p = Q$ ,  $P = -q$ ，即  $(q, p) \rightarrow (p, -q)$ 。
- 例：  $U = pQ$ 。  $q = -Q$ ,  $P = -p$ ，即  $(q, p) \rightarrow (-q, -p)$ 。
- 例：  $U = qP$ 。  $p = P$ ,  $Q = q$ ，即  $(q, p) \rightarrow (q, p)$ 。
- 例：  $U = pP$ 。  $q = -P$ ,  $Q = p$ ，则  $(q, p) \rightarrow (p, -q)$ 。
- 例：  $U = \alpha qP$ 。  $p = \alpha P$ ,  $Q = \alpha q$ ，即  $(q, p) \rightarrow (\alpha q, \alpha^{-1} p)$ ，表示标度变换。
- 例：  $U = f(q, t)P$ 。  $p = f'_q(q, t)P$ ,  $Q = f(q, t)$ ，表示一般的坐标变换。
- 求一维谐振子的母函数。  $x = \sqrt{P} \sin Q$ ,  $p = \sqrt{P} \cos Q$ ，则

$$U_1(x, Q) = \int p dx + h(Q) = \int \frac{x \cos Q}{\sin Q} dx + h(Q) = \frac{x^2 \cot Q}{2} + h(Q) \quad (29)$$

再根据  $P = -\partial U_1 / \partial Q$ ，可得  $h(Q) = 0$ 。

## 4 无穷小变换

由于  $U_3 = qP$  表示“相等变换”，我们可以在其基础上加上一个无穷小量，即

$$U_3 = qP + \varepsilon G(q, P) \quad (30)$$

给出

$$Q = q + \varepsilon \frac{\partial G}{\partial P} \quad (31)$$

$$P = p - \varepsilon \frac{\partial G}{\partial q} \quad (32)$$

因此，我们说  $G$  给出一种无穷小变换。比如：

- $G = p$  给出空间平移变换。
- $G = xP_y - yP_x$  给出空间转动变换。
- $G = H$  给出时间演化，即哈密顿正则方程。

考虑一个不含时的物理量 $u$ ，则

$$du = \varepsilon[u, G] \quad (33)$$

取 $u = H$ ，则

$$dH = \varepsilon[H, G] = -\varepsilon\dot{G} \quad (34)$$

这表明如果 $G$ 为守恒量，则在 $G$ 的无穷小变换下， $H$ 不变。反之亦成立。这可以看成是Noether定理的一种简化版本。