

MECCANICA CLASSICA (SPAZIO DELLE FASI)

$$\dot{A} = \{A, H\} = \frac{\partial A}{\partial q^i} \frac{\partial H}{\partial p_i} - \frac{\partial A}{\partial p_i} \frac{\partial H}{\partial q^i}, \quad A = A(q, p)$$

$$\dot{A} = LA, \quad L = \frac{\partial H}{\partial p_i} \frac{\partial}{\partial q^i} - \frac{\partial H}{\partial q^i} \frac{\partial}{\partial p_i} \quad \begin{array}{l} \text{operatore} \\ \text{Liouvilleano} \end{array}$$

E' una equazione lineare (Hamiltonian vector field)

$$\Rightarrow A_t = e^{tL} A_0$$

In particolare, se $A = q$ o $A = p$:

$$\begin{cases} q_t = e^{tL} q \\ p_t = e^{tL} p \end{cases}$$

Si trascurano gli indici d'ora in poi (oppure $n=2$)

La trasformazione $\left\{ \begin{array}{l} q \rightarrow q_t \equiv Q \\ p \rightarrow p_t \equiv P \end{array} \right.$

è canonica (o симпlettica) : $\{Q, P\}_{q,p} = 1$

[Se $n \geq 2$: $\{Q^i, Q^j\}_{q,p} = 0 = \{P_i, P_j\}_{q,p}$, $\{Q^i, P_j\}_{q,p} = \delta^i_j$]

Di conseguenza:

$$L = L_q + L_p = L_Q + L_P$$

N.B.: $L_q \neq L_Q$, $L_p \neq L_P$

$$L_q = \frac{\partial H}{\partial p} \frac{\partial}{\partial q}$$

$$L_p = -\frac{\partial H}{\partial q} \frac{\partial}{\partial p}$$

$$L_Q = \frac{\partial H}{\partial P} \frac{\partial}{\partial Q}$$

$$L_P = -\frac{\partial H}{\partial Q} \frac{\partial}{\partial P}$$

Le eq. del moto sono generalmente non banali perché

$$[L_q, L_p] \neq 0 \Rightarrow e^{tL} \neq e^{tL_q} e^{tL_p}$$

Gli algoritmi symplettici per le ODE della meccanica classica si basano sull'idea di **OPERATOR SPLITTING**

$$t = n\tau \quad e^{tL} = (e^{\tau L})^n$$

$$\text{se } n \rightarrow \infty, \tau \rightarrow 0$$

$$e^{\tau L} \approx e^{\tau L_q} e^{\tau L_p} \approx e^{\tau L_p} e^{\tau L_q}$$

a meno di $O(\tau^2)$

N.B.: entrambi generano trasformazioni symplettiche

Si assume $H = \frac{1}{2} p^2 + V(q)$ per semplicità, per cui

$$L_q = p \frac{\partial}{\partial q}, \quad L_p = a(q) \frac{\partial}{\partial p}, \quad a(q) = -V'(q)$$

\bar{e} è una traslazione su q !

Symplectic Euler 1

$$e^{\tau L} q \simeq e^{\tau L_q} e^{\tau L_p} q = e^{\tau L_q} q = q + \tau p$$

$$e^{\tau L} p \simeq e^{\tau L_q} e^{\tau L_p} p = e^{\tau L_q} (p + \tau a(q))$$

La trasformazione

$$= p + \tau a(q + \tau p)$$

$$\begin{pmatrix} q \\ p \end{pmatrix} \rightarrow \begin{pmatrix} q + \tau p \\ p + \tau a(q + \tau p) \end{pmatrix} \quad \bar{e} \text{ canonica}$$

Controlleurs ...

$$Q = q + \tau p, \quad P = p + \tau a(q + \tau p)$$

$$\{Q, P\}_{q, p} = \{q, p\}_{q, p} + \tau \{q, a(q + \tau p)\}_{q, p} + \tau^2 \{p, a(q + \tau p)\}_{q, p}$$

$$= 1 + \tau^2 a'(q + \tau p) - \tau^2 a'(q + \tau p) = 1$$

OK

Symplectic Euler 2:

$$e^{\tau L} q \simeq e^{\tau L p} e^{\tau L q} q = e^{\tau L p} (q + \tau p) = q + \tau (p + \tau a(q))$$

$$e^{\tau L} p \simeq e^{\tau L p} e^{\tau L q} p = e^{\tau L p} p = p + \tau a(q)$$

Visto che il primo step è simplettico
lo sarà anche il secondo e con' ma:

$$SE1: \begin{cases} q_{n+1} = q_n + \tau p_n \\ p_{n+1} = p_n + \tau a(q_n + \tau p_n) \end{cases}$$

$$SE2: \begin{cases} q_{n+1} = q_n + \tau p_n + \tau^2 a(q_n) \\ p_{n+1} = p_n + \tau a(q_n) \end{cases}$$

$SE1 \leftrightarrow SE2 \implies$ controllo degli errori!

τ abbastanza piccolo da $|SE1 - SE2| < \text{tolerance}$

SE \bar{e} molto crudo. In particolare

$$(e^{\tau L_Q} e^{\tau L_P})^{-1} = e^{-\tau L_P} \bar{e}^{-\tau L_Q} \neq \bar{e}^{\tau L_Q} \bar{e}^{\tau L_P}$$

Ma si consideri:

$$e^{\frac{1}{2}\tau L_Q} e^{\tau L_P} e^{\frac{1}{2}\tau L_Q} \equiv e^{\tau \tilde{L}(\tau)}$$

allora

$$[e^{\tau \tilde{L}(\tau)}]^{-1} = e^{-\frac{1}{2}\tau L_Q} e^{-\tau L_P} e^{-\frac{1}{2}\tau L_Q} = e^{-\tau \tilde{L}(-\tau)}$$

ma per definizione: $[e^{\tau \tilde{L}(\tau)}]^{-1} = e^{-\tau \hat{L}(\tau)}$

quindi

$$\tilde{L}(\tau) = \hat{L}(-\tau) = L + O(\tau^2)$$

e

$$e^{\tau \hat{L}(\tau)} = e^{\tau L} [1 + O(\tau^3)]$$

Si ottiene così l'algoritmo di Verlet,

detto anche algoritmo leap-frog: (N.B: sono due!)

$$\checkmark 1: e^{\frac{\tau}{2}L_q} e^{\tau L_p} e^{\frac{\tau}{2}L_q}$$

$$\begin{cases} q_{n+1/2} = q_n + \frac{1}{2}\tau p_n \\ p_{n+1} = p_n + \tau a(q_{n+1/2}) \\ q_{n+1} = q_n + \tau p_n + \frac{1}{2}\tau^2 a(q_{n+1/2}) \end{cases}$$

symplectic
mid-point

$$\checkmark 2: e^{\frac{\tau}{2}L_p} e^{\tau L_q} e^{\frac{\tau}{2}L_p}$$

$$\begin{cases} q_{n+1} = q_n + \tau p_n + \frac{1}{2}\tau^2 a(q_n) \\ p_{n+1} = p_n + \frac{1}{2}\tau [a(q_n) + a(q_{n+1})] \end{cases}$$

symplectic
trapezoid

E' solo l'inizio di una lunga storia

CAMPBELL - BAKER - HAUSDORF

$$e^A e^B = e^{A+B + \frac{1}{2}[A,B] + \dots}$$

N.B.: si può dimostrare che $\hat{L}(\tau)A = \{A, \hat{H}(\tau)\}$

quindi
$$\hat{H}(\tau) = H + \tau^2 H_2 + \tau^3 H_3 + \dots$$

H_2, H_3, \dots sono smooth se H lo è, quindi assumono
valori limitati su traiettorie limitate $\Rightarrow \langle \hat{H} \rangle \approx \langle H \rangle$